

SE CONSIDERIAMO LE EQUAZIONI DI LAGRANGE NELLE VARIABILI

$\{q^\alpha(t)\}$ AVREMO

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial L}{\partial q^\alpha} = 0 \quad \alpha = 1, \dots, n$$

UN SISTEMA NEL \mathbb{R}^2 ORAINE NELLE $q^\alpha(t)$, CHE POSSIAMO SEMPRE RIDURRE IN UN SISTEMA DI $2n$ EQUAZ. DIFF. ORD DEL 1° ORAINE NELLA FORMA

$$\begin{cases} \dot{q}^\alpha = \eta^\alpha \\ \frac{d}{dt} \left\{ \frac{\partial L}{\partial \eta^\alpha} (q^\alpha, \eta^\alpha, t) \right\} = \frac{\partial L}{\partial q^\alpha} (q^\alpha, \eta^\alpha, t) \end{cases}$$

O VVIAMENTE LE DUE VARIABILI q^α , $\eta^\alpha = \dot{q}^\alpha$ HANNO RUOLI DIFFERENTI. CE CHIEDIAMO ADesso DI OTTENERE UN SISTEMA DEL 1° ORAINE QUANTO PIU' POSSIBILE SIMMETRICO NELLE SUE VARIABILI.

NOTA INTRODUTTIVA:

VEDIAMO COME SI TRASFORMANO LE COMPONENTI DEL VETTORE

$$\{\dot{q}^\alpha\} \in \Sigma_t$$

SE CONSIDERO IL CAMBIAMENTO DI VARIABILI

$$t' = t \quad q^{\alpha'} = q^{\alpha'}(q^\beta)$$

AVREMO:

$$\dot{q}^{\alpha'} = \frac{\partial q^{\alpha'}}{\partial q^\beta} \dot{q}^\beta = A^{\alpha'}_\beta \dot{q}^\beta$$

QUINDI LE $\{\dot{q}^\alpha\}$ SI TRASFORMANO COME COMPONENTI COVARIANTI ESSENDO

$$\begin{cases} \dot{q}^{\alpha'} = A^{\alpha'}_\beta \dot{q}^\beta \\ \dot{q}^\alpha = A^\alpha_{\beta'} \dot{q}^{\beta'} \end{cases} \quad \text{ADDE} \quad A^{\alpha'}_\beta = \frac{\partial q^{\alpha'}}{\partial q^\beta} \quad \text{ed} \quad A^\alpha_{\beta'} = \frac{\partial q^\alpha}{\partial q^{\beta'}}$$

OSSERVIAMO INOLTRE CHE

$$\frac{\partial \dot{q}^\alpha}{\partial \dot{q}^{\beta'}} = A_{\beta'}^\alpha \quad g^{\beta' \gamma'} = A_{\gamma'}^\alpha = \frac{\partial q^\alpha}{\partial q^{\gamma'}}$$

ED È AUNQUE:

$$\frac{\partial \ddot{q}^\alpha}{\partial \ddot{q}^{\gamma'}} = \frac{\partial q^\alpha}{\partial q^{\gamma'}} = A_{\gamma'}^\alpha$$

E QUINDI CONSIDERO UNA FUNZIONE SCALARE

$$f = f(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t)$$

NELLE NUOVE COORDINATE AUREMO

$$f = f(q^{\alpha'}, \dot{q}^{\alpha'}, t')$$

VALUTIAMO COME SI TRASFORMA IL VETTORE AI COMPONENTI

$$\frac{\partial f(q^{\alpha'}, \dot{q}^{\alpha'}, t')}{\partial \dot{q}^{\beta'}} = \frac{\partial f(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t)}{\partial \dot{q}^\alpha} \frac{\partial \dot{q}^\alpha}{\partial \dot{q}^{\beta'}} = \triangleright$$

$$\frac{\partial f}{\partial \dot{q}^{\beta'}} = A_{\beta'}^\alpha \frac{\partial f}{\partial \dot{q}^\alpha}$$

QUESTI COMPONENTI SI TRASFORMANO COME LE COMPONENTI "COVARIANTI" DI UN VETTORE

$$\begin{cases} P_{\beta'} = \frac{\partial f}{\partial \dot{q}^{\beta'}} = A_{\beta'}^\alpha P_\alpha \\ P_\alpha = A_\alpha^{\beta'} P_{\beta'} \end{cases}$$

DA ANALOGAMENTE.

