

# Theoretische Physik I

001

## Theoretische Mechanik & Elektrodynamik

### Teil I    Theoretische / klassische / analytische Mechanik

Motivation:

- tieferes Verständnis der Newtonschen Mechanik
- verschiedene (mathematische) Grundkonzepte
  - ↳ Anwendung auf unterschiedliche Bereiche
  - z.B. E-Dynamik, QM, ART aus Variationsprinzip

#### 1) Newtonsche Mechanik

Newtonsche Axiome

- 1) Kräftefreien Körper (Masse) bewegt sich geradlinig mit konstanter Geschwindigkeit

2) Kraft gleich Masse mal Beschleunigung

$$\vec{F} = m\vec{a} \quad ; \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

3) Actio = Reactio :  $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$

2) Newtonsches Weltbild (Weltbild der nicht-relativistischen klassischen Mechanik) :

- Materie : läßt sich durch (unzerstörbare) Massenpunkte eindeutig beschreiben
- Zeit : eindimensionaler Parameter zur Beschreibung von Bahnen / Trajektorien :  
passiv, unbeeinflussbar
- Raum : 3D "Bühne" der Physik  
unveränderlich, Beschreibung mit Koordinaten  
(z.B. kartesisches Koordinatensystem)

↳ Raum + Zeit sind absolut

- Bewegungen sind deterministisch

⇒) Limitierungen:

- Elementarteilchen sind ununterscheidbar
- QM: nicht deterministisch → probabilistisch  
u. a. Unschärferelation
- SRT: Zeit ist abhängig von Relativbewegung
- ART: Raum + Zeit werden durch Materie / Energie  
gekrümmert

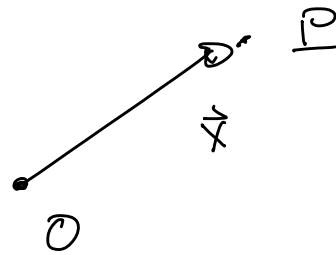
↳ nicht absolut, sondern dynamisch (z.B. GW)  
Inhalt hat Einfluß auf "Bühne"

"Mathematisierung"

Zeit:  $t \in \mathbb{R}$  ; Einheit Sekunde [s]

Raum: Beschreibung mit  $\vec{x} \in \mathbb{R}^3$ ,  $\vec{x} = (x, y, z)$   
Dimension  $|\vec{x}|$  ; Einheit Meter [m]

z.B. kartesisches Koordinatensystem mit Ursprung  
in  $O$



Änderung des Bezugssystems: "Beobachterwechsel"

a) Translation:  $\vec{x}' = \vec{x} - \vec{a}$

b) Rotation:  $\vec{x}' = R \vec{x}$ ;  $R$ : Rotationsmatrix  
(orthogonal:  $R^T R = \mathbb{1}$ )

$\Rightarrow$  Gruppe Koordinatentransformationen:

Euklidische Gruppe

auch allgemein: Koordinatentransformation: Verwendung einer  
anderen "Karte"; z.B. Kugelkoordinaten  $\vec{x} = \vec{x}(r, \theta, \varphi)$

wobei  $|\vec{x}| =$  Länge aber  $\theta, \varphi =$  Winkel

# Inertialsystem

Inertiales Koordinatensystem, in dem keine äußeren Kräfte wirken und es gilt

$$\vec{a} = 0$$

Postuliertes Koordinatensystem: beschreibt Klasse von Koordinatensystemen, die durch die Euklidische Gruppe + Geschwindigkeitstransformation ineinander überführt werden kann: Galilei-Gruppe

$$\text{Transformation: } \vec{x}' = \vec{x} - \vec{b} - \vec{v}t ; \vec{b}, \vec{v} = \text{konst.}$$

$$\Rightarrow \ddot{x}' = 0 = \ddot{x}$$

Galileische Relativitätsprinzip: Alle Inertialsysteme sind gleichberechtigt. Alle physikalischen Gesetze sind dort gleich. ("Physik" im fahrenden Zug = "Physik" im ruhenden System)

## Newton'sches Determiniertheitsprinzip

für jedes System mit  $N$  Massenpunkten sind die Bahnen vollständig bestimmt (determiniert) wenn zu einem beliebigen Zeitpunkt alle Orte und Geschwindigkeiten gegeben sind, d. h.  $(\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_N, \dot{\vec{x}}_1, \dot{\vec{x}}_2, \dots, \dot{\vec{x}}_N)$  gegeben  
 Newtonsche Bewegungsgleichung

$$m_i \ddot{\vec{x}}_i = \vec{F}_i \quad \Rightarrow \text{Anfangswertproblem}$$

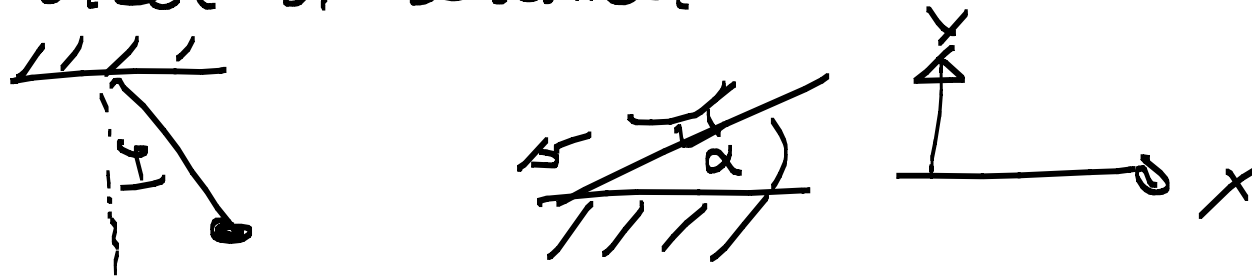
# Lagrange-Mechanik

- Newtonsche Mechanik  
Bahnen/Trajektorien bestimmt durch Bewegungsgl.  
+ Anfangswerte
- Lagrange-Mechanik  
Bahnen bestimmt durch "Randwerte" (auch z.B. kürzeste Strecke)

## Zwangsbedingungen

Systeme oft eingeschränkt (geometrische Bedingungen)

z.B. Pendel o. Schlitten



Zwangskräfte i. d. nicht (im Detail) bekannt  
(z.B. Auftriebskraft o. Fadenspannung)

Formulierung mit

$$m_i \ddot{\vec{x}}_i = \vec{F}_i(\text{ext.}) + \vec{N}_i \leftarrow \text{Zwangs Kraft}$$

Schwierig

• Koordinaten des Ortsvektors  $\vec{x}_i = (x_i, y_i, z_i)$

nicht unabhängig

z.B. Zahn auf schiefer Ebene:  $y = \tan \alpha \cdot x$

Terminologie / Klassifizierung von Zwangsbedingungen

• holonome Zwangsbedingung

$f(\vec{x}, t) = 0$  d.h. Formulierung mit  
Gleichung möglich

z.B.  $y - \tan \alpha \cdot x = 0$



- nicht-holonome Zwangsbedingungen  
Formulierung mit Gleichung nicht möglich  
Elimination von redundanten Koordinaten nicht möglich  
z. B. Teilchen in Hohlkugel:  $|\dot{\vec{x}}| \leq R$

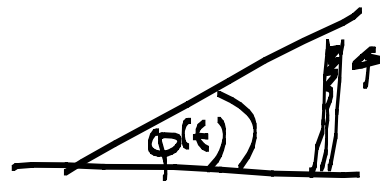
- skleronome ZB  
zeitunabhängige Zwangsbedingungen  
 $f(\vec{x}) = 0$  holonome-skleronome ZB

$$\frac{\partial f}{\partial t} = 0$$

- rheonome ZB :  $f(\vec{x}, t)$

$$\frac{\partial f}{\partial t} \neq 0$$

z. B. schiefe Ebene zeitabhängig



## Holonome Zwangsbedingungen

010

# Freiheitsgrade für Systeme ohne zB

$3N$  für  $N$  Teilchen

mit  $p$  holonome zBs: Reduktion der Freiheitsgrade

$$f = 3N - p$$

⇒ Beschreibung mit  $f$  generalisierten Koordinaten

$q_1, q_2, \dots, q_f$  möglich

$$x_i = x_i(q_1, q_2, \dots, q_f, t)$$

$q_i$  unabhängig von einander; d.h.  $f(q_1, q_2, \dots, q_f) = 0$

kann nicht mehr formalisiert  
werden

bilden Konfigurationsraum mit einem  
 $f$ -dimensionalen Konfigurationsvektor  $\underline{q} = (q_1, q_2, \dots, q_f)$

⇒ generalisierte Geschwindigkeiten

$$\dot{q}_1, \dot{q}_2, \dots, \dot{q}_f$$

mit Anfangswerte bei  $t_0$ :  $q(t_0) = \underline{q}_0$  und  $\dot{q}(t_0) = \underline{\dot{q}}_0$

System mit Bewegungsgleichungen (müssen noch bestimmt werden) bestimmt

Bem.:  $q_i$ 's nicht eindeutig; unterschiedliche generalisierte Koordinaten möglich

$q_i$ 's: nicht notwendigerweise Längen  
(z.B. Winkel)

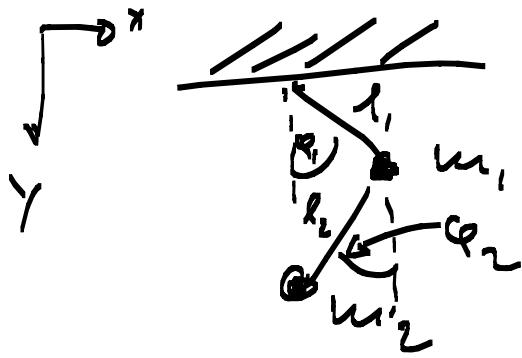
z.B. • Teilchen auf Kugeloberfläche fixiert; Radius  $R$

$$\text{Zwangsbedingung: } x^2 + y^2 + z^2 - R^2 = 0$$

↳ mögliche generalisierte Koordinaten:

$\theta$ : Polarwinkel;  $\varphi$ : Azimut-Winkel

- Doppelpendel in der Ebene



2-Körper Problem:

ursprünglich 6 Freiheitsgrade  
4 holonome Zwangsbedingungen

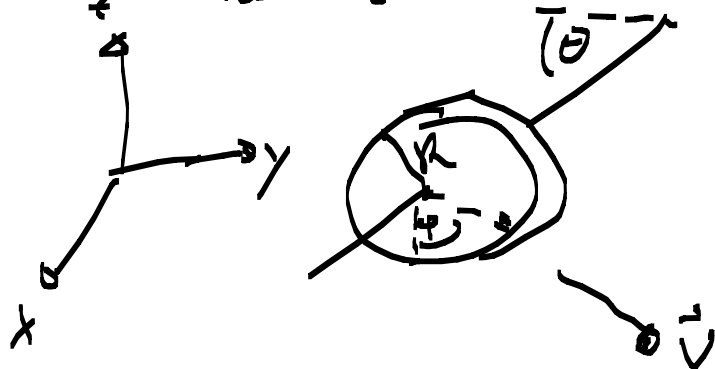
$$z_1 = 0 = z_2$$

$$x_1^2 + y_1^2 - l_1^2 = 0$$

$$(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 - l_2^2 = 0$$

- Bsp.: nicht-holonome Zwangsbedingung

z rollendes Rad



Beschreibung des Systems  
mit "Auflagepunkt" in der  
(x, y) Ebene und Winkel  
(phi, theta) : 4 Freiheitsgrade  
(ignoriere z = 0)

holonome Zwangsbedingungen möglich?

Wahrheit: Koordinaten sind unabh. voneinander

formal: "Rollen":

Geschwindigkeit Achse  $(\dot{x}, \dot{y})$

= Geschwindigkeit Rad

v-Rad:  $v = R\dot{\varphi}$

Richtung:  $\begin{pmatrix} \cos\theta \\ \sin\theta \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \dot{x} = v \cos\theta = R\dot{\varphi} \cos\theta \Rightarrow \frac{dx}{d\varphi} = R \cos(\theta(t))$$

$$\dot{y} = v \sin\theta = R\dot{\varphi} \sin\theta \Rightarrow \frac{dy}{d\varphi} = R \sin(\theta(t))$$

nicht integrierbar, da  $\theta(t)$  unbekannt (hier:  
keine Bestimmungsgleichung für  $\theta(t)$ )

# d'Alembert Prinzip

Ziel: Aufstellen der Bewegungsgleichungen unter  
 Einbeziehung der Zwangsbedingungen  
 ↳ differentielle Formulierung der Lagrange -  
 Mechanik

Def: virtuelle Verschiebung  $\delta \vec{x}_i$

infinitesimale Änderung der Orte (Koordinaten) eines  
 mechanischen Systems bei festgehaltener Zeit  $t$ ,  
 die mit den Zwangsbedingungen im Einklang stehen  
 (virtuell = willkürlich, d.h. nicht durch physikalische  
 Kräfte verursacht)

festgehaltene Zeit:  $\delta t = 0$

mit  $\vec{x}_i = \vec{x}_i(q_1, q_2, \dots, q_f, t)$

$$\delta \vec{x}_i = \sum_j \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \delta q_j + \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial t} \delta t$$

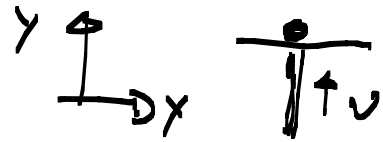
$\delta = 0 \leftarrow$  virtuell

(Verwendung von  $\delta$  genau wie Differential)

Anmerkung: für skleronome Zwangsbedingungen:  
 $\delta \vec{x}$  real ausführbar

für rheonome ZBs nicht real ausführbar

z.B.



Teilchen im Aufzug

$$d\vec{x} = (dx, dy) = (dx, v dt) \quad \text{reale Umrichtung}$$

$$\delta \vec{x} = (\delta x, \delta y) = (\delta x, 0) \quad \text{nicht real durchführbar}$$

Def.: Virtuelle Arbeit

$$\delta W = - \sum_i^N \vec{F}_i \cdot \delta \vec{x}_i \quad i = 1, \dots, N \quad \text{Teilchen}$$

$$\text{mit } \vec{F}_i = \vec{F}_{a,i} + \vec{Z}_i \quad \vec{F}_a : \text{äußere Kraft} \\ \vec{Z} : \text{Zwangskraft}$$

mit Newtonsche Bewegungsgl.:

$$\vec{F}_i = \vec{F}_{a,i} + \vec{Z}_i = m_i \vec{a}_i \quad ; \quad \vec{a}_i = \ddot{\vec{x}}_i$$

$$\text{bzw. } \vec{F}_{a,i} + \vec{Z}_i - m_i \ddot{\vec{x}}_i = 0 \quad \text{dynamisches Gleichgewicht}$$

$$\Rightarrow \sum_i (\vec{F}_{a,i} - m_i \ddot{\vec{x}}_i) \delta \vec{x}_i + \sum_i \vec{Z}_i \delta \vec{x}_i = 0$$

d'Alembert'sche Prinzip: die von den Zwangskräften geleistete virtuelle Arbeit ist null; bzw. Zwangskräfte leisten keine virtuelle Arbeit



$$\delta W_z = - \sum_i \vec{z}_i \delta \vec{x}_i = 0$$

Bem.: skleronome Zwangsbedingungen: Zwangskräfte leisten keine reale Arbeit

theonom: ... können reale Arbeit leisten

auch d'Alembert'sche Prinzip

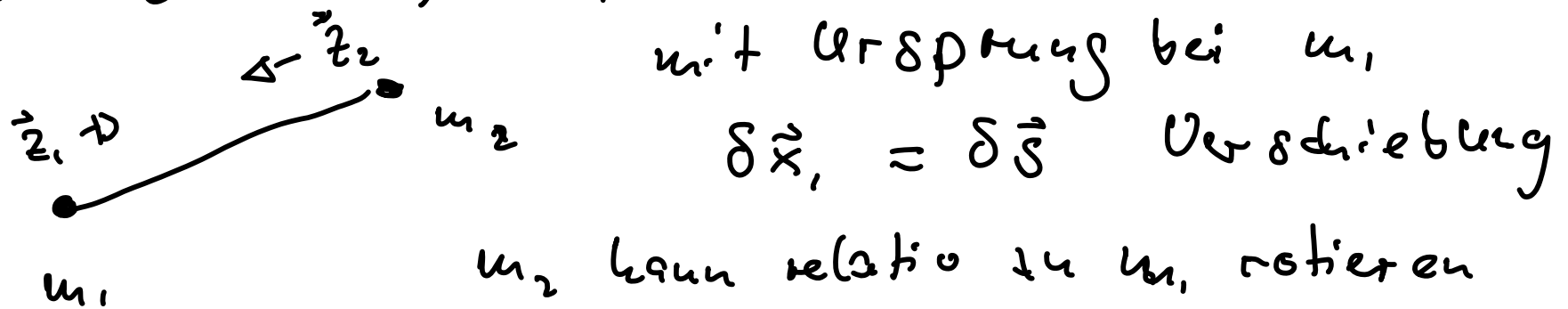
$$\sum_i^N (\vec{F}_{qi} - m_i \ddot{\vec{x}}_i) \delta \vec{x}_i = 0$$

Vorteil: Formulierung ohne (komplizierte) Zwangskräfte

aber:  $\delta \vec{x}_i$  nicht unabhängig voneinander.

