

Von Lagrange zu Hamilton:

$$H = \sum_{k=1}^f q_k \dot{p}_k - L, \quad \dot{q}_k = \frac{\partial H}{\partial p_k}, \quad \dot{p}_k = -\frac{\partial H}{\partial q_k}, \quad k=1, \dots, f$$

(2) Hamilton'sche Gleichungen

Beispiel

① 1-dim. harmonischer Oszillator

generalisierte Koordinate $q = x$ — Auslenkung

(f=1) Potential $V(x) = \frac{1}{2} kx^2$ (Federkonstante $k > 0$)
 ($\Rightarrow F = -kx$ Hook'sches Gesetz / Federkraft)

$$\Rightarrow L = T - V = \frac{m}{2} \dot{x}^2 - \frac{1}{2} kx^2$$

generalisierter Impuls $p = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = m\dot{x}$ entspricht dem gewöhnl. linearen Impuls in x-Richtung
 $\Leftrightarrow \dot{x} = \frac{p}{m}$

Hamiltonfunktion:

$$H = p\dot{x} - L = \frac{p^2}{m} - \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} kx^2 = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} kx^2$$

oder mit $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$ „Schwingfrequenz“ $= T + V$

$$\Rightarrow H = \frac{p^2}{2m} + \frac{m}{2} \omega_0^2 x^2 \quad \text{⊕}$$

$$\frac{\partial L}{\partial \epsilon} = 0 \Rightarrow \frac{\partial H}{\partial \epsilon} = -\frac{\partial L}{\partial \epsilon} = 0$$

→ Energieerhaltung
 $E = T + V = \text{const}$
 $\Rightarrow H = T + V = \text{const} = E$

→ Man kann ⊕ wie folgt umschreiben: (dividiere durch E)

$$1 = \frac{p^2}{2mE} + \frac{x^2}{2E/m\omega_0^2}$$

definiere: $a = \sqrt{\frac{2E}{m\omega_0^2}}$, $b = \sqrt{2mE}$
 $= \text{const}$ $= \text{const}$

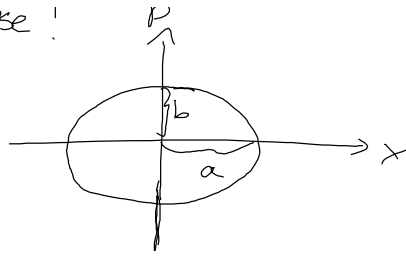
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{p^2}{b^2} = 1$$

„Ellipsengleichung“
 mit Halbachsen a, b

Die Bahn des Systems im

(zwei-dimensionalen) Phasenraum $\Gamma = (x, p)$

ist eine Ellipse!



Generell: Phasenraum \mathbb{R}^2 eines Systems wird aufgespannt durch die 2f Variablen $\{q, p\}$

Kanonische Gleichungen

$$i) \dot{x} = \frac{\partial H}{\partial p} = \frac{p}{m}$$

$$H = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega_0^2 x^2$$

$$ii) \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial x} = -m \omega_0^2 x$$

normal nach t ableiten.

$$\text{aus i)} \quad \dot{x} = p/m \quad \Rightarrow \quad m \ddot{x} = \dot{p} \quad (\text{Newton!})$$

$$\text{aus ii)} \quad \dot{p} = -m \omega_0^2 x$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0} \quad \text{Schwingungsgleichung!}$$

Beispiel ②: Geladenes Teilchen im elektromagnetischen Feld

$$\text{Erinnerung: } \underline{F}^{\text{Lorentz}} = e \underline{E}(q, t) + \frac{e}{c} (\dot{q} \times \underline{B}(q, t))$$

$$\text{hier: } q = (x, y, z)$$

↳ Geschwindigkeit

nicht-konservativ!