ALLORA SE CONSIDERO LA LAGRANGIANA $L = L(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t)$

POSSO DEFINIRE I "MOMENTI CINETICI"

$$P_\alpha = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha}$$

CHE CORRISPONDERANNO ALLE COMPONENTI "COVARIANTI" AI

QUIPARI AUREMO CHE

LE $\dot{q}^\alpha \in \Sigma_t$ MENTRE $P_\alpha = \frac{\partial f}{\partial \dot{q}^\alpha} \in \Sigma_t^*$

ESSENDO Σ_t^* INTERPRETATO COME LO SPAZIO DUALE DELLO Σ_t .



CI CHIEDIAMO SOTTO QUALI CONDIZIONI SIA LECCITO IL CAMBIAMENTO DI VARIABILI

(1) $\{q^\alpha, \dot{q}^\alpha\} \rightarrow \{q^\alpha, P_\alpha\}$

DEVE' TALE CHE AVVENGA

(2) $\dot{q}^\alpha = A^\alpha(q^\alpha, P_\alpha)$ ESSENDO $P_\alpha = \frac{\partial f}{\partial \dot{q}^\alpha} [q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t]$

IN QUESTO CASO AUREMO IL SISTEMA AGLI ISORAINI

(3) $\begin{cases} \ddot{q}^\alpha = A^\alpha(q^\alpha, P_\alpha) \\ \dot{P}_\alpha = \frac{\partial f}{\partial q^\alpha} [q^\alpha, A^\alpha(q^\alpha, P_\alpha), t] \end{cases}$

DOVE ABBIAMO SUPPOSTO CHE VALGANO LE EQUAZIONI DI LAGRANGE ESSENDO:

$\dot{P}_\alpha = \frac{d}{dt} \frac{\partial f}{\partial \dot{q}^\alpha} = \frac{\partial f}{\partial q^\alpha}$

PERCHE' ACCADRAMO LA (1) DOVRA' VALERE ALMENO LOCALMENTE LA CONDIZIONE AI "NON NO GENERAZIONE"

(4) $\det \left(\frac{\partial P_\alpha}{\partial \dot{q}^\beta} \right) = \det \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \dot{q}^\alpha \partial \dot{q}^\beta} \right) \neq 0$ ⇒ RETRO

VEDIAMO COME POSSIAMO SCRIVERE OPPORTUNAMENTE IL NUOVO SISTEMA (3) INTRODUCENDO LA FUNZIONE DI HAMILTON, TRAMITE LA TRASFORMATA DI LEGENDRE

(5) $H(q^\alpha, P_\alpha, t) = \underbrace{A^\alpha(q^\alpha, P_\alpha) P_\alpha}_{\text{...}} - L [q^\alpha, A^\alpha(q^\alpha, P_\alpha), t]$

Osserviamo i fatti che se considero il cambiamento di
variabili $(q^d, \dot{q}^d) \rightarrow (q^R, \dot{q}^R)$ dovremo avere

$$\begin{cases} q^d = q^R \\ p_d = p_R(q^R, \dot{q}^R) \end{cases}$$

Questo passaggio è lecito quando il determinante della matrice

JACOBIANA

$$J = \frac{\partial(q^d, p_d)}{\partial(q^R, \dot{q}^R)} = \begin{pmatrix} \delta_{dR} & 0 \\ \frac{\partial p_d}{\partial q^R} & \frac{\partial p_d}{\partial \dot{q}^R} \end{pmatrix}$$

è non nullo, cioè

$$\det J = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial p_d}{\partial \dot{q}^R} \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial L'}{\partial \dot{q}^R} \end{pmatrix} \neq 0$$