(z.B. holonome Zwangsbedingung:  $f(\vec{x}) = 0$ )

Bsp.:  $\delta W = 0$ ; kräftefreie Hartel



$$\delta \vec{x}_2 = \delta \vec{s} + \delta \vec{R}$$

d'Alembertsches Prinzip:

$$\delta W_2 = 0 = -\vec{z}_1 \delta \vec{s} - \vec{z}_2 (\delta \vec{s} + \delta \vec{R})$$

$$= - \underbrace{(\vec{z}_1 + \vec{z}_2)}_{=0} \delta \vec{s} - \underbrace{\vec{z}_2 \delta \vec{R}}_{\vec{z}_2 \perp \delta \vec{R}}$$

$= 0 \Rightarrow$  keine virtuelle (auch keine reale) Arbeit

Ziel: Bewegungsgleichungen mit generalisierten Koordinaten  
(unabhängige Koordinaten)

019

$$\vec{x}_i = \vec{x}_i(q_1, q_2, \dots, q_f, t) \quad ; \quad \underline{q} = (q_1, q_2, \dots, q_f) \\ \text{Konfig. Raum}$$

$$\delta \vec{x}_i = \sum_{j=1}^f \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \delta q_j \quad (\text{Einstein Summenkonvention: } \delta \vec{x}_i = \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \delta q_j)$$

virtuell:  $\delta t = 0$

$$\hookrightarrow \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial t} \delta t = 0$$

1. Term aus Summe

$$\sum_i \vec{F}_{a,i} \delta \vec{x}_i = \sum_{i,j} \vec{F}_{a,i} \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \delta q_j = \sum_{j=1}^f Q_j \delta q_j$$

$$\text{mit } Q_j = \sum_i \vec{F}_{a,i} \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j}$$

generalisierte  
Kraftkomponenten

Bem.:  $[Q_j] \neq$  Kraft i. A.

aber  $[Q_j q_j] =$  Energie

mit konserativen Kräften

$$\vec{F}_{a,i} = - \vec{\nabla}_i V(\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n); \quad V: \text{Potential}$$

$$= - \sum_j (\vec{\nabla}_i q_j) \frac{\partial V}{\partial q_j}$$

$$\Rightarrow Q_j = \sum_i \vec{F}_{a,i} \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} = - \sum_i (\vec{\nabla}_i V) \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} = - \frac{\partial V}{\partial q_j}$$

2. Term:

$$\begin{aligned} \sum_i m_i \ddot{\vec{x}}_i \delta \vec{x}_i &= \sum_{i,j} m_i \ddot{\vec{x}}_i \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \delta q_j \\ &= \sum_{i,j} m_i \left( \frac{d}{dt} \left( \dot{\vec{x}}_i \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \right) - \dot{\vec{x}}_i \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \vec{x}_i}{\partial q_j} \right) \right) \delta q_j \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{i=1}^n m_i \left[ \frac{d}{dt} \left( \dot{x}_i \frac{\partial \dot{x}_i}{\partial \dot{q}_j} \right) - \dot{x}_i \frac{\partial \dot{x}_i}{\partial q_j} \right] \delta q_j \\
&= \sum_{i=1}^n m_i \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial}{\partial \dot{q}_j} \left( \frac{1}{2} \dot{x}_i^2 \right) - \frac{\partial}{\partial q_j} \left( \frac{1}{2} \dot{x}_i^2 \right) \right] \delta q_j \\
&= \sum_{j=1}^f \left[ \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial T}{\partial q_j} \right] \delta q_j
\end{aligned}$$

mit  $T = \frac{1}{2} \sum_i m_i \dot{x}_i^2$  kinetische Energie des  $N$ -Teilchen Systems

$$\Rightarrow \left[ \sum_{j=1}^f \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial T}{\partial q_j} - Q_j \right] \delta q_j = 0 \right]$$

d'Alembertsche Prinzip

mit holonomen Zwangsbedingungen

$$\Rightarrow \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial T}{\partial q_j} = Q_j \right]$$

$q_j$  unabhängig  
von einander

für konservatives System:

$$V = V(\underline{q}) \text{ unabhängig von } \underline{\dot{q}} \Rightarrow \frac{\partial V}{\partial \dot{q}_j} = 0$$

$$\Rightarrow \sum_{j=1}^f \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial}{\partial \dot{q}_j} (T-V) - \frac{\partial}{\partial q_j} (T-V) \right] \delta q_j = 0$$

Def.:  $\left[ L = T - V \right]$

$$= L(\underline{q}, \underline{\dot{q}})$$

Lagrange-Funktion

$$\Rightarrow \sum_{j=1}^f \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial L}{\partial q_j} \right] \delta q_j = 0$$

holonom + konservativ

$$\Rightarrow \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0 \right)$$

Lagrange - Gleichung

2. Art

Lagrange - Bewegungsgleichung

Vergleich mit Newton:

- Energie (Skalar) vs. Kraft (Vektor)

- keine Zwangskräfte

- invariant unter beliebiger Koordinatentransformation

- Formulierung in rein differentieller Form

Koordinatentransformation:

$$\vec{x} \rightarrow \vec{\tilde{x}} ; \quad \vec{x} = \vec{x}(\tilde{x}, \tilde{y}, \tilde{z})$$

Beschleunigung:  $\ddot{\vec{x}} = \frac{d}{dt}(\dot{\vec{x}})$

$$\dot{x} = \frac{\partial x}{\partial \tilde{x}_j} \frac{d\tilde{x}_j}{dt} \quad (\text{Summenkonvention})$$

$$\ddot{x} = \underbrace{\frac{\partial^2 x}{\partial \tilde{x}_n \partial \tilde{x}_j} \frac{d\tilde{x}_n}{dt} \frac{d\tilde{x}_j}{dt}} + \frac{\partial x}{\partial \tilde{x}_j} \frac{d^2 \tilde{x}_j}{dt^2}$$

zusätzlicher Term  $\rightarrow$  Newtonsche Bewegungsgl.  
nicht form invariant

$$\vec{F}_i = \vec{F}_j \frac{\partial x_j}{\partial \tilde{x}_i} \quad \text{allgem. Transformation eines Vektor}$$

Lagrange Gleichung unter Koordinatentransformation

$$\tilde{L}(\tilde{q}, \tilde{\dot{q}}, t) = L(q, \dot{q}, t)$$

Skalar: Wert bleibt  
unter Koordinaten-  
trafo gleich  
(z.B. Temperatur)

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

$$1) \quad \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} \frac{\partial \dot{q}_n}{\partial \dot{q}_j}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} = \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} \right) \frac{\partial \dot{q}_n}{\partial \dot{q}_j} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} \frac{d}{dt} \frac{\partial \dot{q}_n}{\partial \dot{q}_j}$$

$$\text{mit} \quad \frac{\partial \dot{q}_n}{\partial \dot{q}_j} = \frac{\partial \dot{q}_n}{\partial \dot{q}_j}$$



$$\Rightarrow \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{q}_u} \right) \frac{\partial \tilde{q}_u}{\partial q_j} + \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{q}_u} \frac{\partial \dot{\tilde{q}}_u}{\partial q_j}$$

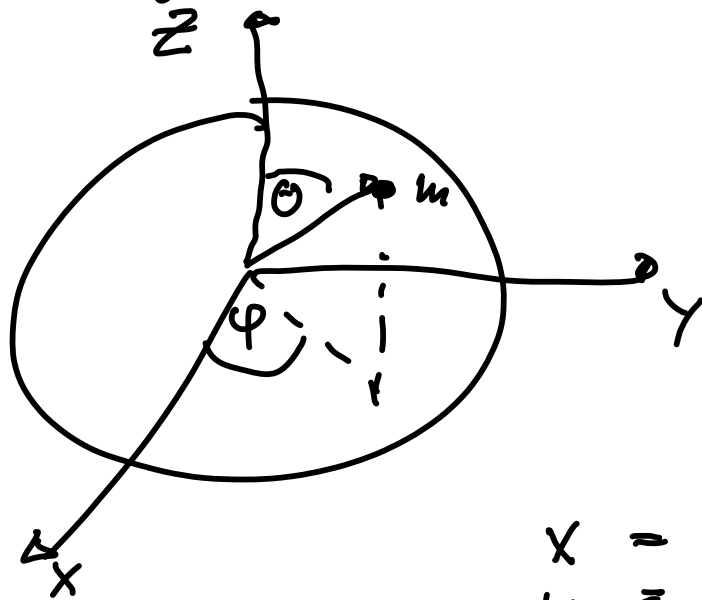
$$2) \quad \frac{\partial L}{\partial q_j} = \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \tilde{q}_u} \frac{\partial \tilde{q}_u}{\partial q_j} + \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{\tilde{q}}_u} \frac{\partial \dot{\tilde{q}}_u}{\partial q_j}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial q_j} - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0 = \underbrace{\left( \frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{\tilde{q}}_u} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \tilde{q}_u} \right)}_{=0} \frac{\partial \tilde{q}_u}{\partial q_j}$$

$\Rightarrow$  Lagrange-Gleichung forminvariant unter  
Koordinatentransformation.  $\Rightarrow$

## Anwendungen

1) Teilchen auf Kugeloberfläche im  
Schwerefeld der Erde



Zwangsbedingung: holonom-  
skleronom  
 $r = |\vec{x}| = R$

generalisierte Koordinaten

$\theta$ : Polarwinkel :  $q_1$

$\varphi$ : Azimut :  $q_2$

$$\begin{aligned}x &= R \sin \theta \cos \varphi \\y &= R \sin \theta \sin \varphi \\z &= R \cos \theta\end{aligned}$$

Kraft:  $\vec{F}_a = -mg \vec{e}_z = -mg \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$   $q_1, q_2$

LaStange-Funktion:  $L = T - V = L(\theta, \varphi)$

$$T = \frac{1}{2} m \dot{\vec{x}}^2 = \frac{m}{2} R^2 (\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\varphi}^2)$$

$V$  aus generalisierter Kraft:

$$Q_1 = Q_\theta = \frac{\partial}{\partial \dot{\theta}} \cdot \frac{\partial \dot{x}^2}{\partial \theta} = -mg(-k \sin \theta) = mgk \sin \theta$$

$$Q_2 = Q_\varphi = \frac{\partial}{\partial \dot{\varphi}} \cdot \frac{\partial \dot{x}^2}{\partial \varphi} = 0$$

konservative Kraft:  $Q_j = -\frac{\partial V}{\partial q_j}$

$$\Rightarrow V(\theta) = -\int d\theta Q_\theta = -mgk \int d\theta \sin \theta = mgk(1 + \cos \theta)$$

$$\Rightarrow \boxed{L = \frac{m}{2} k^2 (\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\varphi}^2) - mgk(1 + \cos \theta)}$$

Lagrange-Gleichungen / Bewegungsgleichungen

$$\frac{\partial L}{\partial \theta} = mk^2 \sin \theta \cos \theta \dot{\varphi}^2 + mgk \sin \theta$$

$$\frac{\partial L}{\partial \varphi} = 0 \Rightarrow \varphi \text{ ist } \underline{\text{zyklische}} \text{ Koordinate}$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = mk^2 \dot{\varphi}$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = mk^2 \sin^2 \theta \dot{\theta}$$

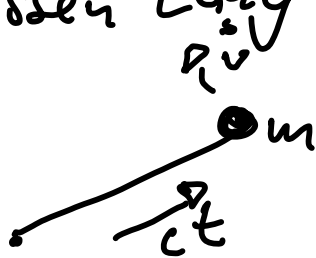
↳ Erhaltungsgröße

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \Theta : \ddot{\Theta} - (\cos\Theta \dot{\varphi}^2 + \frac{g}{R}) \sin\Theta = 0 \\ \varphi : \frac{d}{dt} (\sin^2\Theta \dot{\varphi}) = 0 \Rightarrow \text{Drehimpulserhaltung} \end{array} \right. \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} (\vec{L} = \vec{x} \times \vec{v})$$

Lösung liefert Bahn auf Kugeloberfläche  
(nicht trivial, auf  $\dot{\varphi} = 0$ )

$$\Rightarrow \ddot{\Theta} = \frac{g}{R} \sin\Theta \quad \text{vgl. Pendel} \quad \left. \begin{array}{l} \ddot{\Theta} = -\frac{g}{R} \sin\Theta \\ z = \frac{g}{R} \Theta \end{array} \right)$$

2) Teilchen an masseloser Stange,  
dessen Länge sich linear mit der Zeit ändert



Bewegung nur in  $x$ - $y$ -Ebene  
 $z = 0$  holonom-skleronom

$|\vec{x}| = R + ct$  holonom-rheonom

$c$ : konst. Längenänderung

mit Polarkoordinaten:

$$\begin{aligned} x(t) &= r(t) \cos\varphi = (R+ct) \cos\varphi & ; \varphi_1 &= \varphi \\ y(t) &= r(t) \sin\varphi = (R+ct) \sin\varphi \end{aligned}$$

Lagrange-Funktion:  $L = \underline{T} - V$

$$T = \frac{m}{2} (\dot{x}^2 + \dot{y}^2) = \frac{m}{2} (c^2 + (R+ct)^2 \dot{\varphi}^2) ; V = 0$$

Bewegungsgleichungen

$$\frac{\partial L}{\partial \varphi} = 0 \Rightarrow \varphi \text{ zyklische Koordinate}$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = m(R+ct)^2 \dot{\varphi} = \text{konst}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = 0 = m(R+ct) ((R+ct) \ddot{\varphi} + 2c \dot{\varphi})$$

Lösung: triviale Lösung  $\dot{\varphi} = 0$

$$\text{aus } \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = h \Rightarrow d\varphi = \frac{h/m}{(R+ct)^2} dt$$

$$\omega \varphi(t) = -\frac{1}{c} \frac{h/m}{(R+ct)}$$

# Verallgemeinerte Potentiale

/ geschwindigkeitsabhängige Potentiale

030

Lagrange-Gleichung für holonome Systeme

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial T}{\partial q_j} = Q_j$$

wenn

$$Q_j = \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial U}{\partial q_j}$$

auch für nicht konservative Systeme

mit verallgemeinerte Potential:

$$U = U(q_j, \dot{q}_j)$$

=> Lagrange-Funktion

$$L = T - U$$

=>

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

verallgem. Lagrange-Funktion

Bsp.: Teilchen im Elektromagnetischen Feld  
 Kraft:  $\vec{F} = e \left( \vec{E} + \frac{1}{c} (\vec{v} \times \vec{B}) \right)$  in Gauß-Einheiten

mit Maxwell:

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \frac{4\pi}{c} \vec{j} \quad ; \quad \vec{j} : \text{Stromdichte}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = 4\pi \rho \quad \rho : \text{Ladungsdichte}$$

$\Rightarrow \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A} ; \vec{A}$  Vektorpotential

In Substitution:  $\vec{\nabla} \times \left( \vec{E} + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \right) = 0$

