

Hamilton-Jacobi-Theorie

suche kanonische Transformation so, dass alle Impulse P_k und alle Koordinaten Q_k zirkulär sind

Forderung: $\frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q_k} = 0$, $\frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_k} = 0$ $\xrightarrow{\text{Kanon. Gleichung}}$ $\dot{P}_k = 0$, $\dot{Q}_k = 0$
 $\Leftrightarrow P_k = \alpha_k = \text{const}$ $\Leftrightarrow Q_k = \beta_k = \text{const}$

Die einfachste transformierte Hamiltonfunktion, die diese Forderung erfüllt, lautet

$$\tilde{H} = 0 \quad \left(\text{dann folgt nämlich trivial } \frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q_k} = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_k} = 0 \right)$$

Wir wissen aus der Theorie der Kanon. Transformationen:

$$\tilde{H} = H + \frac{\partial M}{\partial t} \quad \text{mit } M \text{ Erzeugende (via Typen!)}$$

"alte" Hamiltonfunktion

$$\tilde{H} = H + \frac{\partial M}{\partial t} = 0$$

Zweckmäßige Wahl für die Erzeugende

$$M = M_2(\{q_k\}, \{P_k\}, t) =: S(\{q_k\}, \{P_k\}, t)$$

"Wir-Krupp-funktion"

(Name wird später begründet)

Gesucht ist also folgende kanonische Transformation

$$(\{q_k\}, \{p_k\}) \longrightarrow (\{Q_k\}, \{P_k\})$$

$$H(\{q_k\}, \{p_k\}, t) \longrightarrow \tilde{H} = H + \frac{\partial S}{\partial t}, \quad S = S(\{q_k\}, \{P_k\}, t)$$

$$\text{mit } P_k = \frac{\partial S}{\partial q_k}, \quad Q_k = \frac{\partial S}{\partial P_k} \quad (\text{s. Kap. II.14})$$

so dass:

$$\tilde{H} = H(q_1, \dots, q_f, \underbrace{\frac{\partial S}{\partial q_1}}_{P_1}, \dots, \underbrace{\frac{\partial S}{\partial q_f}}_{P_f}, t) + \frac{\partial S}{\partial t} = 0$$

Hamilton-Jacobi-Differentialgleichung (HJD)

nichtlineare, partielle Differentialgleichung 1. Ordnung für die Wirkungskraft S !

da H quadratisch
in den p_k und damit
auch in $\frac{\partial S}{\partial q_k}$

enthält nur partiell
Ableitung nach den $\{q_k\}$
und nach t !

Das Problem besteht jetzt also im Auffinden von S !

Bemerkung:
die HJD enthält nur $f+1$ Variablen, nämlich die $\{q_k\}$ und t !

Die Impulse P_k , die ja in S "stecken" ($S = S(q_k, t, P_k)$)
sind nach Voraussetzung zeitlich konstant und sind damit keine Variable mehr!

Lösungsschema für die HJD

a) Formuliere $H(q_k, p_k, t)$, setze $p_k = \frac{\partial S}{\partial q_k}$ und stelle die HJD auf
für das konkrete physikalische Problem

b) Löse die HJD für S in den $f+1$ Variablen $\{q_k, t\}$

$$\Rightarrow S(q_1, \dots, q_f, \alpha_1, \dots, \alpha_f, t)$$

\parallel \parallel
 $P_1 \dots P_f$

diese sind alle zeitlich konstant!

c) Aus der Tatsache, dass S Erzeugende ist, folgt

$$Q_k = \frac{\partial S}{\partial P_k} = \frac{\partial S}{\partial q_k} = p_k = \text{const} \quad \text{nach Voraussetzung}$$

da $S = H_2$ $U = 1, \dots, f$

(es sollte ja alle P_k und Q_k zeitlich konstant sein!)

