Klassische Theoretische Physik II SoSe 2023

Prof. Dr. A. Shnirman
Dr. A. Pavlov, A. Reich

Musterlösung zu Blatt 8
Besprechung 27.06.2023

1. Poisson-Klammern

(7 Punkte)

Die Poisson-Klammer $\{A, B\}$ zweier Größen $A(\mathbf{q}, \mathbf{p}, t)$ und $B(\mathbf{q}, \mathbf{p}, t)$ ist definiert als

$$\{A, B\} = \sum_j \left(\frac{\partial A}{\partial q_j} \frac{\partial B}{\partial p_j} - \frac{\partial A}{\partial p_j} \frac{\partial B}{\partial q_j} \right).$$

a) Beweisen Sie die Jacobi-Identität (1 Punkt)

$$\{A, \{B, C\}\} + \{B, \{C, A\}\} + \{C, \{A, B\}\} = 0.$$

b) Es sei $\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p}$ der Drehimpuls. Zeigen Sie (jeweils 1 Punkt):

(i) $\{L_i, \mathbf{p}^2\} = 0$ (ii) $\{L_i, \mathbf{L}^2\} = 0$

(iii) $\{L_i, L_j\} = \sum_k \varepsilon_{ijk} L_k$ (mit dem Levi-Civita-Symbol ε_{ijk})

Hinweis: Nutzen Sie $\sum_i \varepsilon_{ijk} \varepsilon_{ilm} = \delta_{jl} \delta_{km} - \delta_{jm} \delta_{kl}$.

c) Zeigen Sie: Sind A und B Erhaltungsgrößen $\frac{d}{dt}A = 0 = \frac{d}{dt}B$, die explizit von der Zeit abhängen $\frac{\partial}{\partial t}A \neq 0 \neq \frac{\partial}{\partial t}B$, so ist auch $\{A, B\}$ eine Erhaltungsgröße. (2 Punkte)

d) Angenommen, Sie wissen, dass in einem System L_x , L_y und p_z erhalten sind. Welche weiteren Erhaltungsgrößen können Sie daraus folgern? (1 Punkt)

Lösungsvorschlag

a) Wir nutzen die Notation $\frac{\partial A}{\partial q_j} \equiv A_{q_j}$ und den Fakt, dass partielle Ableitungen kommutieren, also $A_{q_j q_k} = A_{q_k q_j}$ usw. Dann ist

$$\begin{aligned} \{A, \{B, C\}\} &= \{A, \sum_j (B_{q_j} C_{p_j} - B_{p_j} C_{q_j})\} \\ &= \sum_{j,k} [A_{q_k} (B_{q_j p_k} C_{p_j} + B_{q_j} C_{p_j p_k} - B_{p_j p_k} C_{q_j} - B_{p_j} C_{q_j p_k}) \\ &\quad - A_{p_k} (B_{q_j q_k} C_{p_j} + B_{q_j} C_{p_j q_k} - B_{p_j q_k} C_{q_j} - B_{p_j} C_{q_j q_k})] \end{aligned}$$

und die anderen beiden Terme folgen daraus jeweils aus der Permutation $A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow A$

$$\begin{aligned} \{B, \{C, A\}\} &= \sum_{j,k} [B_{q_k} (C_{q_j p_k} A_{p_j} + C_{q_j} A_{p_j p_k} - C_{p_j p_k} A_{q_j} - C_{p_j} A_{q_j p_k}) \\ &\quad - B_{p_k} (C_{q_j q_k} A_{p_j} + C_{q_j} A_{p_j q_k} - C_{p_j q_k} A_{q_j} - C_{p_j} A_{q_j q_k})] \\ \{C, \{A, B\}\} &= \sum_{j,k} [C_{q_k} (A_{q_j p_k} B_{p_j} + A_{q_j} B_{p_j p_k} - A_{p_j p_k} B_{q_j} - A_{p_j} B_{q_j p_k}) \\ &\quad - C_{p_k} (A_{q_j q_k} B_{p_j} + A_{q_j} B_{p_j q_k} - A_{p_j q_k} B_{q_j} - A_{p_j} B_{q_j q_k})]. \end{aligned}$$

Sammeln wir alle Ausdrücke, die mit A_{q_j} multipliziert werden (in der ersten Summe benennen wir $j \leftrightarrow k$ um), so finden wir

$$B_{q_k p_j} C_{p_k} + B_{q_k} C_{p_k p_j} - B_{p_k p_j} C_{q_k} - B_{p_k} C_{q_k p_j} - B_{q_k} C_{p_j p_k} + B_{p_k} C_{p_j q_k} + C_{q_k} B_{p_j p_k} - C_{p_k} B_{p_j q_k} = 0.$$