Im Lagrangeformalismus kann man ein verallgemeinertes Potential $\tilde{U}(q, t)$ definieren, so dass die nötige BWG herauskommt

$$L = \frac{m}{2} \dot{\vec{r}}^2 - \underbrace{\left(\underbrace{e\phi(\vec{r},t)}_{\text{Skalares Potential}} - \frac{e}{c} \dot{\vec{r}} \cdot \underbrace{\vec{A}(\vec{r},t)}_{\text{Vektorpotential}} \right)}_{\text{verallgemeinertes Potential } \tilde{U}(\vec{r}, \dot{\vec{r}}, t)}$$

Übergang zu Hamilton:

Kanonisch - Variationskalkül

$$p_k = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_k} = m \dot{q}_k + \frac{e}{c} A_k(\vec{r}, t), \quad k=x, y, z$$

$$\text{Auflösung nach } \dot{q}_k: \quad \dot{q}_k = \frac{p_k}{m} - \frac{e}{mc} A_k(\vec{r}, t)$$

$$\text{bzw. } \dot{\vec{r}} = \frac{\vec{p}}{m} - \frac{e}{cm} \vec{A}(\vec{r}, t)$$

Hamilton-Funktion

$$H = \sum_{k=x,y,z} p_k \dot{q}_k - L = \sum_k p_k \left(\frac{p_k}{m} - \frac{e}{mc} A_k(\vec{r}, t) \right) - L$$

$$= \frac{\vec{p}^2}{m} - \frac{e}{mc} \vec{p} \cdot \vec{A} - L$$

Setze ein:

$$L = \frac{m}{2} \left(\underbrace{\left(\frac{\vec{p}}{m} - \frac{e}{cm} \vec{A} \right)}_{\dot{\vec{r}}} \right)^2 - e\phi$$

$$+ \frac{e}{c} \underbrace{\left(\frac{\vec{p}}{m} - \frac{e}{cm} \vec{A} \right)}_{\dot{\vec{r}}} \cdot \vec{A}$$

$$\Rightarrow H = \frac{1}{m} \left(\cancel{\vec{p}^2} - \cancel{\frac{e}{c} \vec{p} \cdot \vec{A}} - \frac{\vec{p}^2}{2} - \frac{1}{2} \left(\frac{e}{c} \right)^2 \vec{A}^2 \right)$$

$$+ \cancel{\frac{e}{c} \vec{p} \cdot \vec{A}} - \frac{e}{c} \vec{p} \cdot \vec{A} + \left(\frac{e}{c} \right)^2 \vec{A}^2 + e\phi$$

$$= \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2m} \left(\frac{e}{c}\right)^2 A^2 - \frac{1}{m} \left(\frac{e}{c}\right) p \cdot A + e\phi$$

$$\Leftrightarrow H = \frac{1}{2m} \left(p - \frac{e}{c} A(q, t) \right)^2 + e\phi(q, t)$$

Hamiltonfkt.
für Teilchen im
elektromagnet.
Feld

Bemerkung

i) Hamiltonsche BWG führen wieder auf Newton
 $m \ddot{q} = \underline{F}$ (Lagrange (hier ohne Beweis))

ii) H ist nicht dasselbe wie $T + \tilde{U}(q, \dot{q}, t)$!!

Zur Einvereinfachung:

$$T + \tilde{U} = \underbrace{\frac{1}{2} \left(p - \frac{e}{c} A \right)^2}_{\frac{m}{2} \dot{q}^2} + e\phi - \underbrace{\frac{e}{cm} \left(p - \frac{e}{c} A \right) \cdot A}_{\tilde{U}(q, \dot{q}, t)}$$

Der letzte Term fehlt
in H !!

iii) Der in H vorkommende Ausdruck

$p - \frac{e}{c} A(q, t)$ heißt kinetischer Impuls

Zu unterscheiden von kanonisch-konjugierter Impuls

$$p_H = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_H} = m \dot{q}_H + \frac{e}{c} A_H$$

$$p = m \dot{q} + \frac{e}{c} A$$

iv) H liefert Ausgangspunkt für die Diskussion
des Problems in der Quantenmechanik !!

Z.B. Wasserstoffatom im Magnetfeld

II. 13. Hamilton'sche Gleichung aus einem Variationsprinzip

Erinnerung: Lagrange-Gl.:

Hamilton'sches Prinzip $\delta S = 0$ mit $S = \int_{t_1}^{t_2} dt L(\dot{q}_u, \dot{q}_u, t)$

für beliebige Abweichungen von der wirklichen Bahnkurve $\{q_u(t)\}$. Dabei bleiben Anfang- und Endpunkte konstant!