ANALOGIA DERIVATE:

$$\frac{\partial H}{\partial q^{\alpha}} = \frac{\partial A^{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} p_{\alpha} \rightarrow \frac{\partial L}{\partial q^{\alpha}} - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^{\alpha}} \frac{\partial A^{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} = - \frac{\partial L}{\partial q^{\alpha}}$$

ERASSIONE DA CIO VALGONO LE EQ. DI LAGRANGE $\frac{\partial L}{\partial q^{\alpha}} = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^{\alpha}} = \dot{p}_{\alpha}$

$$\boxed{\frac{\partial H}{\partial q^{\alpha}} = - \dot{p}_{\alpha}}$$

ANALOGAMENTE:

$$\frac{\partial H}{\partial p_{\alpha}} = \frac{\partial A^{\alpha}}{\partial p_{\alpha}} p_{\alpha} + A^{\alpha} \delta_{\alpha\alpha} - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^{\alpha}} \frac{\partial A^{\alpha}}{\partial p_{\alpha}} = A^{\alpha} = \dot{q}^{\alpha}$$

$$\boxed{\frac{\partial H}{\partial p_{\alpha}} = \dot{q}^{\alpha}}$$

INFINE

$$\frac{\partial H}{\partial t} = - \frac{\partial L}{\partial t}$$

CIÒE' SE VALGONO LE EQ. DI LAGRANGE CON ASSEGNATE CONDIZIONI INIZIALI $q^{\alpha}(0), \dot{q}^{\alpha}(0)$ ALLORA POSSIAMO PASSARE AL SISTEMA DI 2M EQUAZIONI AL 1° ORDINE

$$(6) \begin{cases} \dot{q}^{\alpha} = \frac{\partial H}{\partial p_{\alpha}} \\ \dot{p}_{\alpha} = - \frac{\partial H}{\partial q^{\alpha}} \end{cases} \quad \text{CON CONDIZIONI INIZIALI } (q_0^{\alpha}, p_0^{\alpha}) \quad \alpha = 1, \dots, m$$

EA INOLTRE SI AVRA' $\frac{\partial H}{\partial t} = - \frac{\partial L}{\partial t} \quad (7)$

RICORDIAMO CHE SE $\frac{\partial L}{\partial t} \Big|_x = 0 \Rightarrow$ L'ENERGIA E' UN INTEGRALE PRIMO

MA SE $\frac{\partial L}{\partial t} \Big|_x \neq 0 \Rightarrow \frac{\partial H}{\partial t} \Big|_x \neq 0$ DA CUI $H = H(q^{\alpha}, p_{\alpha}) = \text{CONSTANTE}$

D'ALTRA PARTE $= 0$ PER LE (6)

$$(8) \frac{dH}{dt} \Big|_x = \frac{\partial H}{\partial q^{\alpha}} \dot{q}^{\alpha} + \frac{\partial H}{\partial p_{\alpha}} \dot{p}_{\alpha} + \frac{\partial H}{\partial t} \Big|_x = \frac{\partial H}{\partial t} \Big|_x = 0 \Rightarrow H = \text{CONSTANTE}$$

OSSERVIAMO CHE POSSIAMO PROCEDERE IN MODI INVERSI E
VEDERE SOTTO QUALI CONDIZIONI POSSIAMO PASSARE

$$(9) \quad \{q^\alpha, P_\alpha\} \Rightarrow \{q^\alpha, \dot{q}^\alpha\}$$

$$(10) \quad P_\alpha = \Pi_\alpha(q^\alpha, \dot{q}^\alpha)$$

IN QUESTO CASO PERCHÉ SIA POSSIBILE LA (9) AVERE VALORE,
ALMENO LOCALMENTE, LA CONDIZIONE

$$(11) \quad \det \begin{pmatrix} \frac{\partial \dot{q}^\alpha}{\partial P_\beta} \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 H}{\partial P_\alpha \partial P_\beta} \end{pmatrix} \neq 0 \quad \Rightarrow \text{ROTNO}$$

