

English summary:

4.4 Symplectic structure of the phase space (continued)

The set of (symplectic) matrices \underline{M} with $\underline{M}^T \underline{J} \underline{M} = \underline{J}$ forms the real symplectic group S over \mathbb{R}^{2f} .

4.5 Liouville's theorem

The phase-space volume occupied by a collection of systems evolving according to the canonical equations (Hamiltonian systems) is preserved.

Flow in phase space: $\underline{x}(t, t_0, \underline{x}_0) = \phi_{t, t_0}(\underline{x}_0)$, $\phi_{t, t_0}: \Gamma \rightarrow \Gamma$
 $\underline{x}_0(t_0) \mapsto \underline{x}(t)$

Beweis des Liouville'schen Satzes: (integrated Form)

Gegeben sei eine Menge von Anfangskonfigurationen bei t_0 , die das

Phasenraumgebiet U_{t_0} mit Volumen V_{t_0} ausfüllen: $V_{t_0} = \int_{U_{t_0}} dx_0^{2f}$

Bei t : $V_t = \int_{U_t} dx^{2f} = \int_{U_{t_0}} dx_0^{2f} \det\left(\frac{\partial x^i}{\partial x_0^k}\right)$
substitution

$$= \int_{U_t} dx_0^{2f} \det\left(D\phi_{t, t_0}(\underline{x}_0)\right)$$

mit der Jacobi-Matrix: $(D\phi_{t, t_0}(\underline{x}_0)) := \frac{\partial \phi_{t, t_0}^i(\underline{x}_0)}{\partial x_0^k} = \frac{\partial x^i}{\partial x_0^k}$

Entwicklung für $t \approx t_0$:

$$\phi_{t, t_0}(\underline{x}_0) = \underline{x}_0 + \underbrace{\overline{F}(\underline{x}_0, t)}_{\dot{\phi}_t = \dot{\underline{x}} = \underline{J} \underline{H}_x} (t - t_0) + O(|t - t_0|^2)$$
$$\dot{\phi}_t = \dot{\underline{x}} = \underline{J} \underline{H}_x = \begin{pmatrix} \frac{\partial H}{\partial p} \\ -\frac{\partial H}{\partial q} \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \phi_{t, t_0}^i(\underline{x}_0)}{\partial x_0^k} = \delta_{ik} + \frac{\partial F^i}{\partial x_0^k} (t - t_0) + O(|t - t_0|^2)$$

$$\Rightarrow \det(D\phi_{t, t_0}) = 1 + (t - t_0) \sum_{i=1}^{2f} \frac{\partial F^i}{\partial x_0^i} + O(|t - t_0|^2)$$

$$\det(\mathbb{1} + \underline{\underline{B}}\epsilon) \approx 1 + \epsilon \int_p \underline{\underline{B}} + O(\epsilon^2)$$

$$\text{Mit } \sum_{i=1}^{2f} \frac{\partial F^i}{\partial x_0^i} = \text{div } \underline{\underline{F}} = \frac{\partial}{\partial q} \frac{\partial H}{\partial p} - \frac{\partial}{\partial p} \frac{\partial H}{\partial q} \equiv 0 \quad \begin{array}{l} \text{divergenzfreier Fluss} \\ \text{im Phasenraum} \end{array}$$

$$\text{folgt: } V_t = \int_{U_{t_0}} dx_0^{2f} \det(D\phi_{t,t_0}(x_0)) = \int_{U_{t_0}} dx_0^{2f} [1 + O((t-t_0)^2)] \approx V_{t_0} \quad \square$$

NB: Der Liouvillesche Satz kann auch in der lokale Form formuliert werden:

Für den Fluss ϕ zu $\underline{\underline{x}} = \int \underline{\underline{H}}_x$ ist $D\phi$ eine symplektische Matrix, d.h. $\det(D\phi) = 1$.

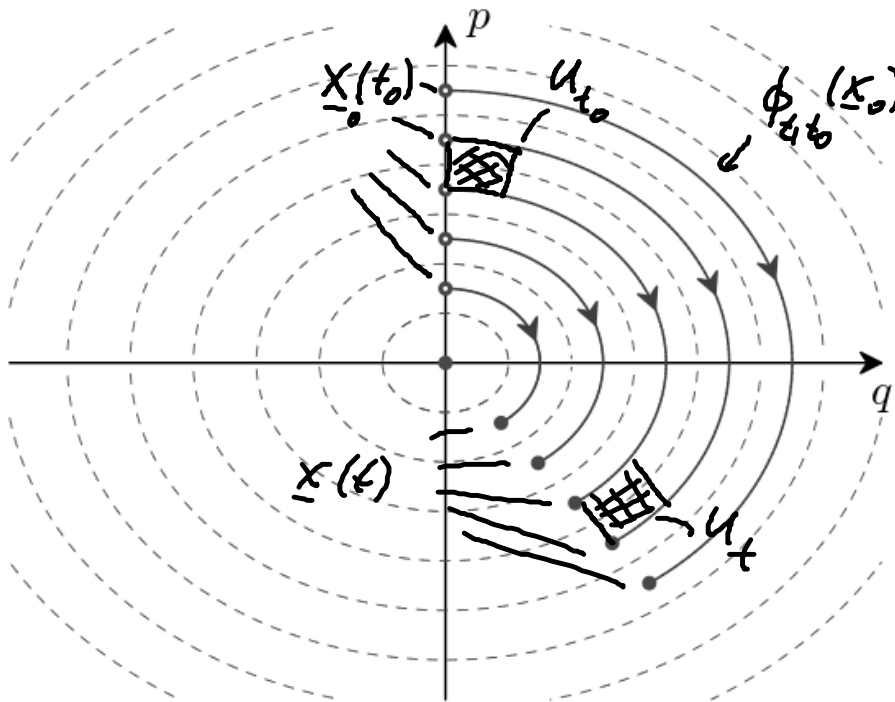
\Rightarrow Das Volumenelement $dx^1 \dots dx^{2f}$ im Phasenraum ist unter dem Fluss invariant: $dx^1 \dots dx^{2f} = \underbrace{\det(D\phi)}_{=1} dx_0^1 \dots dx_0^{2f}$

