

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: (integrate Form)

Gegeben sei eine Menge von Anfangskonfigurationen bei t_0 , die das

Phasenraumgebiet U_{t_0} mit Volumen V_{t_0} ausfüllen: $V_{t_0} = \int_{U_{t_0}} d^{2f}x_0$

Bei t : $V_t = \int_{U_t} d^{2f}x = \int_{U_{t_0}} d^{2f}x_0 \det\left(\frac{\partial \underline{x}}{\partial \underline{x}_0}\right)$

$$= \int_{U_{t_0}} d^{2f}x_0 \det\left(D\phi_{t, t_0}(\underline{x}_0)\right)$$

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 $t \approx t_0$:

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

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

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

$$\det(1 + \beta \epsilon) \approx 1 + \epsilon \int p \beta + O(\epsilon^2)$$

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

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

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

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

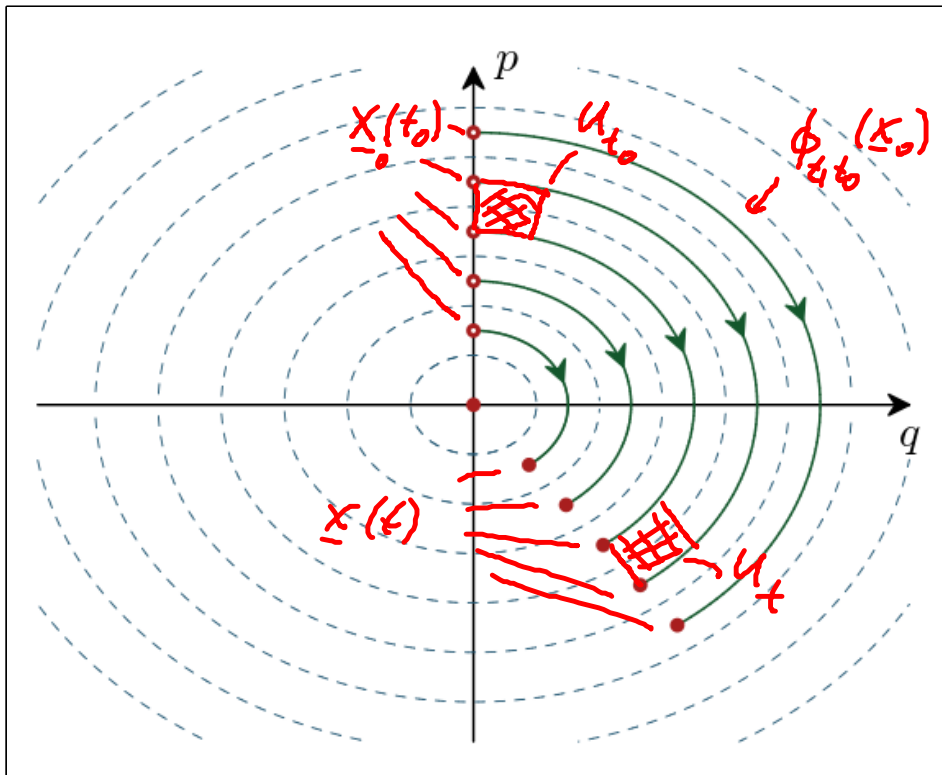
\Rightarrow Das Volumenelement $dx^1 \dots dx^{2f}$ im Phasenraum ist unter dem Fluss invariant: $dx^1 \dots dx^{2f} = \underbrace{\det(D\phi)}_{=1} dx_0^1 \dots dx_0^{2f}$

Beispiel: 1-dimensionaler harmonischer Oszillator:

