13.5 Symmetrien & Erhaltungssätze

b) $\boxed{\text{Energieerhaltung:} \longleftrightarrow \text{„Invarianz unter Zeittranslation"}}$

- also: $\boxed{\frac{\partial L}{\partial t} = 0}$ (13.29) $\longrightarrow$ $\boxed{H = \sum_j p_j \dot{q}_j - L = \text{konst}}$ (13.30)

...Hamiltonfkt.!

- Bedeutung von H:

mit $L = T - U \xrightarrow[p_j = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} = \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j}]{(13.30)} H = \sum_j \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \dot{q}_j - T + U$ (13.31)

– kinet. Energie: $T = \frac{1}{2} \sum_i m_i \dot{\underline{r}}_i^2$ mit $\dot{\underline{r}}_i = \sum_j \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial t}$

$\underline{r}_i = \underline{r}_i(\{q_j\}, t)$

$$\longrightarrow \boxed{\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} \sum_{j,k=1}^{f} a_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k + \sum_{j=1}^{f} b_j \dot{q}_j + c \\ \text{mit } a_{jk} &= \sum_{i=1}^{N} m_i \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial q_j} \cdot \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial q_k} = a_{kj} \\ b_j &= \sum_{i=1}^{N} m_i \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial q_j} \cdot \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial t} \\ c &= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} m_i \left(\frac{\partial \underline{r}_i}{\partial t}\right)^2 \end{aligned}} \quad (13.32)$$

- skleronome Zwangsbed.:

$$\frac{\partial \underline{r}_i}{\partial t} = 0 \xrightarrow[c=0=b_j]{} \boxed{T = \frac{1}{2}\sum_{jk} a_{jk}\,\dot{q}_j\,\dot{q}_k} \quad (13.33)$$

... homogene Fkt. 2. Ordnung in $\dot{q}_j$

$$\text{Temans} \xrightarrow{(13.21)} \boxed{\sum_j \underbrace{\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j}}_{\overset{a_{jk}=a_{kj}}{=} \sum_k a_{jk}\dot{q}_k\,!} \dot{q}_j = 2T} \quad (13.34)$$

mit (13.34) in (13.21): $H = 2T - T + U$

$$\longrightarrow \boxed{H = T + U} \quad (13.35)$$

... Gesamtenergie

- Bem.: (i) gilt für kons. Systeme mit skleronomen, holonomen Zwangsbed.

(ii) o.B.: gilt auch für generalisierte Potentiale

$$W = q\varphi - q\sum_i A_i\,\dot{x}_i \quad (12.36)$$

aber: $H = T + q\varphi$

c) Eichinvarianz von L:

$$\boxed{\begin{array}{l} \text{Invarianz von } \dfrac{d}{dt}\dfrac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} - \dfrac{\partial L}{\partial q_j} = 0 \quad (*) \\ \text{unter Eichtransformation: } L \longrightarrow L + \dfrac{d}{dt} f(\{q_j\}, t) \\ \qquad\qquad \text{wobei } f(\ldots) \text{ beliebige Fkt. ist} \end{array}} \quad (13.36)$$

Beweis:

(i) Setze $L + \frac{d}{dt} f$ in (K) ein $\Rightarrow$ f fällt raus

(ii) $$S = \int_{t_1}^{t_2} \left[L + \frac{d}{dt} f\right] dt = \int_{t_1}^{t_2} L\, dt + f(\dots, t_2) - f(\dots, t_1)$$

$$\delta S = 0 \rightarrow 0 = \int \delta L\, dt + \underbrace{\delta f(\dots, t_2)}_{=0} - \underbrace{\delta f(\dots, t_1)}_{=0}$$

$$= \int \delta L\, dt \quad \text{qed}$$

$\longrightarrow$ L ist nicht eindeutig

14. Hamiltonsche Mechanik

- Motivation:
  - Lagrangesche Mechanik: $\{q_1, \dots, q_s\}$ ... generalisierte Koord.

Lagrange-Fkt: $L = L(\{q_j\}, \{\dot{q}_j\}, t) \longrightarrow$

Lagrange Bewgln.: $\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0$

$$\longrightarrow q_j = q_j(t)$$

aber: dynam. Zustand zur Zeit t nur eindeutig festgelegt, bei Kenntnis von

$$\underbrace{\{q_j(t)\}, \{\dot{q}_j(t)\}}_{\text{Satz von } 2f \text{ unabh. Variable}}$$

- Hamiltonsche Mechanik:

wähle $\{q_i(t)\}$, $\{p_i(t) = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}\}$ als Satz von 2f unabhängigen Variablen

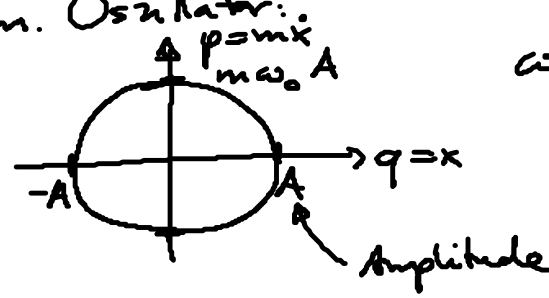
$\longrightarrow$ Hamilton-Fkt. ?

Hamiltonschen-Bew.gln. ?