Entsprechendes gilt, wenn wir alle Terme addieren, die mit A_{p_j} multipliziert werden

$$-(B_{q_k q_j} C_{p_k} + B_{q_k} C_{p_k q_j} - B_{p_k q_j} C_{q_k} - B_{p_k} C_{q_k q_j}) + B_{q_k} C_{q_j p_k} - B_{p_k} C_{q_j q_k} - C_{q_k} B_{q_j p_k} + C_{p_k} B_{q_j q_k} = 0.$$

Damit haben wir uns schon um 16 der 24 Terme gekümmert. Übrig bleibt

$$\sum_{j,k} (A_{p_j p_k} B_{q_k} C_{q_j} - A_{q_j p_k} B_{q_k} C_{p_j} - A_{p_j q_k} B_{p_k} C_{q_j} + A_{q_j q_k} B_{p_k} C_{p_j} - A_{q_k p_j} B_{p_k} C_{q_j} - A_{p_k p_j} B_{q_k} C_{q_j} - A_{q_k q_j} B_{p_k} C_{p_j} + A_{p_k q_j} B_{q_k} C_{p_j}) = 0.$$

Insgesamt folgt also die Jacobi-Identität.

- b) Es ist $L_i = \varepsilon_{ijk} r_j p_k$, wobei wir die Einsteinsche Summenkonvention nutzen, und wir wissen $\{q_j, p_k\} = \delta_{jk}$, $\{q_j, q_k\} = \{p_j, p_k\} = 0$.

- (i) $\{L_i, \mathbf{p}^2\} = \varepsilon_{ilm} \{r_l p_m, p_j p_j\} = 2\varepsilon_{ilm} \{r_l, p_j\} p_m p_j = 2\varepsilon_{ijm} p_j p_m = 2(\mathbf{p} \times \mathbf{p})_i = 0$.
(ii) $\{L_i, \mathbf{L}^2\} = 2\{L_i, L_j\} L_j = 2\varepsilon_{ijk} L_j L_k = 2(\mathbf{L} \times \mathbf{L})_i = 0$, wobei das Ergebnis der (iii), das gleich bewiesen wird, schon genutzt wurde.

$$\begin{aligned} \text{(iii)} \quad \{L_i, L_j\} &= \varepsilon_{ikl} \varepsilon_{jmn} \{r_k p_l, r_m p_n\} = \varepsilon_{ikl} \varepsilon_{jmn} (\{p_l, r_m\} r_k p_n + \{r_k, p_n\} p_l r_m) \\ &= (\varepsilon_{lim} \varepsilon_{ljn} + \varepsilon_{kni} \varepsilon_{kjm}) r_m p_n = (\delta_{jn} \delta_{im} - \delta_{in} \delta_{jm}) r_m p_n \\ &= \varepsilon_{ijk} \varepsilon_{kmn} r_m p_n = \varepsilon_{ijk} L_k. \end{aligned}$$

- c) Die Zeitentwicklung einer Größe A in einem System mit Hamiltonfunktion H kann ausgedrückt werden durch $\frac{d}{dt} A = \{A, H\} + \frac{\partial}{\partial t} A$. Für $\frac{d}{dt} A = 0 = \frac{d}{dt} B$ ist also $\{A, H\} = -\frac{\partial}{\partial t} A$, $\{B, H\} = -\frac{\partial}{\partial t} B$ und es folgt mithilfe der Jacobi-Identität

$$\{\{A, B\}, H\} = \{A, \{B, H\}\} + \{B, \{H, A\}\} = -\{A, \frac{\partial B}{\partial t}\} + \{B, \frac{\partial A}{\partial t}\} = -\frac{\partial}{\partial t} \{A, B\}.$$

Damit

$$\frac{d}{dt} \{A, B\} = \{\{A, B\}, H\} + \frac{\partial}{\partial t} \{A, B\} = 0.$$

- d) Da $\{L_x, L_y\} = L_z$, ist auch L_z und damit der gesamte Drehimpuls $\mathbf{L}$ erhalten. Weiterhin gilt $\{L_x, p_z\} = \{y p_z - z p_y, p_z\} = -p_y$ und $\{L_y, p_z\} = \{z p_x - x p_z, p_z\} = p_x$, womit auch $\mathbf{p}$ eine Erhaltungsgröße ist.