Lösung:  $\vec{E} = -\vec{\nabla} \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$

in Lorentzkraft:  $\vec{F} = e \left( -\vec{\nabla} \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} + \frac{1}{c} \vec{v} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A}) \right)$

suche  $U(\vec{x}, \vec{v})$  mit  $\vec{F} = \frac{d}{dt} \vec{\nabla}_{\vec{v}} U - \vec{\nabla} U$

$$\frac{d\vec{A}}{dt} = (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{A} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \quad \rightarrow \quad (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{A} = \frac{d\vec{A}}{dt} - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

$$\vec{v} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A}) = \vec{\nabla} (\vec{v} \cdot \vec{A}) - \frac{d\vec{A}}{dt} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

$$\vec{F} = e \left( -\vec{\nabla} \left( \phi - \frac{1}{c} (\vec{v} \cdot \vec{A}) \right) - \frac{1}{c} \frac{d\vec{A}}{dt} \right)$$

$$\text{mit } \frac{d\vec{A}}{dt} = \frac{d}{dt} \vec{\nabla}_{\vec{v}} (\vec{A} \cdot \vec{v})$$

$$= e \left( -\vec{\nabla} \left( \phi - \frac{1}{c} (\vec{v} \cdot \vec{A}) \right) - \frac{1}{c} \frac{d}{dt} \vec{\nabla}_{\vec{v}} (\vec{A} \cdot \vec{v}) \right)$$

$\Rightarrow$  verallgemeinertes Potential

$$U(\vec{x}, \vec{v}) = e \left( \phi - \frac{1}{c} \vec{A} \cdot \vec{v} \right)$$

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

für  
Lorentzkraft



# Systeme mit Reibung

- meist geschwindigkeitsabhängig

- nicht energieerhaltend

↳  $\vec{F} = -\vec{\nabla}V$  nicht möglich

↳ keine Lagrange-Funktion  $L = T - V$

aber 
$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial T}{\partial q_j} = Q_j$$

d'Alembertsches Prinzip  
für holonome Zwangs-  
bedingungen

mit 
$$\vec{F} = \vec{F}^{(k)} + \vec{F}^{(r)}$$

$$\vec{F}^{(k)} = -\vec{\nabla}V \text{ konservativer Anteil}$$

$$\vec{F}^{(r)}$$
 : Reibungskraft

↳  $L = T - V$

⇒ 
$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial L}{\partial q_j} = Q_j^{(r)}$$

Beispiel: Reibungskraft  $\propto v$ : Stoches'sche Reibung  
 $\hookrightarrow$  Rayleigh'sche Dissipationsfunktion

$$D = \frac{1}{2} \sum_{e,m} \beta_{em} \dot{q}_e \dot{q}_m ; \beta_{em} \text{ Dissipations-koef. - Tensor}$$

$$\left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial L}{\partial q_j} + \frac{\partial D}{\partial \dot{q}_j} = 0 \right] \text{ modifizierte Lagrange-Gleichung}$$

$$\hookrightarrow Q_j^{(2)} = - \sum_{k=1}^f \beta_{jk} \dot{q}_k$$

Energie dissipation

Gesamtenergie:  $E = T + V = 2T - L$

mit skleronomen Zwangsbedingungen:

$$T = \frac{1}{2} \sum_{e,m} \mu_{em} \dot{q}_e \dot{q}_m$$

Konservatives System (bis auf Reibung)

$$\frac{\partial L}{\partial q_j} = \frac{\partial T}{\partial q_j} \quad \left( \frac{\partial V}{\partial q_j} = 0 \right)$$

$\dot{q}_j$  \* Lagrange-Gleichung

$$\dot{q}_j \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} - \dot{q}_j \frac{\partial L}{\partial q_j} = -2D$$

$$\left( \begin{array}{l} \dot{q}_j \frac{\partial D}{\partial \dot{q}_j} = 2D \\ \dot{q}_j \frac{\partial T}{\partial q_j} = 2T \end{array} \right)$$

$$2\dot{T} - \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \dot{q}_j$$

$$\text{mit } \dot{L} = \frac{\partial L}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \ddot{q}_j \rightarrow \dot{q}_j \frac{\partial L}{\partial q_j} = \dot{L} - \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \dot{q}_j$$

$$\hookrightarrow 2\dot{T} - \dot{L} = -2D$$

$$\Rightarrow \boxed{\dot{E} = -2D}$$

Energie dissipation  
bei Reibung

# Nicht-holonome Systeme

## Lagrange - Multiplikatoren

- Zwangsbedingungen in der Form  $f(\vec{x}, t) = 0$   
nicht möglich

↳ Angabe von unabhängigen generalisierter Koordinaten  
nicht möglich

aber: Zwangsbedingungen in differentieller Form  
unter Umständen möglich, z.B. "rollende Rad"

⇒ Methode der Lagrange'schen Multiplikatoren

Betrachte System mit  $3N$  Freiheitsgraden  
( $N = \#$  Teilchen)

$\tilde{f}$  : Anzahl Zwangsbedingungen, wobei

$f \leq \tilde{f}$  : z.B. in differentieller Form:

$$\sum_{m=1}^{3N} g_{im}(x_1, \dots, x_{3N}, t) dx_m + h_i(x_1, \dots, x_{3N}, t) dt = 0$$

$$i = 1, \dots, f$$

verwendete Anzahl holonomer Zwangsbed.  $(\tilde{f} - f)$   
 zur Reduktion der Anzahl der Koordinaten:

$$n = 3N - (\tilde{f} - f)$$

↳ verwende  $n$  generalisierte Koordinaten:  $q_1, \dots, q_n$

$$\Rightarrow \vec{x}_i = \vec{x}_i(q_1, \dots, q_n, t)$$

aber  $q_j$  nicht unabhängig voneinander

umschreiben der differentiellen Zwangsbedingungen

$$\sum_{m=1}^n a_{im}(q_1, \dots, q_n, t) dq_m + b_i(q_1, \dots, q_n, t) dt = 0$$

Vergleich mit rein holonomem System

$f = 0$  und es existieren  $\tilde{f}$  Gleichungen

$$g_i(q_1, \dots, q_n, t) = 0 \quad i = 1 \dots \tilde{f}$$

$$\Rightarrow dg_i = 0 = \sum_m \frac{\partial g_i}{\partial q_m} dq_m + \frac{\partial g_i}{\partial t} dt$$

$$\Rightarrow a_{im} = \frac{\partial g_i}{\partial q_m} ; b_i = \frac{\partial g_i}{\partial t}$$

partielle Ableitungen  
die zu ausgedrückten

Lagrange-Gleichung für Systeme mit nicht-holonomem  
Zwangsbedingungen?

(aber in differentieller Form)

- für virtuelle Verschiebungen ( $\delta t = 0$ ) gilt:

$$\sum_{m=1}^n a_{im} \delta q_m = 0 \quad i = 1, \dots, \tilde{f}$$

- mit Lagrange-Multiplikatoren:

$$\lambda_i \quad ; \quad i = 1, \dots, f$$

unabhängig von  $q$   
aber evtl. abhängig  
von  $t$

• verwendet für generelle Optimierungsprobleme mit Neben- (Zwangs-) Bedingungen

• müssen noch bestimmt werden:

$$\sum_{i=1}^f \lambda_i \sum_m^n a_{im} \delta q_m = 0$$

- für konservative Systeme:

$$\sum_{m=1}^n \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial L}{\partial q_m} \right) \delta q_m = 0$$

$$\Rightarrow \sum_{m=1}^n \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial L}{\partial q_m} - \sum_{i=1}^f \lambda_i a_{im} \right) \delta q_m = 0$$

wg.  $\tilde{f}$  Zwangsbedingungen:  $n - f$

unabh. generalisierte  
Koordinaten

$q_u$  :  $u = 1, \dots, u-f$  unabh.

$q_e$  :  $e = u-f+1, \dots, u$  abhängig

mit  $f$  Bestimmungsgleichungen für  $\lambda_i$   
(frei wählbar)

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_u} - \frac{\partial L}{\partial q_u} - \sum_{i=1}^f \lambda_i a_{iu} = 0 \quad ; \quad \begin{matrix} u = u-f+1, \dots \\ u \end{matrix}$$

$$\Rightarrow \sum_{u=1}^u (\dots) \delta q_u = \sum_{u=1}^{u-f} (\dots) \delta q_u + \sum_{u=u-f+1}^u (\dots) \delta q_u = 0$$

wg. 1 Summand mit unabh.  $q_u$  und Bestimmungsgleichung für  $\lambda_i$ :

$$\Rightarrow \boxed{\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_u} - \frac{\partial L}{\partial q_u} = \sum_{i=1}^f \lambda_i a_{iu}} \quad u = 1, \dots, u$$

Lagrange-Gleichung 1. Art



$n$  Gleichungen  $n + f$  Unbekannte :

$n$  Koordinaten  $q_m$

+  $f$  Multiplikatoren  $\lambda_i$

$f$  Bestimmungsgleichungen gegeben durch  
differentialen Zwangsbedingungen:

$$\sum_{m=1}^n a_{im} \dot{q}_m + b_i = 0 \quad ; \quad i = 1, \dots, f$$

physikalische Interpretation  
vgl. holonomes System

der  $\lambda_i$ 's :

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial T}{\partial q_m} = Q_m$$

$$\Rightarrow Q_m = \sum_{i=1}^f \lambda_i a_{im} \quad ;$$

Komponenten einer generalisierten  
Kraft : hier gegeben durch  
Zwangskräfte

## Zwangskräfte

für Systeme mit holonomem Zwangsbedingungen

$N$ -Teilchen System

$$f_j(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_N, t) = 0 \quad j = 1, \dots, f \quad f: \# \text{ ZB}$$

Verwende keine generalisierte Koordinaten,  
d.h. ZB's nicht zur Reduktion der Freiheitsgrade;  
aber: nur  $3N - f$  unabh. Koordinaten

$$df_j = \sum_{i=1}^N (\vec{\nabla}_i f_j) \cdot d\vec{x}_i + \frac{\partial f_j}{\partial t} dt = 0: \quad \text{reale Verschiebung}$$

für virtuelle Verschiebung ( $\delta t = 0$ )

$$\delta f_j = \sum_{i=1}^N (\vec{\nabla}_i f_j) \cdot \delta \vec{x}_i = 0$$

mit  $f$  Lagrange-Multiplikatoren

$$\sum_{j=1}^f \sum_{i=1}^N (\vec{\nabla}_i f_j) \lambda_j \delta \vec{x}_i = 0$$

mit d'Alembert'sches Prinzip:

$$\sum_{i=1}^n (\vec{F}_{a,i} - m_i \ddot{\vec{x}}_i) \delta \vec{x}_i = 0$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n \left( \vec{F}_{a,i} - m_i \ddot{\vec{x}}_i + \sum_{j=1}^f \lambda_j (\vec{D}_i f_j) \right) \delta \vec{x}_i = 0$$

wähle  $\lambda_j$  so da  $\beta (\dots) = 0$

$$\Rightarrow \boxed{m_i \ddot{\vec{x}}_i = \vec{F}_{a,i} + \sum_{j=1}^f \lambda_j (\vec{D}_i f_j)}$$

vgl. mit Newton  
 $m_i \ddot{\vec{x}}_i = \vec{F}_{a,i} + \vec{Z}_i$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{Z}_i = \sum_{j=1}^f \lambda_j (\vec{D}_i f_j)} : \text{Zwangskraft}$$

Bestimmung der Zwangskräfte u. U. einfacher mit Hilfe von Lagrange-Multiplikatoren

Beispiel: Suche Fadenspannung  
 Atwoodsche Fallmaschine



z.B.

$$z_1 = 0 = z_2; \quad x_1 = 0; \quad x_2 = 2R$$

$Y_1 + Y_2 + \pi R = \ell$  : wird hier nicht verwendet

↳ Anzahl generalisierter Koordinaten:  $6 - 4 = 2$

$$q_1 = Y_1; \quad q_2 = Y_2$$

$$f(q_1, q_2) = 0 = q_1 + q_2 + \pi R - \ell$$

$$\hookrightarrow \delta f = \delta q_1 + \delta q_2 = 0$$

$$\hookrightarrow a_{11} = 1 = a_{12}$$

ein Lagrange-Multiplikator:  $\lambda$   
 aus generalisierter Kraft:  $Q_{im} = \sum_{i=1}^f \lambda_i a_{im}$

$$Q_1 = \lambda = Q_2 \quad \text{Fadenspannung}$$

$$\text{Lagrange-Funktion: } L = \frac{1}{2} (m_1 \dot{q}_1^2 + m_2 \dot{q}_2^2) + g (m_1 q_1 + m_2 q_2)$$

L G6:

$$m_1 \ddot{q}_1 - g m_1 = \lambda$$

$$m_2 \ddot{q}_2 - g m_2 = \lambda$$

$$+ \text{Zwangsbedingung: } \dot{q}_1 + \dot{q}_2 = 0$$

} 3 Gleichungen  
für 3 Unbekannte  
( $q_1, q_2, \lambda$ )

$$\Rightarrow \ddot{q}_1 = -\ddot{q}_2 = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} g$$

$$\Rightarrow \lambda = -2g \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$

Fadenspannung:  
für  $m_1 \gg m_2$

$$\lambda = -2g m_2$$

für  $m_1 = m_2 \Rightarrow \lambda = -g m$

Beispiel: "rollendes Rad"

System mit nicht-holonomen ZB; aber Darstellung  
in differentieller Form

generalisierte Koordinaten:

$$\begin{array}{cc} x, y & \text{und} \quad \varphi, \Theta \\ q_1, q_2 & \quad q_3, q_4 \end{array}$$

Zwangsbedingung Rollen:

$$\dot{x} - R\dot{\varphi}\cos\Theta = 0 \quad ; \quad \dot{y} - R\dot{\varphi}\sin\Theta = 0$$

mit  $\sum_{m=1}^n a_{im} \dot{q}_m = 0$

$n$ : 4 Koordinaten  
 $i = 1, 2$  Zwangsbedingungen

$$\Rightarrow \begin{array}{cccc} a_{11} = 1 & a_{12} = 0 & a_{13} = -R\cos\Theta & a_{14} = 0 \\ a_{21} = 0 & a_{22} = 1 & a_{23} = -R\sin\Theta & a_{24} = 0 \end{array}$$

2 Lagrange-Multiplikatoren:  $\lambda_1, \lambda_2$   
4 generalisierte Kräfte ( $Q_m = \sum_{i=1}^2 \lambda_i a_{im}$ )

$$Q_1 = \lambda_1 \quad Q_2 = \lambda_2 \quad Q_3 = -\lambda_1 R\cos\Theta - \lambda_2 R\sin\Theta; \quad Q_4 = 0$$

Lagrange-Funktion:

$$L = T = \frac{1}{2} M (\dot{x}^2 + \dot{y}^2) + \frac{1}{2} I_1 \dot{\varphi}^2 + \frac{1}{2} I_2 \dot{\Theta}^2$$

$$I_1 = \frac{1}{2} M R^2 \quad \text{Trägheitsmoment: Drehung um Achse}$$

$$I_2 = \frac{1}{4} M (R^2 + \frac{1}{3} d^2) \quad ; \quad d: \text{Scheibendicke}$$

LGK:

$$m\ddot{x} = \lambda_1; \quad m\ddot{y} = \lambda_2; \quad I_1\ddot{\varphi} = -\lambda_1 R \cos\Theta - \lambda_2 R \sin\Theta; \quad I_2\ddot{\Theta} = 0$$

+ 2 Zwangsbedingungen: 6 Gleichungen für 6 Unbekannte

1)  $\Theta = \dot{\Theta}_0 t; \quad \ddot{\Theta} = \text{konst}$

2)  $\lambda_1 = mR(\ddot{\varphi} \cos(\dot{\Theta}_0 t) - \dot{\varphi} \dot{\Theta}_0 \sin(\dot{\Theta}_0 t))$

3)  $\lambda_2 = mR(\ddot{\varphi} \sin(\dot{\Theta}_0 t) + \dot{\varphi} \dot{\Theta}_0 \cos(\dot{\Theta}_0 t))$

4)  $I_1\ddot{\varphi} = -mR^2\ddot{\varphi} \rightarrow \ddot{\varphi} = 0 \rightarrow \dot{\varphi}_0 = \text{konst.}$

5)  $\dot{x} = R\dot{\varphi}_0 \cos(\dot{\Theta}_0 t) \rightarrow x(t) = R \frac{\dot{\varphi}_0}{\dot{\Theta}_0} \sin(\dot{\Theta}_0 t) + x_0$

6)  $\dot{y} = R\dot{\varphi}_0 \sin(\dot{\Theta}_0 t) \rightarrow y(t) = -R \frac{\dot{\varphi}_0}{\dot{\Theta}_0} \cos(\dot{\Theta}_0 t) + y_0$