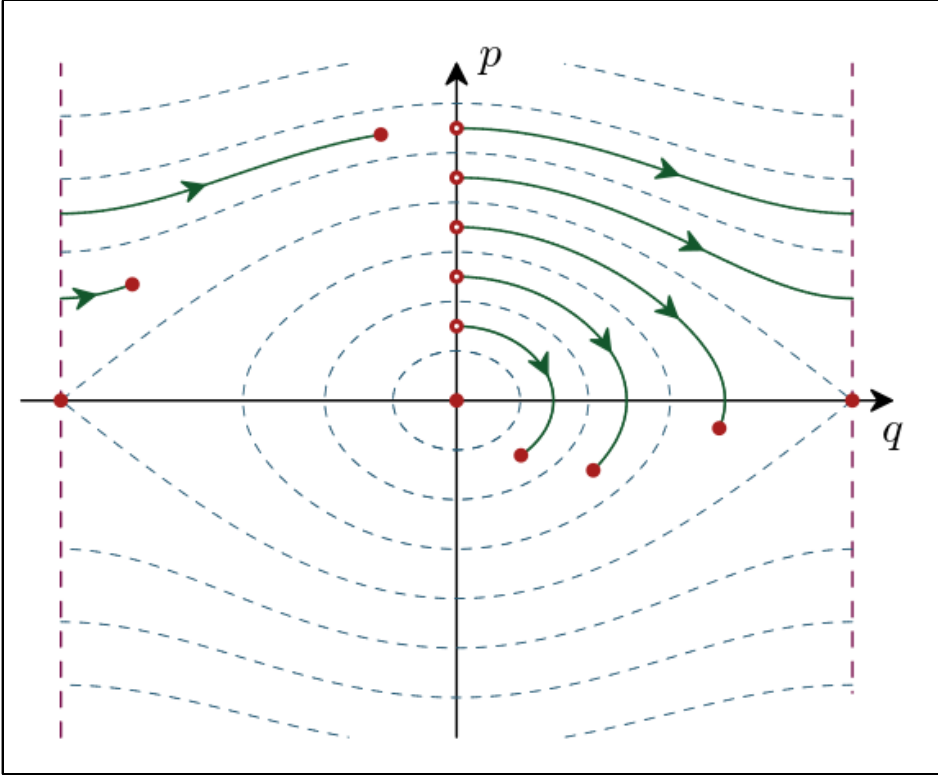
$$x^i(t) = \sum_{k=1}^2 C_{ik} x_0^k \quad \text{mit} \quad C = \begin{pmatrix} \cos \omega_0(t-t_0) & \frac{1}{\omega_0} \sin \omega_0(t-t_0) \\ -\omega_0 \sin \omega_0(t-t_0) & \cos \omega_0(t-t_0) \end{pmatrix}$$

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

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



Pendel (lineare Rückstellkraft):



4.6 Poisson-Klammern

Jede Observable (physikalische Größe, 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 Schiefspannung zwischen \mathfrak{g} , Lie-Algebra

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

$$\{f, g\} = (f_x, g_x) = \int_x^T \underline{f} \underline{g}_x = \sum_{i=1}^f \frac{\partial f}{\partial x_i} \int_{i,} \frac{\partial g}{\partial x_i}$$

(vgl. ÜB 12)

(ii) Die Poisson-Klammer ist invariant unter kanonischen Transformationen.
(vgl. ÜB 12 150)

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

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

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

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

$$= \sum_{i,j} \frac{\partial y_k}{\partial x_i} J_{ij} \frac{\partial \bar{H}}{\partial y_k} \frac{\partial y_k}{\partial x_j}$$

$$= \sum_k \frac{\partial \bar{H}}{\partial y_k} \underbrace{\sum_{i,j} \frac{\partial y_k}{\partial x_i} J_{ij} \frac{\partial y_k}{\partial x_j}}_{\{y_k, y_k\}}$$

Also: $\dot{y}_k = \sum_i J_{ki} \frac{\partial \bar{H}}{\partial y_k}$

$\Leftrightarrow \{y_k, y_k\} = J_{kk}$

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

Hamiltonsche Bewegungsgl.

in neuen Koordinaten

d.h. Transformation ist kanonisch

fundamentale Poisson-Klammern in den neuen Koordinaten

□

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 (TPI):

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 -

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

kanonische
Vertauschungsrelationen

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

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

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

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

Bewegungsgleichungen:

\rightarrow Heisenbergsche Bewegungsgleichungen

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

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