2. Kanonische Transformationen

(13 Punkte)

- a) Für welche Parameter $\alpha, \beta, \gamma, \delta$ ist die Transformation

$$Q = q^\alpha p^\beta, \quad P = -q^\gamma p^\delta$$

in einem System mit einem Freiheitsgrad kanonisch? (1 Punkt)

- b) Betrachten Sie die kanonische Transformation in einer Dimension gegeben durch $Q = q - pt/m$, $P = p$ für ein freies Teilchen $H = \frac{p^2}{2m}$. Da es sich hierbei um eine explizit zeitabhängige Transformation handelt, ist $H'(Q, P) \neq H(q(Q, P), p(Q, P))$. Nutzen Sie die Bewegungsgleichungen, um die Hamiltonfunktion H' in den transformierten Koordinaten zu finden. (2 Punkte)

Eine kanonische Transformation $(\mathbf{q}, \mathbf{p}, t) \rightarrow (\mathbf{Q}, \mathbf{P}, t)$ lässt sich durch eine sogenannte erzeugende Funktion $F(\mathbf{q}, \mathbf{Q}, t)$ beschreiben mit

$$\frac{\partial F}{\partial q_j} = p_j, \quad \frac{\partial F}{\partial Q_j} = -P_j, \quad \frac{\partial F}{\partial t} = H' - H,$$

wobei H' die Hamiltonfunktion in den neuen Koordinaten ist. Mehr Einzelheiten und ein Beispiel dazu können Sie im Vorlesungsskript im Abschnitt 6.5 nachlesen.

- c) Finden Sie für die beiden kanonischen Transformationen in den Aufgabenteilen a) und b) jeweils die zugehörige erzeugende Funktion. Überprüfen Sie für Aufgabenteil b), dass $\frac{\partial F}{\partial t} = H' - H$ gilt. (4 Punkte)
- d) Betrachten Sie ein System in einer Dimension beschrieben durch die Hamiltonfunktion $H(p, q) = \frac{1}{2}(p^2 + q^2)$. Bestimmen Sie die kanonische Transformation, die durch

$$F(q, Q) = Q \arcsin\left(\frac{q}{\sqrt{2Q}}\right) + \frac{q}{2}\sqrt{2Q - q^2}$$

erzeugt wird und finden Sie die Hamiltonfunktion in den neuen Koordinaten (Q, P) . Überprüfen Sie, dass $\{Q, P\}_{q,p} = 1$ gilt. Skizzieren Sie die möglichen Trajektorien sowohl im (q, p) - als auch im (Q, P) -Phasenraum. (6 Punkte)

Hinweis: $\frac{d}{dx} \arcsin(x) = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$, $\arctan(x) = \arcsin\left(\frac{x}{\sqrt{1+x^2}}\right)$

Lösungsvorschlag

- a) Damit eine Transformation kanonisch ist, muss auch für die neuen Koordinaten $\{Q, P\} = 1$ gelten. Wir untersuchen also

$$\{Q, P\} = -\{q^\alpha p^\beta, q^\gamma p^\delta\} = (\beta\gamma - \alpha\delta)q^{\alpha+\gamma-1}p^{\beta+\delta-1} \stackrel{!}{=} 1.$$

Damit die p - und q -Abhängigkeit verschwindet, müssen wir also zum einen $1 = \alpha + \gamma = \beta + \delta$ fordern. Drücken wir den Vorfaktor durch α und δ aus, folgt dann zusätzlich

$$(1 - \delta)(1 - \alpha) - \alpha\delta = 1 - \delta - \alpha \stackrel{!}{=} 1.$$

Folglich ist die Transformation genau dann kanonisch, wenn sie allein durch α parametrisiert werden kann als

$$Q = q^\alpha p^{1+\alpha}, \quad P = -q^{1-\alpha} p^{-\alpha}. \quad (1)$$

- b) Es ist

$$\dot{Q} = \dot{q} - \frac{\dot{p}t}{m} - \frac{p}{m} = \frac{\partial H}{\partial p} + \frac{\partial H}{\partial q} \frac{t}{m} - \frac{p}{m} = \frac{p}{m} + 0 - \frac{p}{m} = 0 = \frac{\partial H'}{\partial Q}$$

sowie

$$\dot{P} = \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial q} = 0 = -\frac{\partial H'}{\partial P}.$$