Zwangskräfte:

$$Q_1 = -mR\dot{\varphi}_0 \dot{\Theta}_0 \sin(\dot{\Theta}_0 t); \quad Q_2 = mR\dot{\varphi}_0 \dot{\Theta}_0 \cos(\dot{\Theta}_0 t)$$

haben beide in der "Spur"

$$Q_3 = 0 = Q_4$$

# Hamiltonsche Prinzip / Variationsprinzip

048

bisher: d'Alembert-Prinzip: Differentialprinzip  
↳ Ableitung der Lagrange-Gleichungen  
(Bewegungsgleichungen) durch virtuelle  
Umschiebungen

Hamilton-Prinzip: Integrationsprinzip

Bestimmung der Bewegungsgleichungen durch  
Variation aller möglichen Bahnen + Optimierung  
(Extremwertbestimmung)

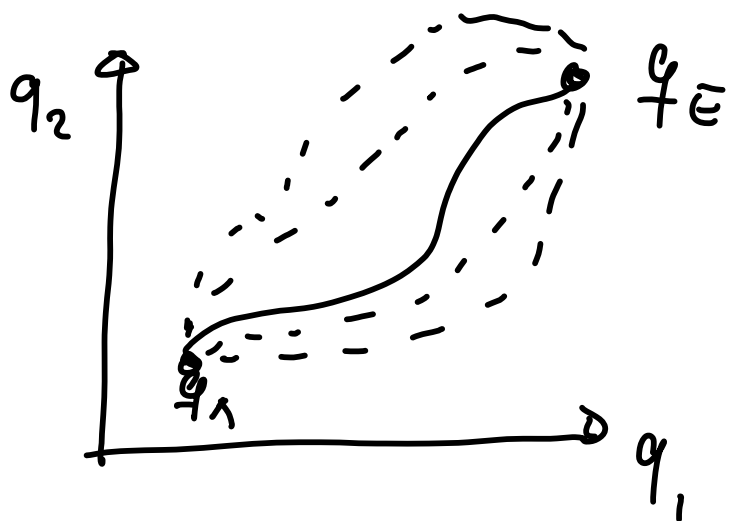
betrachte Bahnen im  $\mathbb{R}^n$

mit  $q = (q_1, \dots, q_n)$  Konfigurationsvektor

Bahnen  $t_A \leq t \leq t_E$ ;  $t \rightarrow (q_1(t), \dots, q_n(t))$

mit Randwerten  $q(t_A) = q_A$ ;  $q(t_E) = q_E$





mit der Funktion :  $L = L(q(t); \dot{q}(t), t)$

allgemein :  $q(t)$  beliebige Funktionen  
 $\dot{q}(t)$  "Änderungsrate" von  $q(t)$

und

$$S[L] = \int_{t_1}^{t_2} dt L(t)$$

hier : Wirkung,  
 Wirkungsfunktional

Funktional (hier  
 Abb von Funktionen in  $\mathbb{R}$ ,  
 allgem. : Abb. von  
 Funktionen auf Funktionen)

## => Hamiltonsches Prinzip

Die Bewegung eines Systems erfolgt entlang einer Bahnkurve im Konfigurationsraum, die  $S[L]$  stationär macht.

auch: Prinzip der kleinsten Wirkung

$$\boxed{\delta S = 0} \rightarrow \text{Variationstechnik}$$

$S$ : stationär / extremal

Möglichkeit 1

betrachte Bahnen mit kleiner Variation um  
Extremal-Bahn:

$$\underline{q}(t) = \underline{q}_0(t) + \alpha \underline{s}(t) = \underline{q}(t, \alpha)$$

$$\Rightarrow \dot{\underline{q}}(t, \alpha) = \dot{\underline{q}}_0(t) + \alpha \dot{\underline{s}}(t)$$

mit Randbedingungen:  $\underline{s}(t_*) = 0 = \underline{s}(t_e)$

$$\rightarrow L = L(q(t, \alpha), \dot{q}(t, \alpha))$$

$$\rightarrow S(\alpha) = \int_{t_A}^{t_E} dt L(q(t, \alpha), \dot{q}(t, \alpha))$$

$$S: \text{stationär} \quad : \quad \delta S = \left. \frac{dS}{d\alpha} \right|_{\alpha=0} = 0$$

$$\left. \frac{dS}{d\alpha} \right|_{\alpha=0} = \int_{t_A}^{t_E} dt \left[ (\underline{\partial}_q L) \cdot \underline{s} + (\underline{\partial}_{\dot{q}} L) \cdot \underline{\dot{s}} \right]$$

$$\text{p. I} \quad = \int_{t_A}^{t_E} dt \left[ (\underline{\partial}_q L) \underline{s} - \frac{d}{dt} (\underline{\partial}_{\dot{q}} L) \underline{s} \right] + \underbrace{(\underline{\partial}_{\dot{q}} L) \cdot \underline{s}}_{=0} \Big|_{t_A}^{t_E}$$

$$= \int_{t_A}^{t_E} dt \left[ (\underline{\partial}_q L) - \frac{d}{dt} (\underline{\partial}_{\dot{q}} L) \right] \cdot \underline{s}$$

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

Randterm

$$\Rightarrow \left[ \frac{d}{dt} (\nabla_{\dot{q}} L) - \nabla_q L = 0 \right]$$

Euler-Gleichung der Variationsrechnung  
+ Mechanik

↳ Euler-Lagrange-Gleichungen

(ELG oder ELDG)

Möglichkeit 2

$$0 = \delta S = \delta \int_{t_A}^{t_E} L dt = \int_{t_A}^{t_E} \delta L dt$$

$$= \int_{t_A}^{t_E} \left[ (\nabla_q L) \delta q + (\nabla_{\dot{q}} L) \delta \dot{q} \right] ; \delta \dot{q} = \frac{d}{dt} \delta q$$

$$= \int_{t_A}^{t_E} \left[ (\nabla_q L) \delta q - \frac{d}{dt} (\nabla_{\dot{q}} L) \delta q \right] + \cancel{(\nabla_{\dot{q}} L) \delta q} \Big|_{t_A}^{t_E}$$

$\leftarrow = 0$

$$= \int_{t_A}^{t_E} dt \underbrace{\left[ (\nabla_q L) - \frac{d}{dt} (\nabla_{\dot{q}} L) \right]}_{=0} \delta q$$

wg. unabhängig von  $\delta q$

$\Rightarrow$  ELG

Vergleich mit d'Alembert Prinzip

d'Alembert Prinzip :  $\sum_i (\vec{F}_{a,i} - m_i \ddot{\vec{x}}_i) \delta \vec{x}_i = 0$

mit  $\ddot{\vec{x}}_i \delta \vec{x} = \frac{d}{dt} (\dot{\vec{x}} \delta \vec{x}) - \dot{\vec{x}} \delta \dot{\vec{x}} = \frac{d}{dt} (\dot{\vec{x}} \delta \vec{x}) - \frac{1}{2} \delta \dot{\vec{x}}^2$

Integration

$$\int_{t_A}^{t_E} dt \sum_i (\vec{F}_{a,i} - m_i \ddot{\vec{x}}_i) \delta \vec{x}_i = 0$$

$$= \int_{t_A}^{t_E} dt \sum_i \left( \underbrace{\vec{F}_{a,i}}_{(1)} \cdot \delta \vec{x}_i - \underbrace{\frac{d}{dt} (m_i \dot{\vec{x}}_i \delta \vec{x})}_{(2)} + \underbrace{\frac{m_i}{2} \delta \dot{\vec{x}}^2}_{(3)} \right)$$

$$\textcircled{1} \quad \sum_i \vec{F}_{e_i} \delta \vec{x}_i = \sum_j Q_j \delta q_j = - \sum_j \frac{\partial U}{\partial q_j} \delta q_j = - \delta U$$

für konservativ  
e Systeme

$$\textcircled{2} \quad \int_{t_A}^{t_E} dt \frac{d}{dt} \sum_i m_i \dot{\vec{x}}_i \delta \vec{x}_i = \sum_i m_i \dot{\vec{x}}_i \delta \vec{x}_i \Big|_{t_A}^{t_E}$$

= 0 Start- und Endpunkte  
werden nicht variiert

$$\textcircled{3} \quad \sum_i \frac{m_i}{2} \delta \dot{\vec{x}}_i^2 = \delta T \quad T: \text{kinetische Energie}$$

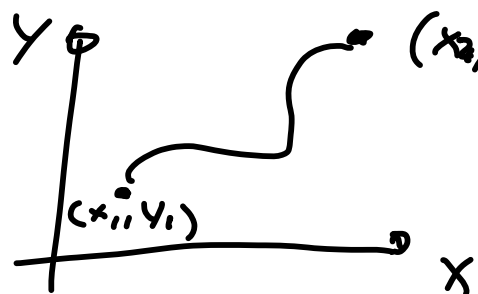
$$\Rightarrow 0 = \int_{t_A}^{t_E} dt (\delta T - \delta U) = \delta \int_{t_A}^{t_E} dt (T - U) = \delta \int_{t_A}^{t_E} dt L$$

$\Rightarrow L$ : Lagrange-Funktion

$\Rightarrow$  d'Alembert'sches Prinzip ist äquivalent zu  
Hamilton'schen Prinzip

# Variationsrechnung Beispiele

1) Kürzeste Verbindung zwischen zwei Punkten in der Ebene



Kurve:  $y = y(x)$  gesucht  
mit Parameter  $x$

infinitesimales Wegsegment:  $ds$

$$ds^2 = dx^2 + dy^2$$

$$\text{Wegstrecke: } \int_{P_1}^{P_2} ds = \int_{P_1}^{P_2} dx \sqrt{1 + y'^2}$$

$$\Rightarrow L = L(y, y') \stackrel{\text{hier}}{=} L(y') = \sqrt{1 + y'^2}$$

$$\Rightarrow \text{Euler-Lagrange-Gleichungen: } \frac{d}{dx} \frac{\partial L}{\partial y'} - \frac{\partial L}{\partial y} = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial y} = 0 = \frac{d}{dx} \left( \frac{1}{\sqrt{1 + y'^2}} y' \right)$$

$$\Rightarrow \text{Lösung: } y' = \text{const.} \Rightarrow y(x) = ax + b$$

Gerade

2) kürzeste Verbindung zwischen zwei Punkten auf  
Kugeloberfläche

Koordinaten:  $\Theta, \varphi$  ;  $R = \text{const.}$

$$ds^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2$$

$$= R^2(d\Theta^2 + \sin^2\Theta d\varphi^2)$$

und  $t$ : beliebiger Parameter; z.B. Zeit :  $\dot{\Theta} = \frac{d\Theta}{dt}$

$$\dot{\varphi} = \frac{d\varphi}{dt}$$

$$\Rightarrow S = \int_{P_1}^{P_2} ds = \int_{t_1}^{t_2} dt R (\dot{\Theta}^2 + \sin^2\Theta \dot{\varphi}^2)^{1/2}$$

$$\delta S = 0 = \int dt \frac{1}{2} R (\dot{\Theta}^2 + \sin^2\Theta \dot{\varphi}^2)^{-1/2} \delta (\dot{\Theta}^2 + \sin^2\Theta \dot{\varphi}^2)$$

( $\rightarrow$  Geodätengleichung)

betrachte  $\tilde{L} = \dot{\Theta}^2 + \sin^2\Theta \dot{\varphi}^2 = L(\Theta, \dot{\Theta}, \dot{\varphi})$

$$\Rightarrow \text{EGL: } \left. \begin{array}{l} \Theta: \ddot{\Theta} = \sin\Theta \cos\Theta \dot{\varphi}^2 \\ \varphi: \ddot{\varphi} = -2 \frac{\cos\Theta}{\sin^3\Theta} \dot{\Theta} \dot{\varphi} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{für } \Theta = \pi/2 \\ \omega \ddot{\varphi} = 0 \\ \omega \dot{\varphi} = \text{const.} \end{array}$$



Bemerkung: unterschiedliche Lagrange-Funktionen

z.B. Kugeloberfläche:

$$ds = R d\theta \sqrt{1 + \sin^2 \theta \varphi'} \quad ; \quad \varphi' = \frac{d\varphi}{d\theta}$$

$\Rightarrow L(\varphi', \theta)$  hier:  $\theta$  (Integrations)parameter  $\stackrel{!}{=} \text{"Zeit"}$

$$ds = R d\varphi \sqrt{\theta' + \sin^2 \theta}$$

$\Rightarrow L(\theta, \theta')$  : ohne "Zeit"

Geodätengleichung (= extremale Bahnen in beliebiger Geometrie)

$$ds^2 = \sum_{i,j} g_{ij} dx_i dx_j = g_{ij} dx_i dx_j \quad (\text{Summenkonvention})$$

$x_i$  : beliebige Koordinaten

$g_{ij}$  : Metrik, metrischer Tensor  
als Matrix darstellbar

z.B.  $g_{ij} = \text{diag}(1, r^2, r^2 \sin^2 \theta)$  ;  $\underline{x} = (r, \theta, \varphi)$

$$\Rightarrow ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2$$

$$\delta S = 0 = \delta \int_{t_1}^{t_2} dt \sqrt{g_{ij} \dot{x}_i \dot{x}_j} \quad ; \quad t : \text{beliebiger Parameter}$$

$$= \int_{t_1}^{t_2} dt \frac{1}{2} (g_{ij} \dot{x}_i \dot{x}_j)^{-1/2} \delta (g_{ij} \dot{x}_i \dot{x}_j)$$

$$= \int_{t_1}^{t_2} dt \frac{1}{2} ( \dots )^{-1/2} \left[ \frac{\partial g_{ij}}{\partial x_u} \delta x_u \dot{x}_i \dot{x}_j + \underbrace{g_{ij} \delta (\dot{x}_i \dot{x}_j)}_{\frac{\partial \dot{x}_i \dot{x}_j}{\partial \dot{x}_u} \delta \dot{x}_u} \right]$$

$\frac{\partial \dot{x}_i \dot{x}_j}{\partial \dot{x}_u} \delta \dot{x}_u$   
 $\uparrow$   
 $\frac{d}{dt} \delta x_u$

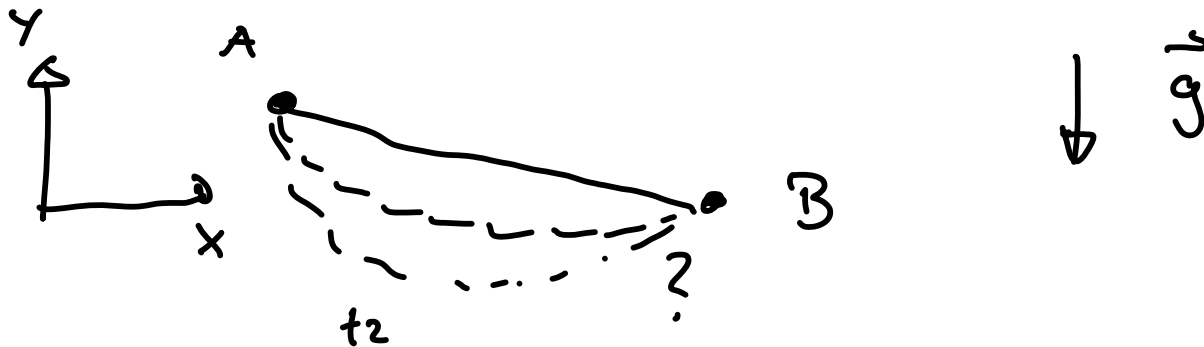
part. Integration

$$= \int_{t_1}^{t_2} dt \frac{1}{2} ( \dots )^{-1/2} \left[ \frac{\partial g_{ij}}{\partial x_u} \dot{x}_i \dot{x}_j - 2 \frac{d}{dt} (g_{ij} \dot{x}_j) \right] \delta x_u$$

$$\Rightarrow \left[ \frac{d}{dt} (g_{ij} \dot{x}_j) - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{ij}}{\partial x_u} \dot{x}_i \dot{x}_j = 0 \right] \text{ Geodäten-Gleichung}$$

Bewegungsgleichung für Teilchen aber auch Licht  
in gegebener Geometrie (z.B. Planetenbahnen,  
Lichtbrechung)