- Phasenraum Γ:
  (i) wird aufgespannt durch $\{q_1, \dots, q_f, p_1, \dots, p_f\}$
  $\hat{=}$ $2f$ Dimensionen
  (ii) Punkt in Γ $\hat{=}$ eindeutiger Zustand eines System
  (iii) Bahn in Γ $\hat{=}$ Zeitentwicklung

Bsp: harm. Oszillator:

ω_0 ... Eigenfrequenz



- wichtig! $\longrightarrow$ tiefere Einsicht in die Struktur der Mechanik
  $\longrightarrow$ statistische Mechanik
  $\longrightarrow$ Zugang zur „Quantisierung von mechan. Systemen"

14.1 Legendre Transformationen

- Ziel: $\{q_1, \dots, q_f, \dot{q}_1, \dots, \dot{q}_f\} \longrightarrow \{q_1, \dots, q_f, p_1, \dots, p_f\}$

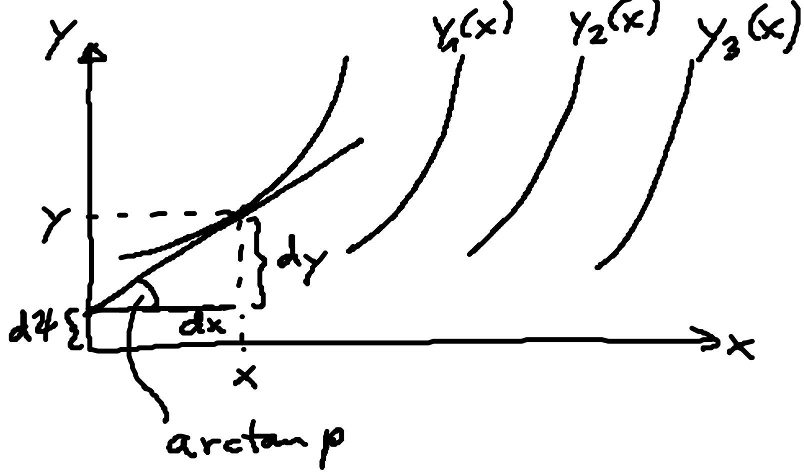
  Theorie mit gleicher Info!?

1-dim. allg. Fall

- Geg: allg. Fkt. $y = y(x)$ mit $p(x) = \frac{\partial y}{\partial x} \xrightarrow[\text{existiere}]{\text{Umkehrg.}} x = x(p)$

  später: L (für y), $\dot{q}_j$ (für x), p_j (für p)

$$\longrightarrow \quad y = y(x(p)) = y(p)$$



• <u>Frage</u>: $y(p) \longrightarrow y(x)$?

$\hookrightarrow$ $x = x(y)$!

Umkehr

Antwort: <u>nein</u>, denn $y(p) \;\hat{=}\;$ <u>Kurvenschar</u> $y_i(x)$ als Lsg.

von $\dfrac{dy_i}{dx} = p(y)$

• Ausweg: $y(x)$ ist Einhüllende seiner <u>Tangentenschar</u>

Tangentenschar eindeutig bestimmt durch p, $\psi = \psi(p)$ ...
Ordinatenabschnitt

$\longrightarrow$ Legendre-Transformation.

mit $p = \dfrac{y - \psi}{x} \longrightarrow \boxed{\psi(p) = y(p) - p\,x(p)}$ (14.1)

... Legendre-Transformierte von $y(x)$

mit Differential:

$$d\psi = \cancel{dy} - \cancel{p\,dx} - \underbrace{x}_{\frac{\partial \psi}{\partial p}} dp$$

$$\longrightarrow \quad \boxed{x = -\frac{\partial \psi}{\partial p}} \qquad (14.2)$$

• Umkehrung:

$$\psi(p) \longrightarrow x = -\frac{\partial \psi}{\partial p} \xrightarrow[\text{kehr}]{\text{Um}} p = p(x) \xrightarrow{\text{(in 14.1)}} \boxed{\begin{aligned} y(x) &= y(p(x)) \\ &= \psi(p(x)) + p(x)\,x \end{aligned}}$$

• Anwendung auf $y = y(x_1, \dots, x_n)$ entsprechend!

• wichtig: in Thermodynamik

14.2. Hamiltonsche Bewegungsgleichungen

• Legendre-Transformation der Lagrange-Fkt.:

also: Austausch aller $\dot{q}_j$ durch $p_j = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}$

$$\longrightarrow \boxed{H(\{q_j\}, \{p_j\}, t) = \sum_{j=1}^{f} p_j \dot{q}_j - L(\{q_j\}, \{\dot{q}_j\}, t)} \quad (13.30)$$

... Hamilton-Fkt. [vgl. Kap. 13.5 b)]

NB: Minuszeichen ≙ Konvention

• Berechnen Differential:

$$dH \underset{(13.30)}{\overset{\text{l.S.}}{=}} \sum_j \left(\frac{\partial H}{\partial q_j} dq_j + \frac{\partial H}{\partial p_j} dp_j \right) + \frac{\partial H}{\partial t} dt$$

$$\underset{(13.30)}{\overset{\text{r.S.}}{=}} \sum_j \Big(\dot{q}_j\, dp_j + \cancel{p_j\, d\dot{q}_j} - \underbrace{\frac{\partial L}{\partial q_j}}_{= \frac{d}{dt}\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} = \dot{p}_j} dq_j - \cancel{\underbrace{\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}}_{p_j} d\dot{q}_j} \Big) - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

$$= \sum_j \left(-\dot{p}_j\, dq_j + \dot{q}_j\, dp_j \right) - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

Vergleich der Vorfaktoren von dq_j, dp_j, dt

$$\longrightarrow \boxed{\begin{aligned} \dot{q}_j &= \frac{\partial H}{\partial p_j} \\ \dot{p}_j &= -\frac{\partial H}{\partial q_j} \end{aligned}} \quad (14.4)$$

... Hamiltonsche (kanonische) Gln.

2f Dgln. 1. Ord. für q_j und p_j

& $$\boxed{\frac{\partial L}{\partial t} = -\frac{\partial H}{\partial t}} \qquad (14.5)$$