

بـ الـ اـ رـ عـ اـ الرـ حـ

اـ زـ رـ سـ

جـ لـ سـ

$$\text{if } H \equiv H(x, y_i, s, p_i) \text{ then } dH = \frac{\partial H}{\partial x} dx + \sum_{i=1}^n \frac{\partial H}{\partial y_i} dy_i + \sum_{i=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_i} dp_i \quad (5.1-5)$$

اـ زـ حـ فـ دـ لـ كـ اـ (5.1-4) دـ اـ رـ عـ :

$$dH = -\frac{\partial F}{\partial x} dx - \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial y_i} dy_i - \sum_{i=1}^n \cancel{\frac{\partial F}{\partial y'_i}} dy'_i + \sum_{i=1}^n \cancel{dy'_i} p_i + \sum_{i=1}^n y'_i dp_i$$

dF

$$\Rightarrow dH = -\frac{\partial F}{\partial x} dx - \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial y_i} dy_i + \sum_{i=1}^n y'_i dp_i \quad (5.1-7)$$

$$\frac{\partial H}{\partial x} = -\frac{\partial F}{\partial x} \quad : \text{مـ دـ اـ (5.1-7), (5.1-5) اـ زـ لـ } \quad (5.1-8a)$$

$$\frac{\partial H}{\partial y_i} = -\frac{\partial F}{\partial y_i} \quad (5.1-8b)$$

$$\frac{\partial H}{\partial p_i} = y'_i \quad (5.1-8c)$$

(5.1-2), (5.1-3)

$$\frac{\partial F}{\partial y_i} = \frac{dp_i}{dx}$$

(5.1-9)

لذا با توجه به معادله درجه یک $2n$ - (5.1-8c) و (5.1-8b) می بصره زیری رسم کنیم:

$$\frac{dp_i}{dx} = - \frac{\partial H}{\partial y_i}$$

$i=1, 2, \dots, n$

(5.1-10a)

$$\frac{dy_i}{dx} = \frac{\partial H}{\partial p_i}$$

$i=1, 2, \dots, n$

(5.1-10b)

به این حالات، معادلات اویلر-دریستی^{کا نوی}

معکوس نیز (Cononical system of Euler's equations)

(در دریستی^{کا نوی}) Hamilton's canonical eq.

Euler's eq

لی

$$\begin{cases} p' = -H, y \\ y' = H, p \end{cases}$$

حال دوباره رابطه (5.1-5) را در نظر بخورد

$$\frac{dH}{dx} = \frac{\partial H}{\partial x} + \sum_{i=1}^n \frac{\partial H}{\partial y_i} \frac{dy_i}{dx} + \sum_{i=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_i} \frac{dp_i}{dx} \quad (5.1-11)$$

از رابطه کافی نتیجه می شود: (5.1-10)

$$\frac{dH}{dx} = \frac{\partial H}{\partial x} + \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial H}{\partial y_i} \frac{\partial H}{\partial p_i} - \frac{\partial H}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial y_i} \right) = \frac{\partial H}{\partial x} \quad (5.1-12)$$

$\xrightarrow{(5.1-12)}$
 $\xrightarrow{(5.1-8a)}$

$$\boxed{\frac{dH}{dx} = \frac{\partial H}{\partial x} = - \frac{\partial F}{\partial x}} \quad (5.1-13)$$

پس آنکه F بر حسب x باشد آنکه H مستقل از x باشد و در
حول سرتاپی ماند (اتصال اول)