Wirkt sich auf Variieren bezgl. $\{\dot{q}_u, \dot{q}_u\}$ nicht t !

$\Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_u} - \frac{\partial L}{\partial q_u} = 0$. Auch anwendbar für Felder!

jetzt:

Modifiziertes Hamilton'sches Prinzip

Ersetze L im Originalausdruck für S durch die inverse Legendre-Transformierte, d.h.

$$S = \int_{t_1}^{t_2} dt \left(\sum_{u=1}^f p_u \dot{q}_u - H(\dot{q}_u, \dot{q}_u, t) \right)$$

← Umkehrung $H = \sum_{u=1}^f p_u \dot{q}_u - L(\dot{q}_u, \dot{q}_u, t)$

Zeige nun:

Aus der Forderung $\delta S \stackrel{!}{=} 0$ folgen die Hamilton'sche BWG, falls man folgendes beachtet:

- variere nach $\underbrace{\{\dot{q}_u\}, \{\dot{q}_u\}}_{\text{wie in der Lagrange-Mechanik}}$ und $\underbrace{\{p_u\}}_{\text{neu!}}$, aber nicht nach der Zeit!
- es gilt $q_u(t_1) = \text{const}$, $q_u(t_2) = \text{const}$ wie bei Lagrange

Durchführung:

definiere $F = F(\dot{q}_u, \dot{q}_u, \{p_u\}) = \sum_u p_u \dot{q}_u - H$

Variation

$$\delta S = \int_{t_1}^{t_2} dt \left(F(q_u + \delta q_u, \dot{q}_u + \delta \dot{q}_u, p_u + \delta p_u) - F(q_u, \dot{q}_u, p_u) \right)$$

Kleine Variation!

$$= \int_{t_1}^{t_2} dt \left(\sum_u \left(\frac{\partial F}{\partial q_u} \delta q_u + \frac{\partial F}{\partial \dot{q}_u} \delta \dot{q}_u + \frac{\partial F}{\partial p_u} \delta p_u \right) \right) \quad (\oplus)$$

benutze $F = \sum_{u=1}^f (p_u \dot{q}_u) - H$ und $H(q_u, p_u, t)$

$$\Rightarrow \frac{\partial F}{\partial q_u} = -\frac{\partial H}{\partial q_u}, \quad \frac{\partial F}{\partial \dot{q}_u} = p_u, \quad \frac{\partial F}{\partial p_u} = \dot{q}_u - \frac{\partial H}{\partial p_u}$$

Aus \oplus

$$\delta S = \int_{t_1}^{t_2} dt \sum_{u=1}^f \left(-\frac{\partial H}{\partial q_u} \delta q_u + p_u \delta \dot{q}_u + \left(\dot{q}_u - \frac{\partial H}{\partial p_u} \right) \delta p_u \right) \quad (**)$$

Zweiter Term:

$$\int_{t_1}^{t_2} dt p_u \delta \dot{q}_u = \int_{t_1}^{t_2} dt p_u \frac{d}{dt} \delta q_u \stackrel{\text{partiell integrieren}}{=} \underbrace{[p_u \delta q_u]_{t_1}^{t_2}}_{\text{Null!}} - \int_{t_1}^{t_2} dt \dot{p}_u \delta q_u$$

$$\text{da } \delta q_k(t_1) = \delta q_k(t_2) = 0 \\ (q_k(t_1) = \text{const}, q_k(t_2) = \text{const})$$

Einsetzen in (**)

$$\Rightarrow \delta S = \int_{t_1}^{t_2} dt \sum_{k=1}^f \left(-\frac{\partial H}{\partial q_k} \delta q_k - \dot{p}_k \delta q_k + \left(\dot{q}_k - \frac{\partial H}{\partial p_k} \right) \delta p_k \right) \\ = \int_{t_1}^{t_2} dt \sum_{k=1}^f \left(-\left(\dot{p}_k + \frac{\partial H}{\partial q_k} \right) \delta q_k + \left(\dot{q}_k - \frac{\partial H}{\partial p_k} \right) \delta p_k \right)$$

$$\stackrel{!}{=} 0$$

Das muß unabhängig für jede beliebige Variation $\delta q_k, \delta p_k$ gelten!

$$\Rightarrow \frac{\partial H}{\partial q_k} + \dot{p}_k \stackrel{!}{=} 0$$

$$\dot{q}_k - \frac{\partial H}{\partial p_k} \stackrel{!}{=} 0$$

Kanonische Gleichungen !!