Das sind f Gleichungen für die q_u !

denn $\frac{\partial S}{\partial q_u}$ hängt ab von $\{q_u, \alpha_1, \dots, \alpha_f, t\}$

(da $S = S(q_u, \alpha_1, \dots, \alpha_f, t)$)

$$\Rightarrow q_u = q_u(\alpha_1, \dots, \alpha_f, \beta_1, \dots, \beta_f, t)$$

Auflösung ist möglich, falls die Zeitableiten $\frac{\partial S}{\partial q_u} \neq 0$

d) Impulse:

$$p_u = \frac{\partial S}{\partial q_u} = p_u(q_u, \alpha_1, \dots, \alpha_f, t)$$

da $S = H_2$

e) Festlegung der Konstanten $\alpha_1, \dots, \alpha_f$ und β_1, \dots, β_f

Benutze hierfür die Anfangsbedingungen für $q_u(t=0), p_u(t=0)$

$$q_u(0) = q_u(\alpha_1, \dots, \alpha_f, \beta_1, \dots, \beta_f, 0)$$

$$p_u(0) = p_u(\alpha_1, \dots, \alpha_f, \beta_1, \dots, \beta_f, 0)$$

$$\Rightarrow \alpha_k = \alpha_k(q_u(0), p_u(0))$$

$$\beta_k = \beta_k(q_u(0), p_u(0))$$

Setze dies in die in c) und d) hergeleiteten Relationen für q_u und p_u ein

\Rightarrow Mechanisches Problem ist gelöst!

Physikalische Bedeutung von S (Wirkungsfunktion)

Betrachte totale zeitliche Ableitung von S

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} S(q_u, \alpha_1, \dots, \alpha_f, t) &= \sum_{k=1}^f \frac{\partial S}{\partial q_k} \dot{q}_k + \frac{\partial S}{\partial t} \\ &= \sum_{k=1}^f p_k \dot{q}_k + \frac{\partial S}{\partial t} \end{aligned}$$

also kein Term der Form $\frac{\partial S}{\partial p_k} \dot{p}_k$, da $\dot{p}_k = 0$

benutze $\tilde{H} = H + \frac{\partial S}{\partial t} \Leftrightarrow \frac{\partial S}{\partial t} = \tilde{H} - H$

$$\stackrel{\uparrow}{=} 0 - H = -H \quad !$$

HJD

$$\Rightarrow \frac{dS}{dt} = \sum_{k=1}^f p_k \dot{q}_k - H = L$$

↖ Lagrangefunktion !

Also ist $S = \int dt L + \text{const}$

Wirkungsintegral

(das haben wir benutzt zur Herleitung der Lagrange-Gl. 2. Art !)

⇒ S heißt „Wirkungsfunktion“

Einfaches Beispiel zur Anwendung der HJD

Freies Teilchen in einer Dimension

a) $H = \frac{p^2}{2m}$, $p = \frac{\partial S}{\partial q}$ mit $S(q, p, t)$ $\alpha = \text{const}$

⇒ HJD: $\frac{1}{2m} \left(\frac{\partial S}{\partial q} \right)^2 + \frac{\partial S}{\partial t} = 0$

b) Lösung (erraten!) für S

$$S(q, \alpha, t) = \alpha q - \frac{\alpha^2}{2m} t + c$$

$\alpha = \text{const} \quad (=p)$
 $c = \text{const}$

prüfe: $\frac{\partial S}{\partial q} = \alpha \Rightarrow \left(\frac{\partial S}{\partial q} \right)^2 = \alpha^2$

$$\frac{\partial S}{\partial t} = -\frac{\alpha^2}{2m} \quad \text{o.k. !}$$

c) Neue Koordinate: \downarrow

$$Q = \frac{\partial S}{\partial \alpha} = q - \frac{\kappa}{m} t = \beta = \text{const}$$

auflösen nach q

$$\Rightarrow q = q(\alpha, \beta, t) = \beta + \frac{\kappa}{m} t$$

d) (alter) Impuls: $p = \frac{\partial S}{\partial q} = \alpha = P = \text{const}$

e) Festlegung der Konstanten.

$$\left. \begin{aligned} q^0 &= q(\alpha, \beta, t=0) = \beta \\ p^0 &= p(\alpha, \beta, t=0) = \alpha \end{aligned} \right\} \text{einsetzen in die gl. für } q, p$$

$$\Rightarrow \boxed{\begin{aligned} q(t) &= q_0 + \frac{p_0}{m} t \\ p(t) &= p_0 \end{aligned}}$$

erwartetes Ergebnis!