Brachistochronenproblem  
(gr. brachyistos = kürzeste, chronos = Zeit)  
schnellster Weg im Schwerfeld der Erde



$$S = \int_{t_1}^{t_2} dt \quad \rightarrow \quad \text{extremal: } \delta S = 0$$

aus Energieerhaltung

$$\frac{1}{2} m v^2 + mgy = mgh$$

$$A: (0, h) ; B: (x_B, 0)$$

$$\Rightarrow v(y) = \sqrt{2g(h-y)}$$

$$\text{mit } ds = \sqrt{dx^2 + dy^2} = dx \sqrt{1 + y'^2}$$

$$S = \int_0^{x_B} dx \sqrt{\frac{1+y'^2}{2g(h-y)}} \Rightarrow \text{Lagrange-Funktion:}$$

$$L(y, y') = \frac{\sqrt{1+y'^2}}{\sqrt{2g(h-y)}}$$

$$\text{ELG: } \frac{d}{dx} \frac{\partial L}{\partial y'} - \frac{\partial L}{\partial y} = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial y'} = \frac{y'}{\sqrt{2g(h-y)}(1+y'^2)^{3/2}}$$

$$\frac{d}{dx} \frac{\partial L}{\partial y'} = \frac{1}{\sqrt{2g(h-y)}(1+y'^2)^{3/2}} \left[ \frac{1}{2} \frac{y'^2}{2g(h-y)} + \frac{y''}{1+y'^2} \right]$$

$$\frac{\partial L}{\partial y} = \frac{1}{2} \frac{\sqrt{1+y'^2}}{\sqrt{2g(h-y)}} \cdot \frac{1}{h-y}$$

$$\Rightarrow \boxed{2(h-y)y'' = 1+y'^2} \quad \text{Euler DGL}$$

$$\text{Lösung: } \frac{d}{dx} \left( (h-y)(1+y'^2) \right) = 0$$

$$\Rightarrow (h-y)(1+y'^2) = a = \text{const.}$$

$$\Rightarrow y'^2 = \frac{a-(h-y)}{h-y} = \frac{a-\tilde{y}}{\tilde{y}} \quad ; \quad \tilde{y} = h-y$$

Lösung: Teil einer Zykloidenbahn:

$$\left(\frac{dy}{dx}\right)^2 = \frac{2R-y}{y}$$



$$x = R(\varphi + \sin\varphi)$$

$$y = R(1 + \cos\varphi)$$

Bemerkung: wenn  $\frac{\partial L}{\partial t} = 0$   $t =$  Parameter zur Beschreibung des Problems (s.o.  $t = x$ )

$$\Rightarrow \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} - \frac{\partial L}{\partial q} = 0 \Leftrightarrow \dot{q} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} - L = \text{const} \right]$$

Bsp. kürzeste Strecke in der Ebene:

$$ds = dx \sqrt{1+y'^2} \rightarrow L(y') \text{ bzw. } \frac{\partial L}{\partial x} = 0$$

$$\text{aus } y' \frac{\partial L}{\partial y'} = L = \text{const} = \frac{1}{\sqrt{1+y'^2}}$$

$$\text{Lösung } \Rightarrow y(x) = ax + b$$

# Variationsrechnung mit Nebenbedingung

Hamiltonsche Prinzip  $\Leftrightarrow$  Lagrange-GL. 1. Art

betrachte System mit  $f$  nicht-holonomen Zwangsbedingungen die sich in differentieller Form darstellen lassen:

$$\sum_{m=1}^n a_{im}(q_1, \dots, q_n, t) \dot{q}_m + b_i = 0 \quad i=1, \dots, f$$

mit Hamiltonschen Prinzip (Prinzip der kleinsten Wirkung)

$$\int_{t_A}^{t_E} dt \sum_{m=1}^n \left( \frac{\partial L}{\partial q_m} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_m} \right) \delta q_m = 0$$

$q_m$ 's nicht unabh. voneinander  $\rightarrow (\dots) \neq 0$

mit HP: Endpunkte bleiben unverändert:  $\delta t = 0$

$$\sum_{m=1}^n a_{im} \delta q_m = 0$$

mit Lagrange-Multiplikatoren  $\lambda_i$ :  $\int dt \sum a_{im} \lambda_i = 0$

$$\Rightarrow \int_{t_A}^{t_B} \sum_{m=1}^n \left( \frac{\partial L}{\partial q_m} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_m} + \sum_{i=1}^f a_{im} \lambda_i \right) \delta q_m = 0$$

wähle  $\lambda_i$  so daß  $(\dots) = 0$

$$\left( \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial L}{\partial q_m} = \sum_{i=1}^f a_{im} \lambda_i \right) \quad \text{Lagrange-Gl. 1. Art}$$

$n$  Gleichungen ( $q_m$ ) für  $n+f$  Unbekannte  
 +  $f$  Gleichungen aus Zwangsbedingungen

betrachte Systeme mit Nebenbedingungen bzw.  
 holonome Zwangsbedingungen

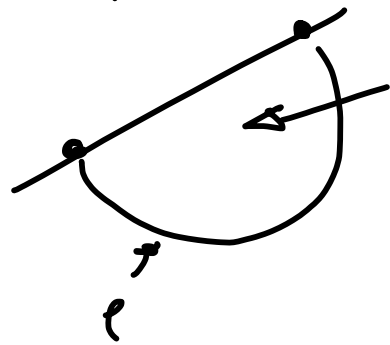
$$g_i(\underline{q}, t) = 0 \Rightarrow dg_i = 0 \Rightarrow a_{im} = \frac{\partial g_i}{\partial q_m}$$

$\Rightarrow$  modifizierte Grundfunktion bzw. mod. Lagrange-Funktion

$$\tilde{L}(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) = L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) + \sum_{i=1}^f \lambda_i g_i(\underline{q}, t)$$

$$\Rightarrow \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial q_m} = 0 \right)$$

Bsp. Isoperimetrisches Problem



max. Fläche?

Fläche

$$F = \int_{x_1}^{x_2} dx y \quad ; \quad y = y(x)$$

$$L = L(y)$$

Nebenbedingung:  $l = \int_{x_1}^{x_2} ds = \int_{x_1}^{x_2} dx \underbrace{\sqrt{1+y'^2}}_g$

$$\Rightarrow \tilde{L} = y + \lambda \sqrt{1+y'^2} = L(y, y')$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \tilde{L}}{\partial x} = 0 \quad \Rightarrow \quad \tilde{L} - y' \frac{\partial \tilde{L}}{\partial y'} = \text{const} = h$$

Lösung:  $x_1 = 0 \quad \Rightarrow \quad (x - \sqrt{\lambda^2 - h^2})^2 + (y - h)^2 = \lambda^2$

Kreisbogen mit  $x_2 = 2\sqrt{\lambda^2 - h^2}$



• Variationsrechnung mit Nebenbedingung

allgemein:  $t \in \mathbb{R}$

$$Q = \int_{t_k}^{t_E} G(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) dt = \text{const.}$$

(z.B. Isoperimetrische Probleme, "gleicher Umfang")

mit modifizierter Grundfunktion / modifizierte Lagrange-Funktion

$$\tilde{L} = L + \sum_{i=1}^f \lambda_i G_i(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) \quad ; f: \text{Anzahl der Nebenbed.}$$

⇒ Lösung des Problem

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{\underline{q}}} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \underline{q}} = 0$$

Euler-Gleichung mit modifizierter Grundfunktion

$n$  - Gleichungen ( $\underline{q} = (q_1, \dots, q_n)$ ) für  $n+f$  Unbekannte ( $\lambda_i : i = 1 \dots f$ ) + Nebenbedingungen

# Erhaltungssätze / Noether Theorem

allgemein mechanische Systeme

Änderung von  $\underline{q}$  und  $\underline{\dot{q}}$

mit  $\underline{q} = (q_1, \dots, q_n)$ ;  $\underline{\dot{q}} = (\dot{q}_1, \dots, \dot{q}_n)$ ;  $2n$  Größen

## Integral der Bewegung / Bewegungsintegral

$$I_n = \bar{I}_n(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) = C_n = \text{konstant}$$

entlang Trajektorie, die durch ELG (Newton'schen Bewegungsgleichungen) bestimmt ist.

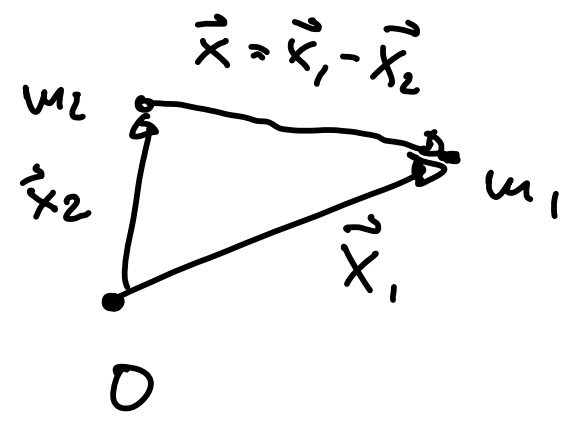
Bsp.: zyklische Koordinate  $\rightarrow \bar{I}_n$

$$\text{zyklische Koordinate: } \frac{\partial L}{\partial q_n} \Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \bar{I}_n; \bar{I}_n = \text{const.}$$

abhängig von der Wahl des Koordinatensystems  
 $\hookrightarrow$  wähle Koordinatensystem, so daß  $\bar{I}_n$ 's einfach gefunden werden können

anschaulich: Kepler-Problem / 2-Körper-Problem



Potential nur von Abstand abhängig:  $V = V(|\vec{x}_1 - \vec{x}_2|)$

mit Gesamtmasse:  $M = m_1 + m_2$

reduzierte Masse:  $\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$

Schwerpunkt:  $\vec{k} = \frac{1}{M} (m_1 \vec{x}_1 + m_2 \vec{x}_2) = (X, Y, Z)$

relative Koordinate:  $\vec{x} = \vec{x}_1 - \vec{x}_2 = r \begin{pmatrix} \sin\Theta \cos\varphi \\ \sin\Theta \sin\varphi \\ \cos\Theta \end{pmatrix} = (q_1, q_2, q_3)$

$(r, \Theta, \varphi) = (q_4, q_5, q_6)$

$$\Rightarrow L = \frac{M}{2} (\dot{q}_1^2 + \dot{q}_2^2 + \dot{q}_3^2) + \frac{\mu}{2} (\dot{q}_4^2 + q_4^2 (\dot{q}_5^2 + \sin^2 q_5 \dot{q}_6^2)) - V(q_4)$$

zyklische Koordinaten:  $q_1, q_2, q_3, q_6$

$$\Rightarrow p_1 = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_1} = M \dot{q}_1 = M \dot{X} = \text{const} = \bar{I}_1$$

$$p_2 = M \dot{q}_2 = M \dot{Y}; \quad p_3 = M \dot{q}_3 = M \dot{z}$$

$\rightarrow$  Impulserhaltung des Schwerpunkts

$$p_6 = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_6} = r^2 \sin^2 \theta \dot{\varphi} = I_c \Rightarrow \text{Drehimpulserhaltung}$$

$p_i$ 's : generalisierte Impulse

vgl.: in kartesischen Koordinaten

$$L = \frac{m_1}{2} (\dot{x}_1^2 + \dot{y}_1^2 + \dot{z}_1^2) + \frac{m_2}{2} (\dot{x}_2^2 + \dot{y}_2^2 + \dot{z}_2^2) - V(|\vec{x}_1 - \vec{x}_2|)$$

$\Rightarrow$  keine zyklische Koordinate

### Noether Theorem

Frage nach "Symmetrien" eines Systems und

Zusammenhang mit Erhaltungssätzen

betrachte zyklische Koordinate:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_u} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_u} = 0 \Rightarrow p_u = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_u} = \text{const.}$$

Interpretation : zyklische Koordinate

$L(q, \dot{q}, t)$  ist invariant unter Koordinatentransformation

$$q_k \rightarrow Q_k(\lambda) = q_k + \lambda$$

Translation  $\rightarrow$  Symmetrie (entlang Richtung  $q_k$ )

$$\text{und } Q_j(\lambda) = q_j \text{ für } j \neq k$$

$$\Rightarrow \underline{\dot{Q}} = \underline{\dot{q}}$$

$$\Rightarrow L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) = L(\underline{Q}, \underline{\dot{Q}}, t) \Leftrightarrow \frac{\partial L(\underline{Q}, \underline{\dot{Q}}, t)}{\partial \lambda} = 0$$

Verallgemeinerung : beliebige Koordinatentransformation

$$Q_i(\lambda) = Q_i(q, t) ; \lambda \in \mathbb{R} ; \text{ d.h. einparametrische Schar von Koordinatentransfo}$$

$$\Rightarrow \dot{Q}_i(\lambda) = \sum_{j=1}^n \frac{\partial Q_i}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial Q_i}{\partial t} \quad i = 1 \dots n$$

$$\text{mit } Q_i(0) = q_i ; \dot{Q}_i(0) = \dot{q}_i \quad \text{für } \lambda = 0 \text{ sind } Q_i \text{ und } q_i \text{ identisch}$$

Def.: Transformation ist Symmetrie - Transformation

von  $L = L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t)$  falls

$$\left. \frac{\partial L(\underline{Q}, \underline{\dot{Q}}, t)}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0} = 0$$

d.h.  $L$  ist invariant unter einparametrischen  
Koordinatentransformation

Bsp.: 1) zylindrische Koordinate

2) Drehung in Ebene

$$X(\lambda) = x \cos \lambda + y \sin \lambda \quad \rightarrow \quad \dot{X} = -x \sin \lambda + y \cos \lambda$$

$$Y(\lambda) = y \cos \lambda - x \sin \lambda \quad \dot{Y} = -y \sin \lambda - x \cos \lambda$$

mit  $L = \frac{m}{2} (\dot{x}^2 + \dot{y}^2) - V(r) \quad ; \quad r^2 = x^2 + y^2$

$$= \frac{m}{2} (\dot{X}^2 + \dot{Y}^2) - V(\rho) \quad ; \quad \rho^2 = X^2 + Y^2$$

$$\hookrightarrow \frac{\partial L(X, \dot{X}, Y, \dot{Y})}{\partial \lambda} = 0$$

hier: keine Abhängigkeit  
von  $\lambda$

# Noether Theorem

sei  $L$  invariant unter Symmetrietransformationen  
dann ist  $I$  Konstante der Bewegung

$$I = \sum_{i=1}^n \frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \Big|_{\lambda=0}$$

Beweis:

$$0 = \frac{\partial L}{\partial \lambda} \Big|_{\lambda=0} = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial L}{\partial q_i} \frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \frac{\partial \dot{Q}_i}{\partial \lambda} \right) \Big|_{\lambda=0}$$

(gilt für einparametrische Symmetrietransf.)

mit ELG:  $\partial L / \partial q_i = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$

$$\Rightarrow 0 = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} + \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} \right) \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right) \Big|_{\lambda=0}$$

$$= \frac{d}{dt} \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} \cdot \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right) \Big|_{\lambda=0}$$

$$= \frac{d}{dt} I \Rightarrow I \text{ konstante der Bewegung}$$

Bsp. : 1) zylindrische Koordinate

$$\frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} = \begin{cases} 0 & i \neq h \\ 1 & i = h \end{cases}$$

$$\Rightarrow I = \sum_i \frac{\partial Q_i}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_h} = p_h = \text{const.}$$

2) Drehung

$$\left. \frac{\partial x}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0} = y \quad ; \quad \left. \frac{\partial y}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0} = -x$$

$$I = \frac{\partial x}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} + \frac{\partial y}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{y}} = y m \dot{x} - x m \dot{y}$$

$$= -m (\vec{x} \times \dot{\vec{x}})_z = -L_z \quad \begin{array}{l} z\text{-komponente} \\ \text{Drehimpuls} \end{array}$$

Allgemein: Homogenität des Raums:

Ursprung nicht ausgezeichnet

→ Symmetrie transformation möglich

hier: Translation

$$\vec{x}_i \rightarrow \vec{Q}_i = \vec{x}_i + \lambda \vec{u} \quad ; \quad \vec{u} \text{ beliebige Richtung}$$



z.B. N-Körper - Wechselwirkung nur abhängig von Abständen  $|\vec{x}_i - \vec{x}_j|$ :

$$V(|\vec{x}_i - \vec{x}_j|) = V(|\vec{Q}_i - \vec{Q}_j|)$$

Noether - Konstante / Noether - Ladung:

$$\frac{\partial \vec{Q}_i}{\partial \lambda} = \vec{h} \quad ; \quad T = \frac{1}{2} \sum_i^N m_i \dot{\vec{x}}_i^2$$

$$\vec{I} = \sum_i^N \frac{\partial \vec{Q}_i}{\partial \lambda} \cdot \frac{\partial L}{\partial \dot{\vec{x}}_i} \Big|_{\lambda=0} = \sum_i^N \vec{h} \cdot (m_i \dot{\vec{x}}_i)$$