Beispiel: 1-dimensionaler harmonischer Oszillator:

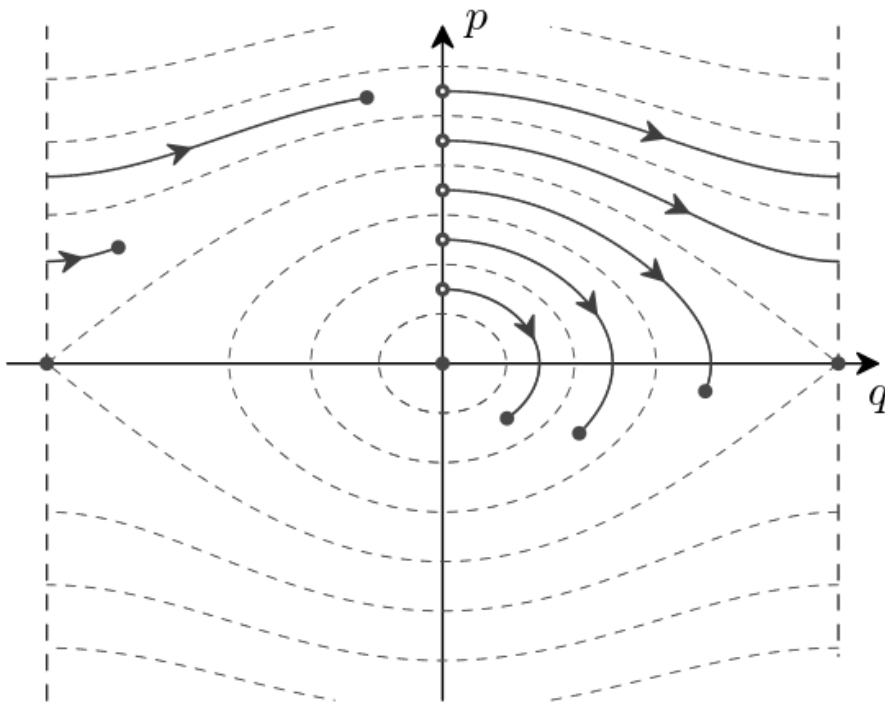
$$\underline{\underline{x}}^i(t) = \sum_{k=1}^2 C_{ik} x_0^k \quad \text{mit } \underline{\underline{C}} = \begin{pmatrix} \cos \omega_0(t-t_0) & \frac{1}{\omega_0} \sin \omega_0(t-t_0) \\ -\omega_0 \sin \omega_0(t-t_0) & \cos \omega_0(t-t_0) \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \det \underline{\underline{C}} = \cos^2 \omega_0(t-t_0) + \sin^2 \omega_0(t-t_0) = 1$$

$$\Rightarrow dx^1 dx^2 = (\det \underline{\underline{C}}) dx_0^1 dx_0^2 = dx_0^1 dx_0^2$$



Pendel (lineare Rückstellkraft):



4.6 Poisson-Klammern

Jede Observable (physikalische Größen, z.B. Energie, Gesamtimpuls, Drehimpuls etc.) lässt sich in der klassischen Mechanik als Funktion von q, p, t darstellen:

$$g(q, p, t)$$

zeitliche Änderung längs der Bahn $q(t), p(t)$ im Phasenraum Γ :

$$\begin{aligned} \frac{dg}{dt} &= \sum_{i=1}^f \left(\frac{\partial g}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial g}{\partial p_i} \dot{p}_i \right) + \frac{\partial g}{\partial t} \\ &= \sum_{i=1}^f \left(\frac{\partial g}{\partial q_i} \frac{\partial H}{\partial p_i} - \frac{\partial g}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial q_i} \right) + \frac{\partial g}{\partial t} \\ &=: \{g, H\} + \frac{\partial g}{\partial t} \end{aligned}$$

Def.: Für zwei beliebige Observable $f(q, p, t)$ und $g(q, p, t)$ heißt

$$\{f, g\} := \sum_{i=1}^f \left(\frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial g}{\partial q_i} \right) \quad \underline{\text{Poisson-Klammer}}$$