5.2 Hamilton's Equations from the variational principle

در این بخش می خواهیم روابط کانزین حملیق را با استفاده از روش حساب تغیرات بیام:

$$(5.1-4) \quad F = -H(x, y_i, \dot{y}_i, p_i, \dot{p}_i) + \sum_{i=1}^n y'_i p_i \quad (5.2-1)$$

$$I = \int_{x_1}^{x_2} F dx = \int_{x_1}^{x_2} \left(-H + \sum_{i=1}^n y'_i p_i \right) dx$$

$$\delta I = \int_{x_1}^{x_2} \left[-\sum_{i=1}^n \frac{\partial H}{\partial y_i} \delta y_i - \sum_{i=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_i} \delta p_i + \sum_{i=1}^n \delta y'_i p_i + \sum_{i=1}^n y'_i \delta p_i \right] dx$$

$$\delta I = \int_{x_1}^{x_2} \left[-\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial H}{\partial y_i} + \frac{dp_i}{dx} \right) \delta y_i + \sum_{i=1}^n \left(y'_i - \frac{\partial H}{\partial p_i} \right) \delta p_i \right] dx +$$

$$\left[\sum_{i=1}^n p_i \delta y_i \right] \Big|_{x_1}^{x_2} = 0 \quad (5.2-2)$$

$$\Rightarrow \frac{dy_i}{dx} = \frac{\partial H}{\partial p_i}, \quad \frac{dp_i}{dx} = -\frac{\partial H}{\partial y_i} \quad (5.2-3)$$

5.3. Poisson's Bracket and First Integral of Motion

پواسون درسل ۱۸۰۹ عملدری را سے علاس برآکت چنی تعریف کرد:

$$[\phi, \psi] = \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial \phi}{\partial y_i} \frac{\partial \psi}{\partial p_i} - \frac{\partial \phi}{\partial p_i} \frac{\partial \psi}{\partial y_i} \right) \quad (5.3-1)$$

$$\phi \equiv \phi(x, y_i, s, p_i, \dot{s})$$

$$\psi \equiv \psi(x, y_i, s, p_i, \dot{s})$$

کردن
(5.3-2)

این عملدر کد خوبی در یافتن انتگرال های اولی لند. حین خواص جیری این عملدر از موارد زیر:

$$[\phi, \phi] = 0 \quad (5.3-3a)$$

$$[\phi, \psi] = -[\psi, \phi] \quad (\text{انعکاسی}) \quad (5.3-3b)$$

$$[\phi, \psi + \lambda] = [\phi, \psi] + [\phi, \lambda] \quad (5.3-3c)$$

$$[\phi, \psi\lambda] = [\phi, \psi]\lambda + \psi[\phi, \lambda] \quad (5.3-3d)$$

$$[\phi, [\psi, \lambda]] + [\lambda, [\phi, \psi]] + [\psi, [\lambda, \phi]] = 0 \quad (5.3-5e)$$

استاد زالوی
Jacobian Identity

همین با استاد، از تعریف برآکت بواصول داریم:

$$[y_i, y_k] = 0 \quad (5.3-4a)$$

$$[p_i, p_k] = 0 \quad (5.3-4b)$$

$$[y_i, p_k] = \delta_{ik} \text{ کردکردی}$$

$$(5.3-4c)$$

پس هر یک از پارامترها F تکمیل دهنده F ته مکمل بواصول با پارامترها
همین خود صفری شوند با غیره همین خود δ_{ik} می شوند.

$$[\phi, H] = \sum_{j=1}^n \left(\frac{\partial \phi}{\partial y_j} \frac{\partial H}{\partial p_j} - \frac{\partial \phi}{\partial p_j} \frac{\partial H}{\partial y_j} \right) \quad (5.3-5)$$

$$(5.2-3), \quad [\phi, H] = \sum_{j=1}^n \left(\frac{\partial \phi}{\partial y_j} y'_j + \frac{\partial \phi}{\partial p_j} p'_j \right) = \frac{d\phi}{dx} - \frac{\partial \phi}{\partial x}$$

$$\frac{d\phi}{dx} = \frac{\partial \phi}{\partial x} + [\phi, H] \quad (5.3-6)$$

پس می توان لست آردر تابع ϕ ، \neq مستقیماً ظاهر نموده باشد شرط اینکه انتگرال

اول باید این اسید

$$[\phi, H] = 0 \quad (5.3-7)$$

مُلاً خود H در صورتی مُستعِنَّاً بر داده ظاهر نموده باشد انتگرال اول آن

در رابطه (5.3-5) بجای ϕ پارامتر y را مراری دویم

$$[y_i, H] = \sum_{j=1}^n \left(\delta_{ij} \frac{\partial H}{\partial p_j} \right) = \frac{\partial H}{\partial p_i} \quad (= p'_i) \quad (5.3-8)$$