$\Rightarrow \vec{P} = \sum_i^N m_i \dot{\vec{x}}_i$  Gesamt linear - Impuls  
= Erhaltungsgröße

$\vec{h} = \frac{1}{M} \sum_i^N m_i \dot{\vec{x}}_i$  Schwerpunkt :  $\ddot{\vec{h}} = 0$

• Homogenität des Kerns

$\Leftrightarrow$  Gesamtimpulserhaltung

$\Leftrightarrow$  System (L) translationsinvariant  
(= Symmetrietransformation)

- Isotropie des Raums

$\hookrightarrow L$  invariant unter Drehung:  $\vec{Q}_i = D \vec{x}_i$

$D$ : Drehmatrix:  $D = \begin{pmatrix} \cos \lambda & -\sin \lambda & 0 \\ \sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  hier: um  $z$ -Achse

$$\vec{I} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial \vec{Q}_i}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{\vec{x}}_i} \Big|_{\lambda=0} ; \quad \frac{\partial D}{\partial \lambda} \Big|_{\lambda=0} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \sum_{i=1}^n m_i (-y_i \dot{x}_i + x_i \dot{y}_i) = \sum_i L_{z,i}$$

$= L_z$   $z$ -Komponente des Gesamtdrehimpuls  
 $\rightarrow$  erhalten

Drehrichtung beliebig  $\Rightarrow \vec{L}$  Gesamtdrehimpuls erhalten

- Isotropie des Raums

$\Leftrightarrow$  Gesamtdrehimpulserhaltung

$\Leftrightarrow$  System invariant unter Drehung  
 (= Symmetrie-Transformation)

- Homogenität der Zeit

betrachte  $\underline{q}(t)$  : Lösung der ELG

mit  $\underline{q}(t_A) = \underline{q}_A$  und  $\underline{q}(t_E) = \underline{q}_E$

System "zeitlich homogen" : invariant unter  
Zeittranslation :  $t \rightarrow t + \Delta t$

↳  $\underline{q}(t_A + \Delta t) = \underline{q}_A$  ;  $\underline{q}(t_E + \Delta t) = \underline{q}_E$

⇒  $L$  kann nicht explizit von der Zeit  $t$  abhängig sein,  
da  $\underline{q}(t)$  aus  $L$  gewonnen wird :

$$\frac{\partial L}{\partial t} = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{H = \sum_i \dot{q}_i \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - L}$$

Konstante entlang

ELG - Bahn

Integral der Bewegung

Beweis:

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} H &= \sum_i \left( \ddot{q}_i \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} + \dot{q}_i \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} \dot{q}_i - \frac{\partial L}{\partial t} \dot{q}_i \right) \\ &= \sum_i \dot{q}_i \underbrace{\left( \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} \right)}_{ELG = 0} \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow H = \text{const}$$

$H = ?$  Lagrange-Funktion:  $L = T - V$   
 + skleronome Zwangsbedingungen  
 + konservativ

$$\Rightarrow T = \frac{1}{2} \sum_i m_i \dot{\vec{x}}_i^2 = \frac{1}{2} \sum_{i,j} \mu_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j$$

$$\text{da } \dot{\vec{x}} = \sum_i \frac{\partial \vec{x}}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} \quad \text{mit } \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} = 0$$

konservativ:  $V = V(\underline{q})$

$$\sum_i \dot{q}_i \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = \sum_i \dot{q}_i \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} = 2T$$

$$H = 2T - L = T + V \quad \text{Gesamtenergie}$$

### Eichtransformation

$$L \rightarrow \tilde{L} = \alpha L + \frac{d}{dt} f(\underline{q}, t) \quad ; \alpha = \text{const}$$

$\tilde{L}$  erfüllt gleiche ELG wie  $L = L(\underline{q}, \dot{\underline{q}}, t)$

$f = f(\underline{q}, t)$  : Eichfunktion

- $\tilde{L} = \alpha L$  offensichtlich, da ELG linear in  $L$
- $\tilde{L} = L + \frac{d}{dt} f(\underline{q}, t)$

aus Variationsprinzip:  $\delta S = \delta \int_{t_A}^{t_E} dt L = 0$

$$\delta \tilde{S} = \delta \int_{t_A}^{t_E} dt \frac{d}{dt} f = \delta [f(\underline{q}_E, t_E) - f(\underline{q}_A, t_A)] = 0$$

keine Variation

aus ELG:

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dt} \frac{\partial}{\partial \dot{q}} \left( \frac{d}{dt} f \right) - \frac{\partial}{\partial q} \frac{d}{dt} f \\ &= \frac{d}{dt} \frac{\partial}{\partial \dot{q}} \left( \frac{\partial f}{\partial q} \dot{q} + \frac{\partial f}{\partial t} \right) - \frac{\partial}{\partial q} \left( \frac{\partial f}{\partial q} \dot{q} + \frac{\partial f}{\partial t} \right) \\ &= \frac{d}{dt} \frac{\partial f}{\partial q} - \dot{q} \frac{\partial^2 f}{\partial q^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial q \partial t} \\ &= \frac{\partial}{\partial q} \left( \frac{\partial f}{\partial q} \dot{q} + \frac{\partial f}{\partial t} \right) - \dot{q} \frac{\partial^2 f}{\partial q^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial q \partial t} = 0 \\ \Rightarrow & \left| \frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{q}} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial q} = 0 \right. \end{aligned}$$

"physik" unabhängig  
von Eichtransformation

Symmetrie - Transformation

$$\begin{aligned} \tilde{L}(\underline{Q}, \underline{\dot{Q}}, t) &= L(\underline{Q}, \underline{\dot{Q}}, t) + \frac{d}{dt} f(\underline{Q}, t) \\ &= L(\underline{q}(\underline{Q}, t), \underline{\dot{q}}(\underline{Q}, t), t) \end{aligned}$$

$\underline{Q}_i = \underline{Q}_i(\underline{q}, t, \lambda)$  einparametrische Transformation

=> Noether - Konstante / Ladung

$$J(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) = \sum_{i=1}^n \left. \frac{\partial q_i(\underline{Q}, t)}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right|_{\lambda=0} - \left. \frac{\partial f(\underline{Q}, t)}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0}$$

$\frac{d}{dt} J = 0$

symmetrie-Transformation:  $\left. \frac{\partial L(\underline{Q}, \underline{\dot{Q}}, t)}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0} = 0$

=>  $0 = \frac{\partial L(q(\underline{Q}, t), \dot{q}(\underline{Q}, t), t)}{\partial \lambda} - \frac{\partial}{\partial \lambda} \frac{d}{dt} f(\underline{Q}, t) \quad \text{bei: } \lambda = 0$

$= \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial q(\underline{Q}, t)}{\partial \lambda} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial Q}{\partial \lambda} \frac{\partial}{\partial \underline{Q}} \frac{d}{dt} f(\underline{Q}, t) \right)$   
 siehe Noether-Theorem ELG + Eichfunktion

$= \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial Q}{\partial \lambda} \frac{\partial}{\partial \underline{Q}} \left( \frac{\partial f}{\partial \underline{Q}} \dot{Q} + \frac{\partial f}{\partial t} \right) \right)$   
 $\frac{\partial Q}{\partial \lambda} \frac{\partial}{\partial \underline{Q}} \frac{\partial f}{\partial \underline{Q}} = \frac{\partial f}{\partial \lambda}$

$$\Rightarrow 0 = \frac{d}{dt} \left[ \frac{\partial g(\mathbf{q}, t)}{\partial \lambda} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}} - \frac{\partial f(\mathbf{q}, t)}{\partial \lambda} \right] \Bigg|_{\lambda=0}$$

Bsp. Galilei-Transformation  
im kräftefreien Fall

$$\vec{x} \rightarrow \vec{x}' = \vec{x} + \vec{v}(\lambda)t \quad ; \quad \text{mit } \vec{v}(0) = 0 \quad ; \quad \left. \frac{\partial \vec{v}}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0} = 1$$

$$L'(\vec{x}', \dot{\vec{x}}', t) = L(\vec{x}(\vec{x}', t), \dot{\vec{x}}(\vec{x}', t), t) = \frac{1}{2} m \dot{\vec{x}}'^2$$

$$= L(\vec{x}', \dot{\vec{x}}', t) + \frac{d}{dt} f(\vec{x}', t)$$

$$= \frac{m}{2} (\dot{\vec{x}}' - \vec{v})^2 = \frac{m}{2} \dot{\vec{x}}'^2 + \underbrace{\frac{m}{2} \vec{v}(\vec{v} \cdot t - 2\dot{\vec{x}}')}_{\frac{d}{dt} f(\vec{x}', t)}$$

$$\hookrightarrow f(\vec{x}', t) = \frac{m}{2} \vec{v}(\vec{v} \cdot t - 2\dot{\vec{x}}')$$

Erhaltungsgröße / Noether-Ladung

$$\vec{x}(\vec{x}', t) = \vec{x}' - \vec{v}t \quad ; \quad \frac{\partial \vec{x}}{\partial \lambda} = -t$$



$$\text{mit } J(\vec{x}, \dot{\vec{x}}, t) = \left. \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\vec{x}}} \frac{\partial \vec{x}}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0} - \left. \frac{\partial f(\vec{x}, t)}{\partial \lambda} \right|_{\lambda=0}$$

$$= m \dot{\vec{x}} (-t) - (-m \dot{\vec{x}})$$

$$= m(\vec{x} - \dot{\vec{x}} t)$$

äquivalent zur Bewegungsgleichung:  $\ddot{\vec{x}} = 0$

$$\hookrightarrow \text{Lösung: } \vec{x}(t) = \vec{x}_0 + \vec{v}_0 t$$

$$\Rightarrow J = m \dot{\vec{x}}_0$$

Bemerkung:

aus Symmetrietransformation folgt Erhaltungsgröße  $(\vec{I}, \vec{\tau})$ :

Noether-Theorem

aber: Erhaltungsgrößen lassen nicht auf notwendige

Symmetrietransformation schließen (z.B. Lenzsche

Vektor:  $\vec{A} = \vec{p} \times \vec{L} - m\alpha \vec{e}_r$ ; für  $\vec{F} = \alpha/r^2 \vec{e}_r$

$\hookrightarrow$  keine Periheldrehung)

# Hamilton - Mechanik

Lagrange-Mechanik: gegeben: generalisierten Koordinaten  $q_i$  mit  $i = 1 \dots n$  ( $n$ -dimensionaler Konfigurationsraum  $q$ )

und generalisierte Geschwindigkeiten (Änderung)  $\dot{q}_i$

aber: bei Koordinatentransformation: Geschwindigkeiten fixiert,  
d.h.  $q$  und  $\dot{q}$  nicht unabhängig voneinander.

$\Rightarrow$  suche Formulierung mit "symmetrischen" / gleichberechtigten Größen

mit: größere Klasse von Variablentransformationen, Ausweitung des Formaldomains auf größere Problemlasse (insb. Quantenmechanik, Thermodynamik, Statistik), evtl. einfachere Problemlösung

Bsp.:  $\ddot{x} = \omega^2 x$  neue Variable  $y_{\pm} = \omega x \pm \dot{x}$   
(anstatt  $x, \dot{x}$ )

$$\Rightarrow \dot{y}_{\pm} = \omega \dot{x} \pm \ddot{x} = \omega \dot{x} \pm \omega^2 x = \pm \omega (\omega x \pm \dot{x}) = \pm \omega y_{\pm}$$

$\hookrightarrow$  Lösung  $y_{\pm}(t) = C_{\pm} e^{\pm \omega t}$ ;  $x(t)$  aus Richttransformation

Wichtige Transformationsklasse in der Physik

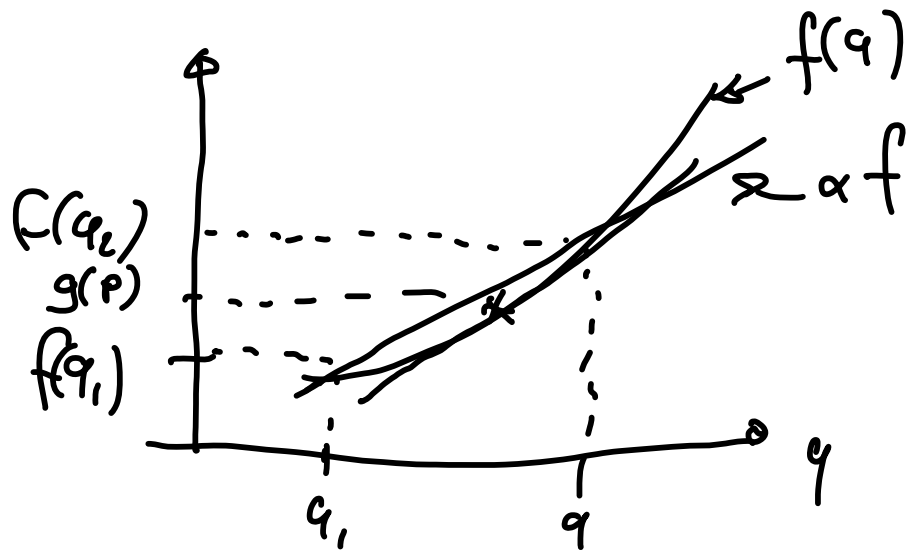
# Legendre-Transformation

(auch: Thermodynamik)

Def:  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  konvex falls für alle  $\underline{q}_1, \underline{q}_2 \in \mathbb{R}^n$

und  $0 \leq \alpha \leq 1$  gilt:

$$f(\alpha \underline{q}_1 + (1-\alpha)\underline{q}_2) \leq \alpha f(\underline{q}_1) + (1-\alpha)f(\underline{q}_2)$$



$f$  ist stetig konvex  
für  $0 < \alpha < 1$

$$f(\dots) < \alpha f(q_1) + (1-\alpha)f(q_2)$$

Anwendung: konvexe Funktionen können durch Tangentenfleichen beschrieben werden mit Parametrisierung der Steigung  $\underline{p} \in \mathbb{R}^n$ :

Tangente :  $\underline{p} \cdot \underline{q} - g(\underline{p})$

Bedingung für Berührung:

$$f(\underline{q}) = \underline{p} \cdot \underline{q} - g(\underline{p}) \quad ; \quad \underline{p} = \text{grad}(f(\underline{q}))$$

Definition:

$$\underline{p} \mapsto g(\underline{p}) = \underline{p} \cdot \underline{q} - f(\underline{q}) \quad \text{mit } \underline{q} \text{ aus}$$

$$\underline{p} = \text{grad}(f(\underline{q}))$$

Legendre-Transformierte von  $f(\underline{q})$

Bemerkungen:

- $\underline{q}, \underline{p}$  korrespondierende Punkte wenn  $\underline{p} = \text{grad}(f(\underline{q}))$
- $g(\underline{p})$  ist konvex, wenn  $f(\underline{q})$  konvex
- Legendre-Transformierte von  $g(\underline{p})$  ist Ursprungsfunktion  $f(\underline{q})$  (Rücktransformation, Rekonstruktion)

Bsp.:  $f(q) = aq^2$  mit  $a > 0$

$g(p) = pq - f(q)$  mit  $p = \frac{df}{dq} = 2aq$

$\hookrightarrow q = \frac{p}{2a}$

$\Rightarrow g(p) = \frac{p^2}{2a} - a\left(\frac{p}{2a}\right)^2 = \frac{p^2}{4a}$

Legendre-Transformierte von  $g(p)$ :

$h(q) = qp - g(p)$  mit  $q = \frac{dg}{dp} = \frac{p}{2a}$

$= aq^2$  Ursprungsfunktion

Wenn  $g(p) = pq - f(q)$  anstatt  $g(p) = f(p)$

z.B.  $f(q) = a(q+c)^2$ ;  $p = \frac{df}{dq} = 2a(q+c)$

$\hookrightarrow q = \frac{p}{2a} - c$

mit  $g(p) = f(p) = \frac{p^2}{4a}$

$\hookrightarrow$  Nichttransformation nicht Ursprungsfunktion

aber  $g(p) = pq - f(q) = \frac{p^2}{4a} - cp \rightarrow$  Nichttransformation  
 $\hookrightarrow f(q)$

# Hamilton Funktion

$L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t)$  : A. konkrete Funktion von  $\underline{\dot{q}}$