Eigenschaften:

(i) Die Poisson-Klammer ist eine schiefsymmetrische, nichtassoziative

Bilinearform, d.h. sie definiert ein symplektisches Skalarprodukt im Phasenraum (vgl. 4.4/4.5)

$$\{f, g\} = \left(\underline{f}_x, \underline{g}_x \right) = \underline{f}_x^T \underline{J} \underline{g}_x = \sum_{i,k=1}^f \frac{\partial f}{\partial x_i} J_{ik} \frac{\partial g}{\partial x_k}$$

(vgl. ÜB 12)

(ii) Die Poisson-Klammer ist invariant unter kanonischen Transformationen.
(vgl. ÜB 12 A 30)

(iii) Für nicht explizit zeitabhängige Observable $g(q, p)$ gilt:

$$\frac{dg}{dt} = \{g, H\}$$

d.h.: g ist eine Bewegungskonstante $\Leftrightarrow \{g, H\} = 0$

(iv) Spezialfall $g = q_k$ oder $g = p_k$:

$$\dot{q}_k = \{q_k, H\}$$

Hamiltonsche Gleichungen

$$\dot{p}_k = \{p_k, H\}$$

(v) Fundamentale Poisson-Klammern:

$$\{q_i, q_j\} = 0, \quad \{p_i, p_j\} = 0, \quad \{q_i, p_j\} = \delta_{ij}$$

Satz: Die Transformation $(q, p) \rightarrow (Q, P)$ ist genau dann kanonisch,

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

Beweis: Betrachte nicht explizit zeitabhängige Transformation $\frac{\partial H}{\partial t} = 0$

$$\Leftrightarrow \bar{H} = H$$

$$\text{Bewegungsgleichungen: } \dot{y}_k = \{y_k, H\} = \sum_{ij} \frac{\partial y_k}{\partial x_i} J_{ij} \frac{\partial H}{\partial x_j}$$

$$\begin{aligned}
 &= \sum_{ijl} \frac{\partial y_l}{\partial x_i} J_{ij} \frac{\partial \bar{H}}{\partial y_l} \frac{\partial y_l}{\partial x_j} \\
 &= \sum_l \frac{\partial \bar{H}}{\partial y_l} \underbrace{\sum_{ij} \frac{\partial y_l}{\partial x_i} J_{ij} \frac{\partial y_l}{\partial x_j}}_{\{y_l, y_l\}}
 \end{aligned}$$

$$\text{Also: } \dot{y}_k = \sum_l J_{kl} \frac{\partial \bar{H}}{\partial y_l}$$

$$\Leftrightarrow \{y_k, y_l\} = J_{kl}$$

$$(\dot{y} = J \bar{H}_y)$$

Hamiltonsche
Bewegungsgl.

in neuen Koordinaten

fundamentale Poisson-
klammern in den neuen
Koordinaten

d.h. Transformation ist kanonisch □

Damit ergibt sich ein einfach nachprüfbares Kriterium für kanonische Transformationen!

Folgendes ist äquivalent:

Die Transformation $\underline{x} = \begin{pmatrix} q \\ p \end{pmatrix} \mapsto \underline{y} = \begin{pmatrix} Q \\ P \end{pmatrix}$ ist kanonisch.

\Leftrightarrow (a) die kanonischen Gleichungen $\dot{\underline{x}} = J \underline{H}_x$ sind invariant.

\Leftrightarrow (b) Poisson-Klammern $\{f, g\}$ sind invariant $\forall f, g$.

\Leftrightarrow (c) die fundamentalen Poisson-Klammern $\{x_i, x_j\} = J_{ij}$ sind invariant.

\Leftrightarrow (d) die Jacobi-Matrix $M_{\alpha\beta} = \frac{\partial x_\alpha}{\partial y_\beta}$ ist symplektisch, d.h. $\underline{M}^T \underline{J} \underline{M} = \underline{J}$

\Leftrightarrow (e) es existiert eine Erzeugende.

Bezug zur Quantenmechanik (TPII):

Übergang zur Quantenmechanik ist möglich:

klass. Observable $g(q, p, t) \longrightarrow$ quantenmechanischer Operator
 $g: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$ (\mathcal{H} : Hilbert-Raum)

Poisson-Klammer $\{f, g\} \longrightarrow$ Kommutator $\frac{1}{i\hbar} [f, g] := \frac{1}{i\hbar} (fg - gf)$

Fundamentale Poisson -
Klammern $\{q_i, p_j\} = \delta_{ij}$
 $\{q_i, q_j\} = 0 = \{p_i, p_j\}$

$$\rightarrow [q_i, p_j] = i\hbar \delta_{ij}$$

kanonische
Vertauschungsrelationen

$$[q_i, q_j] = 0 = [p_i, p_j]$$

Hamilton - Funktion $H(q, p, t) \rightarrow$ Hamilton - Operator \hat{H}

Bewegungsgleichungen:

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

\rightarrow Heisenbergsche Bewegungsgleichungen

$$\frac{d}{dt} q = \frac{1}{i\hbar} [q, H] + \frac{\partial q}{\partial t}$$