همین آنکه بجای ϕ پارامتر P را مراری دویم

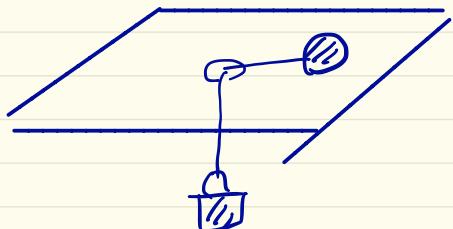
$$[p_i, H] = \sum_{j=1}^n \left(-\delta_{ij} \frac{\partial H}{\partial y_j} \right) = -\frac{\partial H}{\partial y_i} \quad (= y'_i) \quad (5.3-9)$$

پس با توجه بر رابطه (5.2-3) می‌توان معادله حملیتوں را با استفاده از برآکس برواسوب
خنی کا نو نتیجہ کرد

$$\frac{dy_i}{dx} = [y_i, H] , \quad \frac{dp_i}{dx} = [p_i, H] \quad (5.3-10)$$

Euler's eq. $\rightarrow \begin{cases} p' = -H, y \\ y' = H, p \end{cases} \rightarrow \begin{cases} p' = [p, H] \\ y' = [y, H] \end{cases}$

مثال: ذره ای را در یک صفحه که فقط صیال نیز دارد را در تغیر مکانیزم با



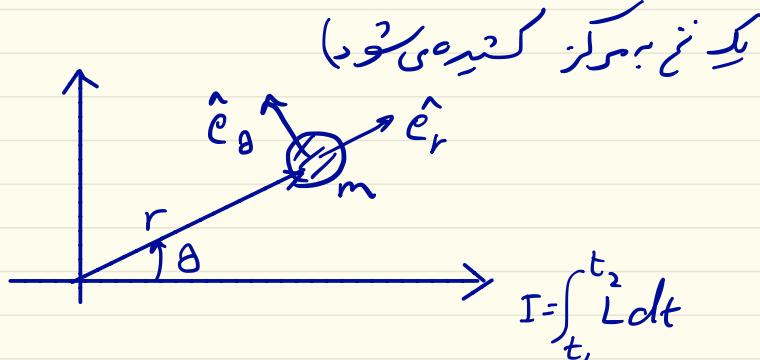
$$\vec{r} = r \hat{e}_r$$

$$\dot{\vec{r}} = \dot{r} \hat{e}_r + r \dot{\theta} \hat{e}_\theta$$

$$\rightarrow T = \frac{1}{2} m \dot{\vec{r}} \cdot \dot{\vec{r}} = \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2) \quad (5.3-11)$$

$$L = T - V(r) = \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2) - V(r) \quad \text{تعريف لگرانژی} \quad (5.3-12)$$

مترادف $\begin{cases} q_1 = r \\ q_2 = \theta \end{cases}$ $\xrightarrow{\text{generalized momentums}}$ $\begin{cases} P_1 \equiv P_r = \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m \dot{r} \\ P_2 \equiv P_\theta = \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = mr^2 \dot{\theta} \end{cases}$ $(5.3-13)$



$$\ddot{r} = \frac{P_r}{m}, \quad \ddot{\theta} = \frac{P_\theta}{mr^2} \quad (5.3-14)$$

مبارڪ دين

$$H = -L + q_1 \dot{P}_1 + q_2 \dot{P}_2 \quad \text{از طرف}$$

$$H = -\frac{m}{2} (\dot{r}^2 + r \dot{\theta}^2) + V(r) + \dot{r} P_r + \dot{\theta} P_\theta \quad (5.3-15)$$

$$\underline{5.3-14} \quad H = \frac{P_r^2}{2m} + \frac{P_\theta^2}{2m} + V(r) \equiv H(t, r, \theta, P_r, P_\theta) \quad (5.3-16)$$