↳ Hamilton-Funktion = Legendre-transformierte der  
Lagrange-Funktion bezüglich  $\underline{\dot{q}}$

wobei  $\underline{\dot{q}} \rightarrow \underline{p}$  : generalisierte Impulse, kanonische  
oder konjugierte Impulse

$$\left. \begin{aligned} H(\underline{q}, \underline{p}, t) &= \underline{p} \cdot \underline{\dot{q}} - L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) \\ &= \sum_{i=1}^n p_i \dot{q}_i - L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t) \end{aligned} \right\} \text{Hamilton-Funktion}$$

auf Phasenraum  $(\underline{q}, \underline{p})$ ; 2n dim. Raum

$$\underline{p} = \text{grad}_{\underline{\dot{q}}} (L(\underline{q}, \underline{\dot{q}}, t)) \quad \text{bzw.} \quad \boxed{p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}}$$

kanonisch-konjugierte Impulse

# Bewegungsgleichungen im Hamilton-Formalismus

=> Hamilton'sche Gleichungen

$$\begin{aligned} \text{mit } dH &= \sum_{i=1}^n (\dot{q}_i dp_i + p_i dq_i) - \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial L}{\partial q_i} dq_i + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} d\dot{q}_i \right) - \frac{\partial L}{\partial t} dt \\ &= \sum_{i=1}^n (\dot{q}_i dp_i - \frac{\partial L}{\partial q_i} dq_i) - \frac{\partial L}{\partial t} dt \end{aligned}$$

$$\text{mit } \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = \dot{p}_i$$

$$\Rightarrow dH = \sum_{i=1}^n (\dot{q}_i dp_i - \dot{p}_i dq_i) - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

mit  $H = H(\underline{q}, \underline{p})$

$$\Rightarrow dH = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial H}{\partial q_i} dq_i + \frac{\partial H}{\partial p_i} dp_i \right) + \frac{\partial H}{\partial t} dt$$

damit

$$\left. \begin{aligned} \dot{q}_i &= \frac{\partial H}{\partial p_i} & \dot{p}_i &= - \frac{\partial H}{\partial q_i} \end{aligned} \right\} - \frac{\partial L}{\partial t} = \frac{\partial H}{\partial t}$$

Hamilton-Gleichungen = kanonische Gleichungen

das sind  $2n$  Differentialgleichungen 1. Ordnung  
für  $2 \times n$  kanonischen Variablen  $q_i$  und  $p_i$   
( $i = 1 \dots n$ ); diese spannen den  $2n$ -dimensionalen  
Phasenraum auf

Bedeutung von  $H$ ?

wie gezeigt:  $H = T + V$

Gesamtenergie des Systems  
falls nur skleronome Zwangs-  
bedingungen vorliegen und  
System konservativ, d.h.  
 $V = V(\underline{q})$

z.B.  $L(\dot{\underline{x}}, \underline{x}) = \frac{1}{2} m \dot{\underline{x}}^2 - V(\underline{x})$

↳  $H = \frac{\underline{p}^2}{2m} + V(\underline{x})$ : Gesamtenergie mit  $\underline{p} = m \dot{\underline{x}}$   
Impuls

• zeitliche Änderung von  $H$

$$\begin{aligned} \frac{dH}{dt} &= \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial H}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial H}{\partial p_i} \dot{p}_i \right) + \frac{\partial H}{\partial t} \\ &= \underbrace{\sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial H}{\partial q_i} \frac{\partial H}{\partial p_i} - \frac{\partial H}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial q_i} \right)}_{=0} + \frac{\partial H}{\partial t} \end{aligned}$$



Poisson-Klammer  $\{H, H\}$

$$= \frac{\partial H}{\partial t} \quad \text{d.h. wenn } \frac{\partial H}{\partial t} = 0$$

$\Rightarrow H = \text{Bewegungsintegral}$

- wenn  $q_n$  zyklische Koordinate:

$$\frac{\partial L}{\partial q_n} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} = \dot{p}_n = 0$$

$\Rightarrow p_n = \text{const.}$  d.h. keine Variable

mit  $\dot{p}_n = -\frac{\partial H}{\partial q_n} = 0 \Rightarrow H$  nicht von  $q_n$  abhängig

$\hookrightarrow$  Elimination von zwei Variablen  $q_n, p_n$

- Bsp

1) Harmonischer Oszillator / Fedpendel

$$L(x, \dot{x}) = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 - \frac{1}{2} k x^2 \quad \Rightarrow \quad p = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = m \dot{x} ; \quad \dot{x} = \frac{p}{m}$$

$$H = p \frac{p}{m} - \frac{1}{2} m \left(\frac{p}{m}\right)^2 + \frac{1}{2} k x^2 = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega^2 x^2 ; \quad \omega^2 = \frac{k}{m}$$

$\frac{\partial H}{\partial t} = 0 \Rightarrow H = E = \text{konst. Gesamtenergie}$

$$\Rightarrow \frac{x^2}{2\epsilon/\mu\omega^2} + \frac{p^2}{2m\epsilon} = 1 \quad \text{Ellipse im Phasenraum}$$

mit  $a = \sqrt{\frac{2\epsilon}{\mu\omega^2}}$ ;  $b = \sqrt{2m\epsilon}$

kanonische Gleichungen

$$\dot{x} = \frac{\partial H}{\partial p} = \frac{p}{m} \quad ; \quad \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial x} = -\mu\omega^2 x$$

$$\Rightarrow \ddot{x} = -\omega^2 x$$

2) Teilchen im E-M-Feld mit Ladung  $e$   $\phi$ : el. Potential

$$L(\vec{x}, \dot{\vec{x}}) = \frac{1}{2} m \dot{\vec{x}}^2 - e (\phi(\vec{x}) - \vec{A}(\vec{x}) \cdot \dot{\vec{x}}) \quad ; \quad \vec{A}: \text{Vektorpotential}$$

$$\vec{p} = \frac{\partial L}{\partial \dot{\vec{x}}} = m \dot{\vec{x}} + e \vec{A} \quad \text{kanonisch-konjugierte Impuls}$$

$\neq$  mechanischer linearer Impuls

$$H = \dot{\vec{x}} \vec{p} - L = \frac{(\vec{p} - e \vec{A})^2}{2m} + e \phi$$

(in QM:  $H \rightarrow \hat{H}$ : Hamilton-Operator)

mit  $\frac{\partial H}{\partial t} = 0 \Rightarrow H = \text{Bewegungsintegral}$

Hinweis:  $H$  in verschiedenen Koordinatensystemen ohne  
Zwangsbedingungen mit  $V = V(\vec{x})$

091

• kartesisch:  $H = \frac{\vec{p}^2}{2m} + V(\vec{x})$  ;  $\vec{p} = \begin{pmatrix} p_x \\ p_y \\ p_z \end{pmatrix}$  mechanischer  
linearimpuls

• Zylinderkoordinaten:  $(\rho, \varphi, z)$

$$H = \frac{1}{2m} \left( p_\rho^2 + \frac{1}{\rho^2} p_\varphi^2 + p_z^2 \right) + V(\rho, \varphi, z)$$

$$p_\rho = m \dot{\rho} ; p_\varphi = m \rho^2 \dot{\varphi} ; p_z = m \dot{z}$$

$\neq$  mechanische linearimpulse

• Kugelkoordinaten:  $(r, \Theta, \varphi)$

$$H = \frac{1}{2m} \left( p_r^2 + \frac{1}{r^2} p_\Theta^2 + \frac{1}{r^2 \sin^2 \Theta} p_\varphi^2 \right) + V(r, \Theta, \varphi)$$

$$p_r = m \dot{r} ; p_\Theta = m r^2 \dot{\Theta} ; p_\varphi = m r^2 \sin^2 \Theta \dot{\varphi}$$

Hamilton-Gleichungen aus Variationsprinzip / Prinzip der kleinsten Wirkung

$$\text{mit } L = \sum_{i=1}^n p_i \dot{q}_i - H(\underline{q}, \underline{p})$$

mit  $\underline{q}$  und  $\underline{p}$  unabhängige Variablen

$$\delta S = 0 = \delta \int_{t_A}^{t_E} dt L = \delta \int_{t_A}^{t_E} dt \left( \sum_{i=1}^n p_i \dot{q}_i - H(\underline{q}, \underline{p}) \right)$$

$$= \int_{t_A}^{t_E} dt \sum_{i=1}^n \left( \dot{q}_i \delta p_i + p_i \delta \dot{q}_i - \frac{\partial H}{\partial q_i} \delta q_i - \frac{\partial H}{\partial p_i} \delta p_i \right)$$

mit  $\delta \dot{q}_i = \frac{d}{dt} \delta q_i$  und  $\int dt p_i \delta \dot{q}_i = - \int dt \dot{p}_i \delta q_i$  p. I.

$$= \int_{t_A}^{t_E} dt \sum_{i=1}^n \left( \delta p_i \left( \dot{q}_i - \frac{\partial H}{\partial p_i} \right) - \delta q_i \left( \dot{p}_i + \frac{\partial H}{\partial q_i} \right) \right)$$

$$\Rightarrow \boxed{\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i}} \quad \text{und} \quad \boxed{\dot{p}_i = - \frac{\partial H}{\partial q_i}}$$

da  $q_i$  und  $p_i$  unabh. kon-  
einander

## Fermatsche Prinzip

093

für konservatives System  $H = T + V = \text{const}$   
gilt (Satz)

$$\Delta S' = \Delta \int_{t_A}^{t_B} dt \, \underline{p} \cdot \underline{\dot{q}} = 0$$

wobei  $\Delta q = \delta q + \dot{q} \Delta t$

hier: unterschiedliche Lauf-  
zeiten der Testbahnen  
möglich

für kreisförmige Bewegung:

$$v = \text{const} \Rightarrow T = \text{const.}$$

$$\text{mit } \Delta S' = 2T \Delta \int_{t_A}^{t_B} dt = 0$$

vgl. virtuelle Umkehrung  
 $\delta t = 0 \Rightarrow$  alle Testbahnen  
haben gleiche Laufzeit

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n p_i \dot{q}_i = 2T$$

$\Rightarrow$  Bahn mit minimaler  
Laufzeit wird  
realisiert

$\Rightarrow$  Fermat'sche Prinzip (vgl. Optik)

für kräftefreie Bewegung:  $v = \text{const}$  (Geschw.)

$$dt = \frac{ds}{v} \Rightarrow \Delta s' = 0 = \frac{2T}{v} \Delta \int_{s_1}^{s_2} ds$$

$\Rightarrow$  zugleich extreme (minimale) Wegstrecke

= Geodäte

### Poisson-Klammer

nützliches mathematisches Werkzeug; z.B. kompakte Darstellung der Bewegungsgleichungen

Vorbemerkung: (mechanische) Systeme beschrieben in unterschiedlichen Darstellungsräumen:

1) Konfigurationstraum:  $\underline{q} = (q_1, \dots, q_n)$ ;  $\dim = n$

(generalisierte) Koordinaten

2) Ereignisraum:  $\underline{q} + t = \text{Zeit}$ ;  $\dim = n+1$

(Ereignis-)Bahnen bestimmt durch  $2n$  Anfangsbedingungen, z.B.  $\underline{q}(t_A)$  und  $\underline{q}(t_E)$  oder

$\underline{q}(t_0)$  und  $\underline{\dot{q}}(t_0)$  Orte und Geschwindigkeiten (\*) 095

Lagrange-Formalismus

( $\Rightarrow$ ) Ereignisraum

(\*) + Euler-Lagrange-Gleichungen  
(DGLs 2. Ordnung)

3) Phasenraum:  $(\underline{q}, \underline{p})$  Dim =  $2n$

mit  $\underline{q} = (q_1, \dots, q_n)$ ;  $\underline{p} = (p_1, \dots, p_n)$

$\underline{p}$  und  $\underline{q}$  gleichberechtigte Variablen

$\underline{\pi} = (\pi_1, \dots, \pi_{2n}) = (q_1, \dots, q_n, p_1, \dots, p_n)$

Menge aller Punkte, die im Phasenraum  $\underline{\pi}$  durchlaufen werden: Phasenbahn, Phasentrajektorie

z.B. harmonischer Oszillator:

$$\frac{p^2}{2m\epsilon} + \frac{q^2}{2\epsilon/m\omega^2} = 1 \quad \text{Ellipse}$$

4) Zustandsraum:

Phasenraum + Zeit  $t$  ; Dim =  $2n + 1$

$(\underline{\pi}, t)$  : allgemeinstes Darstellungsraum, andere Räume sind Projektionen aus Zustandsraum (z.B. Konfigurationsraum)

Bewegen durch Hamilton Bewegungsgleichungen im Zustandsraum (= Phasentrajektorien)

DBCs 1. Ordnung  $\rightarrow$  bestimmt für alle Zeiten durch

$$\underline{\pi}(t_0) = \underline{\pi}_0$$

Hamilton-Formalismus  $\Leftrightarrow$  Zustandsraum

Poisson-Klammern

zur Formalisierung von Bewegungsgleichungen und Erhaltungsgrößen

betrachte Funktionen auf Zustandsraum (z.B. Hamilton-Funktion)

$$f(\underline{\pi}, t) = f(\underline{q}, \underline{p}, t)$$



$$\text{mit } \frac{d}{dt} f = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial f}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial f}{\partial p_i} \dot{p}_i \right) + \frac{\partial f}{\partial t}$$

$$= \underbrace{\sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial H}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial q_i} \right)}_{\text{Poisson-Klammer } f \text{ mit } H} + \frac{\partial f}{\partial t}$$

Poisson-Klammer  $f$  mit  $H$ :  $\{f, H\}_{\underline{q}, \underline{p}}$

Def.:  $f(\underline{q}, \underline{p})$  und  $g(\underline{q}, \underline{p})$  Funktionen von  $\underline{q}, \underline{p} \in \mathbb{R}^n$

$$\left\{ f, g \right\}_{\underline{q}, \underline{p}} = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial g}{\partial q_i} \right)$$

Poisson-Klammer  $f$  mit  $g$

d.h. zeitliche Änderung von  $f$  entlang Bewegungsbahn  
= Zustandsraum

$$\frac{df}{dt} = \{f, H\} + \frac{\partial f}{\partial t}$$

$$\text{Bsp.: } H = \frac{\vec{p}^2}{2m} + V(\vec{x})$$

$$\dot{x}_i = \{x_i, H\} = \frac{p_i}{m}$$

$$\dot{p}_i = \{p_i, H\} = -\frac{\partial}{\partial x_i} V(\vec{x})$$

insbesondere:

$$\dot{q}_i = \{q_i, H\} \quad ; \quad \dot{p}_i = \{p_i, H\}$$

Fundamentale Poisson-Klammer

$$\{q_i, q_j\} = 0 \quad \left( \frac{\partial q_i}{\partial p_j} = 0 \right)$$

$$\{p_i, p_j\} = 0$$

$$\{q_i, p_j\} = \delta_{ij}$$

$$\{q_i, p_j\} = \sum_{k=1}^n \left( \frac{\partial q_i}{\partial q_k} \frac{\partial p_j}{\partial p_k} - \frac{\partial q_i}{\partial p_k} \frac{\partial p_j}{\partial q_k} \right) = \sum_{k=1}^n \delta_{ik} \delta_{jk} = \delta_{ij}$$