Weiteres Beispiel:

Harmonischer Oszillator (in einer Dimension):

a) $H = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega^2 q^2 \quad (q=x)$

$$p = \frac{\partial S}{\partial q}$$

$$\Rightarrow \text{HJD: } \boxed{\frac{1}{2m} \left(\frac{\partial S}{\partial q} \right)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 q^2 + \frac{\partial S}{\partial t} = 0}$$

b) Auffinden der Funktion S

Lösung: Separationsansatz

$$S(q, \alpha, t) = \underbrace{W(q, \alpha)}_P + V(t, \alpha)$$

einsetzen in die HJD

$$\Rightarrow \frac{1}{2m} \left(\frac{\partial W}{\partial q} \right)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 q^2 + \frac{\partial V}{\partial t} = 0$$

$$\Leftrightarrow \underbrace{\frac{1}{2m} \left(\frac{\partial W}{\partial q} \right)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 q^2}_{\text{hängt nur von } q \text{ ab}} = \underbrace{-\frac{\partial V}{\partial t}}_{\text{es wird nur nach } t \text{ abgeleitet}}$$

hängt nur von q ab
es können nur Ableitungen von q ra
(und von x)

es wird nur nach t abgeleitet

→ Damit das für alle q, t erfüllt ist

Es muß gelten: Beide Seiten müssen gleiche eine Konstante \mathcal{E} sein!

$$\begin{aligned} \frac{1}{2m} \left(\frac{\partial W}{\partial q} \right)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 q^2 &= \mathcal{E} \\ -\frac{\partial V}{\partial t} &= \mathcal{E} \end{aligned}$$

keine Beding
siehe Übung!
Zettel Nr. 9

Allgemeiner Ansatz für die Wirklypfunktion S , falls die (allte)
Hamiltonfunktion zeitunabhängig ist ($\frac{\partial H}{\partial t} = 0$)

$$\text{HJD: } H(q_1, \dots, q_f, \frac{\partial S}{\partial q_1}, \dots, \frac{\partial S}{\partial q_f}) + \frac{\partial S}{\partial t} = 0$$

$$\text{Ansatz: } S = (q_1, \dots, q_f, \alpha_1, \dots, \alpha_f, t)$$

$$= W(q_1, \dots, q_f, \alpha_1, \dots, \alpha_f) - E(\alpha_1, \dots, \alpha_f) t$$

einsetzen in die HJD

$$\Rightarrow \boxed{H(q_1, \dots, q_f, \frac{\partial S}{\partial q_1}, \dots, \frac{\partial S}{\partial q_f}) = E}$$

(Konstante)

Gesamtenergie des
Systems!

Anwendungen

- Harmonischer Oszillator
- Teilchen im Zentralfeld
- Übergang zur "Wellenmechanik" \Leftrightarrow Übergang in die Quantenmechanik!

III. Mechanik des starren Körpers

Bisher betrachtet:

System von Massenpunkten $i = 1, \dots, N$, die sich relativ zueinander bewegen können

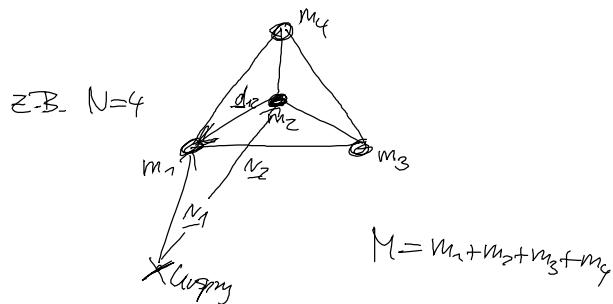
Jetzt: ausgedehnte starre Körper

III.1. Definition des starren Körpers

- A) System von N Massenpunkten mit ^(Masse m_i) starrer Verbindungsrelationen
 $r_i - r_j = d_{ij}$ (Zwangsbedingungen!)

Gesamtmasse
$$M = \sum_{i=1}^N m_i$$

"diskrete Massen"



- B) Körper mit fest vorgegebener, kontinuierlicher ("ausgedehnter")
Massenverteilung $\rho(\underline{r})$

Gesamtmasse:
$$M = \int d\underline{r} \rho(\underline{r})$$

Raumintegral (i.a. dreidimensional)



Beispiel Kugelförmige Verteilung mit Massenschwerpunkt im Ursprung

$$\rho(r) = \begin{cases} \rho = \text{const} & , \quad r < R \\ 0 & , \quad \text{sonst} \end{cases}$$

R — Kugelradius
Radialabstand vom Ursprung

⇒ Gesamtmasse $M = \int dV \rho(r)$

Anwendung in Kugelkoordinat

$$= \int_0^R dr r^2 \underbrace{\int_{-1}^1 d(\cos\theta) \int_0^{2\pi} d\varphi}_{4\pi} \rho$$
$$= 4\pi \int_0^R dr r^2 = \frac{4\pi}{3} R^3 \rho$$