

$$\text{ハミルトニアン } H = \frac{p_1^2 + p_2^2}{2} + K(\sqrt{q_1^2 + q_2^2}) \quad (3.39)$$

$\varphi_t$ : 原点を中心にした角度  $t$  の回転, 正準変換

$$\varphi_t \begin{pmatrix} q_1 \\ q_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} q_1 \\ q_2 \end{pmatrix}.$$

点変換 (3.7) といえ,

$$\varphi_t \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix}.$$

この 1 変数変換群に対し ハミルトニアン (3.39) は不変.

$\Rightarrow \exists G$ : 第 1 積分  
 $\uparrow$   
 定理 3.41

$\varphi_t$  の定めるベクトル場は,

$$V = \left. \frac{d\varphi_t(q, p)}{dt} \right|_{t=0} = -q_2 \frac{\partial}{\partial q_1} + q_1 \frac{\partial}{\partial q_2} - p_2 \frac{\partial}{\partial p_1} + p_1 \frac{\partial}{\partial p_2}.$$

$$G = p_1 q_2 - p_2 q_1 \quad \text{とおくと} \quad V = X_G$$

( $-G$  は § 1.3 の角運動量)

すなわち,  $\sim$  (read aloud) において.

$V$ :  $\mathbb{R}^n$  上のベクトル場  $\varphi_t$ :  $V$  が定める 1 変数変換群

$\Phi_t$ :  $\varphi_t$  が (3.7) で定める  $\mathbb{R}^{2n}$  上の正準変換

補題 3.43  $\Phi_t$  の定める  $\mathbb{R}^{2n}$  のベクトル場  $V$  (同じ記号を使う) は,

$$V = \sum_i V^i(q) \frac{\partial}{\partial q_i} - \sum_{i,j} \frac{\partial V^j}{\partial q_i}(q) p_j \frac{\partial}{\partial p_i}. \quad (3.40)$$