Poisson-Klammern unabhängig von der Wahl der kanonischen Variablen:

kanonisch-konjugierte Variablen erfüllen fundamentale Poissonklammern, d. h. wenn Transformation

$$\underline{Q} = \underline{Q}(q, p, t) \quad \text{und} \quad \underline{P} = \underline{P}(q, p, t) \quad \text{mit}$$

$$\tilde{L}(\underline{Q}, \underline{P}) = H(\underline{Q}, \underline{P}) \quad \text{durch einsetzen} \\ = H(q, p)$$

$$\{Q_i, Q_j\} = 0 = \{P_i, P_j\} \quad \text{und} \quad \{Q_i, P_j\} = \delta_{ij}$$

$$\Rightarrow \left| \{F, G\}_{\underline{Q}, \underline{P}} = \{F, G\}_{q, p} \right|$$

$$\text{mit} \quad \frac{\partial F(\underline{Q}, \underline{P})}{\partial q_i} = \sum_j \left( \frac{\partial F}{\partial Q_j} \frac{\partial Q_j}{\partial q_i} + \frac{\partial F}{\partial P_j} \frac{\partial P_j}{\partial q_i} \right)$$

$$\text{analog} \quad \frac{\partial F(\underline{Q}, \underline{P})}{\partial p_i} = \sum_j \left( \frac{\partial F}{\partial Q_j} \frac{\partial Q_j}{\partial p_i} + \frac{\partial F}{\partial P_j} \frac{\partial P_j}{\partial p_i} \right)$$

$$\begin{aligned}
\{F, G\}_{Q, P} &= \sum_i \left[ \sum_j \left( \frac{\partial F}{\partial Q_j} \frac{\partial Q_j}{\partial q_i} + \frac{\partial F}{\partial P_j} \frac{\partial P_j}{\partial q_i} \right) \sum_k \left( \frac{\partial G}{\partial Q_k} \frac{\partial Q_k}{\partial p_i} + \frac{\partial G}{\partial P_k} \frac{\partial P_k}{\partial p_i} \right) \right. \\
&\quad \left. - \sum_k \left( \frac{\partial F}{\partial Q_k} \frac{\partial Q_k}{\partial p_i} + \frac{\partial F}{\partial P_k} \frac{\partial P_k}{\partial p_i} \right) \sum_j \left( \frac{\partial G}{\partial Q_j} \frac{\partial Q_j}{\partial q_i} + \frac{\partial G}{\partial P_j} \frac{\partial P_j}{\partial q_i} \right) \right] \\
&= \sum_{i,j,k} \left( \frac{\partial F}{\partial Q_j} \frac{\partial G}{\partial P_k} - \frac{\partial F}{\partial P_j} \frac{\partial G}{\partial Q_k} \right) \underbrace{\left( \frac{\partial Q_j}{\partial q_i} \frac{\partial P_k}{\partial p_i} - \frac{\partial Q_j}{\partial p_i} \frac{\partial P_k}{\partial q_i} \right)}_{\delta_{jk}} \\
&= \sum_{i,j} \left( \frac{\partial F}{\partial Q_j} \frac{\partial G}{\partial P_j} - \frac{\partial F}{\partial P_j} \frac{\partial G}{\partial Q_j} \right) \\
&= \{F, G\}_{Q, P}
\end{aligned}$$

Rechenregeln:

$$\{f, g\} = -\{g, f\} \quad ; \quad \{f, f\} = 0$$

linear:

$$\{\alpha f_1 + \beta f_2, g\} = \alpha \{f_1, g\} + \beta \{f_2, g\}$$

Produktregel:

$$\{f, gh\} = g \{f, h\} + \{f, g\} h$$

Jacobi - Identität:

$$\{f, \{g, h\}\} + \{g, \{h, f\}\} + \{h, \{f, g\}\} = 0$$

(zyklische Vertauschung)

Konstante der Bewegung

$F(q, p, t)$  Konstante der Bewegung

$$\frac{d}{dt} F = 0 = \{F, H\} + \frac{\partial F}{\partial t}$$

$$\Rightarrow \{H, F\} = -\frac{\partial F}{\partial t} \quad \text{Kriterium für Bewegungsintegral}$$

z.B. Hamilton-Funktion  $H$

$$\frac{d}{dt} H = \{H, H\} + \frac{\partial H}{\partial t} = \frac{\partial H}{\partial t}$$

d.h.  $H$  Bewegungsintegral, wenn  $H$  nicht explizit von  $t$  abhängig

bei skleronomen Zwangsbedingungen

$$H = E \quad \text{Gesamtenergie}$$

Poisson'scher Satz:

wenn  $I_1$  und  $I_2$  Integrale der Bewegung, dann

$I_3 = \{I_1, I_2\}$  auch Bewegungsintegral

mit

$$0 = \{H, \{I_1, I_2\}\} + \underbrace{\{I_1, \{I_2, H\}\}}_{-\frac{\partial I_2}{\partial t}} + \underbrace{\{I_2, \{H, I_1\}\}}_{\frac{\partial I_1}{\partial t}}$$

verwende:

$$\frac{\partial}{\partial t} \{f, g\} = \left\{ \frac{\partial f}{\partial t}, g \right\} + \left\{ f, \frac{\partial g}{\partial t} \right\}$$

$$\Rightarrow 0 = \{H, \{I_1, I_2\}\} + \frac{\partial}{\partial t} \{I_2, I_1\}$$

$$\Rightarrow \{H, \{I_1, I_2\}\} = -\frac{\partial}{\partial t} \{I_1, I_2\}$$

Anmerkung: Ausblick auf QM

Axiomatische Formulierung mit verallgemeinerten Poisson-Klammern

$$\{A, B\} \rightarrow [\hat{A}, \hat{B}] = \hat{A}\hat{B} - \hat{B}\hat{A} \quad \text{Kommutatoren}$$

$\hat{A}, \hat{B}$ : Operatoren (z.B. Differentialoperatoren, Matrizen)

- Observablen / Meßgrößen: Eigenwerte der Operatoren
- Fundamentalkommutatoren

$$[q_i, p_j] = i\hbar \delta_{ij} \Rightarrow \text{Heisenbergsche Unschärferelation}$$

$\hbar = h/2\pi$ ;  $h$ : Plancksches Wirkungsquantum

- Hamilton-Funktion  
↳ Hamilton-Operator

- Bewegungsgleichung:  $\frac{d}{dt} \hat{A} = \frac{i}{\hbar} [\hat{A}, \hat{H}] + \frac{\partial}{\partial t} \hat{A}$

# Hamilton-Jacobi-Theorie

Lösungen des Systems (Differentialgleichungen) durch geeignete Wahl kanonischer Transformation

Lagrange- und Hamilton-Gleichungen sind form-invariant unter Punkttransformation  $\underline{q} \rightarrow \underline{Q} = \underline{Q}(\underline{q})$  und

mechanische Eichtransformation:  $L \rightarrow L + \frac{d}{dt}f$

$$\left( \rightarrow \tilde{H} = H - \frac{\partial f}{\partial t} \right)$$

kanonische Phasenraumtransformation

$$\underline{\pi} \rightarrow \tilde{\underline{\pi}} = \tilde{\underline{\pi}}(\underline{\pi}) \quad \text{bzw.} \quad (\underline{q}, \underline{p}) \rightarrow (\tilde{\underline{q}}, \tilde{\underline{p}}) \\ = (\tilde{q}(\underline{q}, \underline{p}), \tilde{p}(\underline{q}, \underline{p}))$$

kanonisch wenn

kanonischen Gleichungen erhalten bleiben:

$$\dot{\tilde{q}}_i = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{p}_i} \quad ; \quad \dot{\tilde{p}}_i = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{q}_i}$$



Bemerkung: Bestimmung von  $\tilde{H}$  nicht vorgeschrieben

$$\text{aber } \tilde{H} = H(\underline{q}(\tilde{q}, \tilde{p}, t), \underline{p}(\tilde{q}, \tilde{p}, t), t)$$

durch Einsetzen: kanonisch im eigentlichen Sinne

Fundamentale Poisson-Klammern erhalten

$$\{\tilde{q}_i, \tilde{q}_j\} = 0 = \{\tilde{p}_i, \tilde{p}_j\} ; \{\tilde{q}_i, \tilde{p}_j\} = \delta_{ij}$$

Bsp.:

1)  $\tilde{q}_i = -p_i$  und  $\tilde{p}_i = q_i$  "Vertauschung" von  $q$  und  $p$

$$\tilde{H} = \tilde{H}(\tilde{q}, \tilde{p}) = H(\tilde{p}, -\tilde{q})$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{p}_i} = \frac{\partial H}{\partial p_i} = \sum_j \frac{\partial H}{\partial q_j} \underbrace{\frac{\partial q_j}{\partial \tilde{p}_i}}_{\delta_{ji}} = \frac{\partial H}{\partial q_i} = -\dot{p}_i = \dot{\tilde{q}}_i$$

analog  $\frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{q}_i} = -\dot{p}_i$  kanonische Gleichungen bleiben erhalten

→ Bedeutung von  $q$  und  $p$  im Hamilton-Formalismus  
abstrakt

2) zyklische Koordinaten / Variablen  
 Transformation möglich, sodaß alle Koordinaten  $q$   
 zyklisch?

$$\frac{\partial H}{\partial q_i} = 0 \Rightarrow p_i = \text{const.} \quad i = 1 \dots n$$

$$\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i} = \dot{q}_i(h_1, \dots, h_n) \quad ; \quad h_i = \text{const}$$

$$\hookrightarrow q_i = \text{const.} \quad ; \quad \text{Annahme} \quad \frac{\partial H}{\partial t} = 0$$

im Prinzip möglich  $\rightarrow$  Hamilton-Jacobi-Theorie

Erzeugende Funktionen der Transformation

für kanonische Transformation  $(\underline{q}, \underline{p}) \rightarrow (\underline{\tilde{q}}, \underline{\tilde{p}})$  gilt

(Satz)

$$\sum_{i=1}^n p_i \dot{q}_i - H = \sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \dot{\tilde{q}}_i - \tilde{H} + \frac{d}{dt} \bar{F}_1$$

wobei  $\bar{F}_1 = \bar{F}_1(\underline{q}, \underline{\tilde{q}}, t)$

beliebige Funktion der  
 ursprünglichen  $q$  und  
 transformierten  $\tilde{q}$

$\bar{F}_1$  : Erzeugende der Transformation

Beweis:

1) modifiziertes Hamilton-Prinzip erfüllt:

$$0 = \delta S = \delta \int_{t_A}^{t_B} dt \left( \sum_i \bar{p}_i \dot{\bar{q}}_i - \tilde{H}(\bar{q}, \bar{p}, t) \right)$$

↳ kanonische Gleichungen

- Bestimmung von  $\tilde{H}(\bar{q}, \bar{p}, t)$  aus  $\bar{F}_1$ :

$$d\bar{F}_1 = d\bar{F}_1(q, \bar{q}, t) = \sum_i \left( \frac{\partial \bar{F}_1}{\partial q_i} dq_i + \frac{\partial \bar{F}_1}{\partial \bar{q}_i} d\bar{q}_i \right) + \frac{\partial \bar{F}_1}{\partial t} dt$$

$$\text{und } d\bar{F}_1 = \sum_i (p_i dq_i - \tilde{p}_i d\tilde{q}_i) + (\tilde{H} - H) dt$$

aus Koeffizientenvergleich:

$$\left. \left. \left. \left. p_i = \frac{\partial \bar{F}_1}{\partial q_i} \right. \right. ; \left. \left. \tilde{p}_i = - \frac{\partial \bar{F}_1}{\partial \tilde{q}_i} \right. \right. ; \right. \left. \left. \tilde{H} = H + \frac{\partial \bar{F}_1}{\partial t} \right. \right. \right.$$

$$\Rightarrow \tilde{H}(\bar{q}, \bar{p}, t) = H(q, p, t) + \frac{\partial \bar{F}_1(q, \bar{q}, t)}{\partial t}$$

Bemerkung:  $\bar{F}_1$  bestimmt Plasentransformation vollständig

aus  $p_i = p_i(q, \dot{q}, t) = \frac{\partial F_1}{\partial \dot{q}_i} \rightarrow \tilde{q} = \tilde{q}(q, p, t)$   
 durch Umkehrung

in  $\tilde{p}_i = \tilde{p}_i(q, \tilde{q}, t) = -\frac{\partial \bar{F}_1}{\partial \tilde{q}_i}$

$\hookrightarrow \tilde{p}_i = \tilde{p}_i(q, p, t)$

mit

$$S' = \int_{t_A}^{t_E} dt \left( \sum_i \tilde{p}_i \dot{\tilde{q}}_i - \tilde{H}(q, p, t) \right) = \int_{t_A}^{t_E} dt \left( \sum_i \tilde{p}_i \dot{\tilde{q}}_i - \tilde{H}(\tilde{q}_i, \tilde{p}_i, t) + \frac{d}{dt} \bar{F}_1 \right)$$

$$= \int_{t_A}^{t_E} dt \left( \sum_i \tilde{p}_i \dot{\tilde{q}}_i - \tilde{H} \right) + \bar{F}_1(q_E, \tilde{q}(t_E), t_E) - \bar{F}_1(q_A, \tilde{q}(t_A), t_A)$$

$$\Rightarrow \delta S' = \int_{t_A}^{t_E} dt \left[ \sum_i \left( \dot{\tilde{q}}_i \delta \tilde{p}_i + \tilde{p}_i \delta \dot{\tilde{q}}_i + \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{q}_i} \delta \tilde{q}_i - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{p}_i} \delta \tilde{p}_i \right) + \delta \left[ \bar{F}_1|_E - \bar{F}_1|_A \right] \right]$$

$$\text{mit } \int dt \tilde{p}_i \delta \dot{q}_i = \int dt \tilde{p}_i \frac{d}{dt} \delta q_i = - \int dt \left( \dot{\tilde{p}}_i \delta \tilde{q}_i + \tilde{p}_i \delta \dot{\tilde{q}}_i \right)_{t_A}^{t_E}$$

$$\text{beachte: } \delta \tilde{q}_i(t_{A,E}) = 0$$

$$\delta q_i(t_{A,E}) = \tilde{q}_i(q_{A,E}, p(t_{A,E}), t_{A,E})$$

$$\delta S = \int_{t_A}^{t_E} dt \sum_i \left[ \left( \dot{\tilde{q}}_i - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{p}_i} \right) \delta \tilde{p}_i - \left( \dot{\tilde{p}}_i + \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{q}_i} \right) \delta \tilde{q}_i \right]$$

$$+ \sum_i \underbrace{\left( \tilde{p}_i + \frac{\partial F_i}{\partial \tilde{q}_i} \right)}_{=0} \delta \tilde{q}_i$$

$$; \quad \delta [F_{I,E} - F_{I,A}] = \sum_i \left. \frac{\partial F_i}{\partial \tilde{q}_i} \right|_{t_A}^{t_E} \delta \tilde{q}_i$$

$$\Rightarrow \left. \begin{array}{l} \dot{\tilde{q}}_i = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{p}_i} \\ \dot{\tilde{p}}_i = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{q}_i} \end{array} \right|$$

d. h. kanonische  
Gleichungen

$\hat{=}$  kanonische  
Transformation

Bsp.: Harmonischer Oszillator

$$H(q, p) = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega_0^2 q^2$$

$$\left( \begin{array}{l} \text{wobei:} \\ \omega_0^2 = \frac{k}{m} \quad \text{Feder} \\ = \frac{g}{l} \quad \text{Pendel} \end{array} \right.$$

mit  $\overline{F}_1(q, \tilde{q}) = \frac{1}{2} m \omega_0 q^2 \cot \tilde{q}$   
(motiviert durch Vereinfachung)

$$p = \frac{\partial \overline{F}_1}{\partial q} = m \omega_0 q \cot \tilde{q}$$

$$\tilde{p} = - \frac{\partial \overline{F}_1}{\partial \tilde{q}} = \frac{1}{2} m \omega_0 q^2 \frac{1}{\sin^2 \tilde{q}}$$

$$q = \sqrt{\frac{2 \tilde{p}}{m \omega_0}} \sin \tilde{q} ; \quad p = \sqrt{2 \tilde{p} m \omega_0} \cos \tilde{q}$$

$$\text{mit } \tilde{H}(\tilde{q}, \tilde{p}, t) = H(q(\tilde{q}, \tilde{p}, t), p(\tilde{q}, \tilde{p}, t), t) + \frac{\partial \overline{F}_1}{\partial t}$$

$$= H(q, p)$$

$$= \tilde{p} \omega_0 \cos^2 \tilde{q} + \tilde{p} \omega_0 \sin^2 \tilde{q}$$

$$= \tilde{p} \omega_0 \quad \text{nur von } \tilde{p} \text{ abhängig}$$

$$\dot{\tilde{p}} = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{q}} = 0 = \tilde{p} = \tilde{p}_0$$

$$\dot{\tilde{q}} = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{p}} = \omega_0 \rightarrow \tilde{q} = \omega_0 t + \tilde{q}_0$$

$$\rightarrow q(t) = \sqrt{\frac{2\tilde{p}_0}{m\omega_0}} \sin(\omega_0 t + \tilde{q}_0)$$

$$p(t) = \sqrt{2\tilde{p}_0 m\omega_0} \cos(\omega_0 t + \tilde{q}_0)$$

=> Problem sehr vereinfacht durch passende Transformation

aber: Bestimmung der Erzeugende?

↳ Aufgabe der Hamilton-Jacobi-Theorie