II.14. Kanonische Transformationen

In der Lagrange-Mechanik gibt es eine „Feminvarianz“

Wahl der generalisierten Koordinate ist nicht eindeutig,
eine Transformation $\{q_k\} \rightarrow \{Q_k\}$ mit $k=1, \dots, f$ läßt die
Form der Lagrange-Funktion L unverändert!

d.h. $\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_n} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_n} = 0$, dann gilt $\frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{\mathcal{L}}}{\partial \dot{Q}_n} - \frac{\partial \tilde{\mathcal{L}}}{\partial Q_n} = 0$

wobei $\tilde{\mathcal{L}} = \mathcal{L}(\{q_n(t, Q_n, \dot{q}_n)\}, \{\dot{q}_n(t, Q_n, \dot{Q}_n)\})$

Wichtig für Hamilton-Mechanik

Transformation der generalisierte Koordinaten ändert auch den kanonisch konjugierte Impuls !!

$$P_n = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{Q}_n} \quad !$$

Frage nun:

Unter welcher Transformation $(\{q_n, b, t, p_n, b\}) \rightarrow (\{Q_n, b, t, P_n, b\})$

Sind die Hamilton gleichzeitiger konvariant!

D.h. für welche Transformation folgt aus $\dot{q}_n = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial p_n}$, $\dot{p}_n = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_n}$

auch $\dot{Q}_n = \frac{\partial \tilde{\mathcal{H}}}{\partial P_n}$, $\dot{P}_n = -\frac{\partial \tilde{\mathcal{H}}}{\partial Q_n}$ mit $\tilde{\mathcal{H}} = \tilde{\mathcal{H}}(\{Q_n, b, t, P_n, b\})$ $\hat{=}$

~~die~~ Definitionen der kanonischen Transformation!

Motivation für solche Transformation

Sei in der Lagrange-Formulierung die Variable q_n zyklisch

d.h. $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_n} = 0 \stackrel{\text{BUC}}{=} \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_n}$

\rightarrow die Größe $p_n = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_n}$ ist Erhaltungsgröße!
($\dot{p}_n = 0$)

trotzdem muß \dot{q}_n im Lagrange-Bild mitgeführt werden, denn es gilt nicht automatisch $\frac{d}{dt} \dot{q}_n = 0$

Hamilton-Familien:

$$\begin{aligned} \dot{p}_k = 0 &\Rightarrow -\frac{\partial H}{\partial q_k} = 0 && \Rightarrow q_k \text{ ist auch ein zylkl. Koordinate im} \\ &\quad \uparrow \text{kanon. gl.} && \text{Hamiltonformalismus} \\ &&& \Leftrightarrow q_k \text{ tritt nicht als Variable in } H \text{ auf} \end{aligned}$$

Darüber hinaus ist also auch p_k keine echte Variable mehr, sondern kann durch $\alpha_k = p_k = \text{const.}$ ersetzt werden!

In der Hamilton'schen Familie hat man nun noch $f-1$ Freiheitsgrade!

$$H = H(q_1, q_2, \dots, q_{k-1}, q_{k+1}, \dots, q_f, p_1, p_2, \dots, p_{k-1}, p_k, p_{k+1}, \dots, p_f)$$

Idee der Kanonischen Transformation:

Lösung eines mechanischen Problems dadurch, dass man durch geeignete (d.h. kanonische) Transformation $\{q_k\} \rightarrow \{Q_k\}$ alle Koordinaten zu zylklischen Koordinaten macht!!

Vorteil:

In einem solchen Fall gilt $\bar{H} = \bar{H}(P_1, \dots, P_f)$, mit $P_k = \alpha_k = \text{const.}$

$$\Rightarrow \dot{Q}_k = \frac{\partial \bar{H}}{\partial P_k} \text{ hängt ~~von~~ höchstens noch linear von der Zeit ab!}$$