Es folgt direkt $H'(Q, P) = \text{konst.}$, und da additive Konstanten irrelevant sind für Hamiltonfunktionen, können wir $H'(Q, P) = 0$ setzen.

c) Es soll zum einen gelten $\frac{\partial F}{\partial q} = p$. Für die Transformation aus Aufgabenteil a) heißt das $\frac{\partial F}{\partial q} = Q^{\frac{1}{1+\alpha}} q^{-\frac{\alpha}{1+\alpha}}$, also $F(q, Q) = (1 + \alpha)(qQ)^{\frac{1}{1+\alpha}} + C(Q)$. Rechnet man nun $\frac{\partial F}{\partial Q}$ aus und setzt es gleich $-P = q^{1-\alpha} p^{-\alpha} = q^{\frac{1}{1+\alpha}} Q^{-\frac{\alpha}{1+\alpha}}$, so sieht man, dass $C(Q) = 0$.

Für den Aufgabenteil b) führen wir die gleichen Betrachtungen durch und finden mit $p = \frac{m(q-Q)}{t}$, $F(q, Q) = \frac{m(q-Q)^2}{2t}$. Es gilt hier dann $H' = H + \frac{\partial F}{\partial t} = \frac{1}{2m} \frac{m^2(q-Q)^2}{t^2} - \frac{m(q-Q)^2}{2t^2} = 0$, wie wir auch schon aus den Bewegungsgleichungen gefolgert hatten.

d) Es ist

$$p = \frac{\partial F}{\partial q} = \sqrt{\frac{Q}{2}} \frac{1}{\sqrt{1 - q^2/2Q}} + \frac{1}{2} \sqrt{2Q - q^2} - \frac{q^2}{2} \frac{1}{\sqrt{2Q - q^2}} = \sqrt{2Q - q^2}$$

sowie

$$P = -\frac{\partial F}{\partial Q} = -\arcsin\left(\frac{q}{\sqrt{2Q}}\right) - \frac{q}{2} \frac{1}{\sqrt{2Q - q^2}} + \frac{1}{2} \frac{q}{\sqrt{2Q}} \frac{1}{\sqrt{1 - q^2/2Q}} = -\arcsin\left(\frac{q}{\sqrt{2Q}}\right).$$

Aus der ersten Gleichung folgt

$$Q = \frac{1}{2} (p^2 + q^2).$$

Eingesetzt in die zweite Gleichung erhalten wir

$$P = -\arcsin\left(\frac{q}{\sqrt{p^2 + q^2}}\right) = -\arctan\left(\frac{q}{p}\right).$$

Es folgt also $H'(Q, P) = Q$.

Wir überprüfen, dass es sich tatsächlich um eine kanonische Transformation handelt

$$\begin{aligned} \{Q, P\} &= \frac{\partial Q}{\partial q} \frac{\partial P}{\partial p} - \frac{\partial Q}{\partial p} \frac{\partial P}{\partial q} = -q \underbrace{\frac{\partial}{\partial p} \arctan(q/p)}_{= \frac{-q}{p} \frac{\partial}{\partial q} \arctan(q/p)} + p \frac{\partial}{\partial q} \arctan(q/p) \\ &= \frac{q^2 + p^2}{p} \frac{\partial}{\partial q} \arctan(q/p) = \frac{q^2 + p^2}{p^2} \frac{1}{1 + q^2/p^2} = 1. \end{aligned}$$

Schließlich wollen wir noch die Trajektorien im Phasenraum skizzieren. In den „alten“ Koordinaten lauten die Bewegungsgleichungen

$$\dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} = p, \quad \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial q} = -q. \quad (2)$$

Ableiten der ersten Gleichung und Einsetzen in die zweite ergibt

$$\ddot{q} + q = 0 \quad \Rightarrow \quad q(t) = q_0 \cos(t + \varphi_0) \quad \Rightarrow \quad p(t) = \dot{q}(t) = -q_0 \sin(t + \varphi_0)$$

mit zwei von den Anfangsbedingungen abhängigen Konstanten q_0 und φ_0 . Im Phasenraum entspricht dies Kreisen um den Ursprung mit Radius q_0 .

In den transformierten Koordinaten ist

$$\dot{Q} = \frac{\partial H}{\partial P} = 0, \quad \dot{P} = -\frac{\partial H}{\partial Q} = -1.$$

Dies entspricht Phasenraum-Trajektorien mit konstantem Q und linear abfallendem P .