

פיסיקה למתמטיקאים

תרגיל 5: חוקי שימור ומשוואות המילטון

1. הלגרנגיאן של גוף בעל מסה m עם פוטנציאל $U(r) = -GMm/r$ נתון ע"י

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2) - U(r)$$

(א) מצאו את ההמילטוניאן של הבעיה.

האם הוא זהה לאנרגיה של המערכת ? מדוע ?

(ב) רשמו את משוואות התנועה של המילטון

(ג) רשמו את הלגרנגיאן בקואורדינטות קרטזיות והראו כי הוא סימטרי

תחת טרנספורמצית סיבוב $x \rightarrow x + \epsilon y, y \rightarrow y - \epsilon x$.

(ד) מצאו שמורה של טרנספורמצית הסיבוב. מהי שמורה זו ?

2. הוכיחו כי שני לגראנגיאנים $\mathcal{L}, \mathcal{L}'$ הנבדלים זה מזה בנגזרת שלמה של פונ-

קציה של הקורדינטות והזמן $f(\vec{q}, t)$, כלומר $\mathcal{L}' = \mathcal{L} + df(\vec{q}, t)/dt$, שומרים

על משוואות התנועה (רמז: הוכיחו כי $\delta S' = 0$, כאשר $S' = \int_{t_1}^{t_2} \mathcal{L}' dt$ הפעולה

המתאימה ל \mathcal{L}' וידוע כי $\delta S = 0$).

$$\delta S' = \delta S + \delta \int_{t_1}^{t_2} \frac{df}{dt} dt = \delta \int_{t_1}^{t_2} \frac{df}{dt} dt = \delta [f(\vec{q}(t_2), t_2) - f(\vec{q}(t_1), t_1)] =$$

$$= \frac{\partial f}{\partial q_k} (\eta_k(t_2) - \eta_k(t_1)) = 0, \quad k = 1, 2, \dots, n$$

עבור מסלולים $q_k^\alpha(t) = q_k(t) + \alpha \eta_k(t)$ כך ש $\eta_k(t_1) = \eta_k(t_2) = 0$.

3. מטוטלת מתמטית (מסה m בקצה חוט באורך ℓ) מחוברת לתקרת מעלית

הנעה במהירות קבועה $\vec{v}_0 = v_0 \hat{y}$ ביחס למעבדה.

(א) קבלו את הלגרנגיאן במעלית \mathcal{L} ובמעבדה \mathcal{L}' (רשמו את הפוטנציאלים

ביחס לנקודת שווי המשקל של המטוטלת) והראו כי

$$\mathcal{L}' = \mathcal{L} + df(\theta, t)/dt$$

$$f(\theta, t) = -mv_0 \ell \cos \theta - \frac{1}{2}mgv_0 t^2 + \frac{1}{2}mv_0^2 t$$

הלגראנג'יאן במעלית \mathcal{L} הינו

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2}m\ell^2\dot{\theta}^2 - mg\ell(1 - \cos\theta).$$

נסמן כעת את קואורדינטות המסה m במערכת המעבדה ב $x = \ell \sin\theta$, $y = v_0 t + \ell(1 - \cos\theta)$ ונקבל את הלגראנג'יאן במעבדה \mathcal{L}'

$$\mathcal{L}' = \frac{1}{2}m(\dot{x}^2 + \dot{y}^2) - mgy = \frac{1}{2}m(\ell^2\dot{\theta}^2 + v_0^2 + 2v_0\ell\dot{\theta}\sin\theta) -$$

$$-mg\ell(1 - \cos\theta) - mgv_0 t = \mathcal{L} + \frac{d}{dt}f(\theta, t),$$

כאשר

$$f(\theta, t) = -mv_0\ell \cos\theta - \frac{1}{2}mgv_0 t^2 + \frac{1}{2}mv_0^2 t$$

(ב) רשמו את משוואות התנועה עבור \mathcal{L} ו \mathcal{L}' וודאו כי הן אכן זהות. משוואת התנועה עבור \mathcal{L} הינה

$$m\ell^2\ddot{\theta} = -mg\ell \sin\theta,$$

ועבור \mathcal{L}' נקבל

$$m\ell^2\ddot{\theta} + mv_0\ell\dot{\theta}\cos\theta = -mg\ell \sin\theta + mv_0\ell\dot{\theta}\cos\theta$$

ושתי המשוואות אכן זהות.

4. הלגראנג'יאן של חלקיק חפשי בקורדינטות פאראבוליות (ξ, η, ϕ) נתון ע"י

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2}m(\xi^2 + \eta^2)(\dot{\xi}^2 + \dot{\eta}^2) + \frac{1}{2}m\xi^2\eta^2\dot{\phi}^2$$

(א) מצאו את התנעים הצמודים (p_ξ, p_η, p_ϕ) .

(ב) מצאו את ההמילטוניאן.

5. נגדיר את סוגרי פואסון של שתי פונקציות

$$f(q_1, \dots, q_n; p_1, \dots, p_n; t), \quad g(q_1, \dots, q_n; p_1, \dots, p_n; t)$$

$$\{f, g\} = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial g}{\partial q_i} \right)$$

(א) הוכיחו כי $\frac{df}{dt} = \{f, \mathcal{H}\} + \frac{\partial f}{\partial t}$, כאשר \mathcal{H} ההמילטוניאן של המערכת

(ב) רשמו את ההמילטוניאן משאלה 1 בקואורדינטות קרטזיות והראו כי השמורה שמצאתם ב 1d מקיימת $\{f, \mathcal{H}\} = 0$

(ג) הכלילו את תוצאת 5b לפוטנציאל כלשהוא מהצורה

$$U(x, y) = U(x^2 + y^2)$$

6. הוכיחו את התכונות הבאות של סוגרי פואסון

(א) אנטיסימטריות $\{f, g\} = -\{g, f\}$ ולכן $\{f, f\} = 0$

(ב) $\{f, const\} = 0$

(ג) לינאריות $\{f, \alpha g + \beta h\} = \alpha\{f, g\} + \beta\{f, h\}$

(ד) זהות יעקובי $\{f, \{g, h\}\} + \{h, \{f, g\}\} + \{g, \{h, f\}\} = 0$

(ה) $\{f, gh\} = \{f, g\}h + \{f, h\}g$

7. ההמילטוניאן של אוסילטור הרמוני פשוט נתון ע"י

$$\mathcal{H} = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2}m\omega^2 x^2$$

$$a = \sqrt{\frac{m\omega}{2}} \left(x + i \frac{p}{m\omega} \right), \quad a^* = \sqrt{\frac{m\omega}{2}} \left(x - i \frac{p}{m\omega} \right)$$

(א) בטאו את \mathcal{H} באמצעות a, a^*

(ב) חשבו את סוגרי פואסון $\{a, a^*\}, \{a, \mathcal{H}\}, \{a^*, \mathcal{H}\}$

(ג) רשמו את משוואות התנועה עבור a, a^* ופתרו אותן.

(ד) בטאו את x, p באמצעות הפתרונות שקיבלתם.

(ה) חשבו את $\{x, p\}$ ע"י שימוש בתוצאות 7d. השוו לחישוב הישיר.