POSSIAMO ADUNQUE PASSARE DALLE 2M EQUAZIONI, DEL 1° ORDINE,
(6) ALLE EQUAZIONI DI LAGRANGE DEL 2° ORDINE PER
LA FUNZIONE DI LAGRANGE DEFINITA TRAMITE LA TRASFORMAZIONE
DI LEGENDRE:

$$L(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) = \Pi_\alpha(q^\alpha, \dot{q}^\alpha) \dot{q}^\alpha - H[q^\alpha, \Pi_\alpha(q^\alpha, \dot{q}^\alpha), t]$$

DA CUI DERIVANDO

$$\frac{\partial L}{\partial q^\alpha} = \frac{\partial \Pi_\alpha}{\partial q^\alpha} \dot{q}^\alpha - \frac{\partial H}{\partial q^\alpha} - \frac{\partial H}{\partial P_\alpha} \frac{\partial \Pi_\alpha}{\partial q^\alpha} = - \frac{\partial H}{\partial q^\alpha} = \dot{P}_\alpha$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} = \frac{\partial \Pi_\alpha}{\partial \dot{q}^\alpha} \dot{q}^\alpha + \Pi_\alpha \delta^{\alpha\alpha} - \frac{\partial H}{\partial P_\alpha} \frac{\partial \Pi_\alpha}{\partial \dot{q}^\alpha} = \Pi_\alpha = P_\alpha$$

DA CUI DERIVANDO
PERCHÉ $\frac{\partial L}{\partial q^\alpha} = \dot{P}_\alpha = \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} \right] \Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial L}{\partial q^\alpha} = 0$

INFINE AVREMO CHE $\frac{\partial L}{\partial t} = - \frac{\partial H}{\partial t}$ DA CUI DERIVANDO

$$\frac{dH}{dt} \Big|_\gamma = \frac{\partial H}{\partial t} \Big|_\gamma \quad \text{SE } H = \text{CONSTANTE} \Rightarrow \frac{\partial H}{\partial t} \Big|_\gamma = 0 \Rightarrow \frac{\partial L}{\partial t} \Big|_\gamma = 0 \quad \text{QUINDI}$$

LA LAGRANGIANA NON DIPENDEVA ESPLICITAMENTE DA T.

IN QUESTO CASO PASSIAMO DA LIO

$$(q^d, p_d) \rightarrow (q^d, \dot{q}^d)$$

QUI

$$\begin{cases} q^d = q^d \\ \dot{q}^d = \dot{q}^d(q^d, p_d) \end{cases}$$

QUESTA TRASFORMAZIONE È ACCETTABILE SE IL DETERMINANTE DELLA MATRICE JACOBIANA

$$J = \begin{pmatrix} \delta_{d1} & 0 \\ \frac{\partial \dot{q}^d}{\partial q^d} & \frac{\partial \dot{q}^d}{\partial p_d} \end{pmatrix} = \frac{\Delta(q^d, \dot{q}^d)}{\Delta(q^d, p_d)}$$

È NON NULLO. QUI

$$\det J = \det \left(\frac{\partial \dot{q}^d}{\partial p_d} \right) = \det \left(\frac{\partial^2 L}{\partial p_d \partial p_d} \right) \neq 0$$

OSSERVIAMO CHE LA "FUNZIONE HAMILTONIANA" $H = H(q_d, p_d, t)$

NON HA LA STESSA DIPENDENZA FUNZIONALE DELLA ENERGIA

$$E = E(q_d, \dot{q}_d, t)$$

MA IL SUO VALORE NUMERICO CANGIA.

NOTA:

COME OSSERVATO PRIMA LA FUNZIONE LAGRANGIANA $L = L(q_d, \dot{q}_d, t)$

E' DEFINITA IN $A \equiv \sum_n X \times \sum_t \times I$ DOVE $q_d \in \sum_n$ $\dot{q}_d \in \sum_t$ $t \in I$

O VERO BASTA UN PUNTO $\{q_d\} \in \sum_n$ CONSIDERARE UNA CURVA CHE PASSA PER QUEL PUNTO E ASSOCIAMO AD OGNI PUNTO DELLA CURVA IL VETTORE TANGENTE AI COMPONENTI $\{\dot{q}_d\}$.

O VERO POSSIAMO PENSARE AI "INGUARE" PUNTO PER PUNTO SULLA CURVA X IL PIANO TANGENTE ALLA CURVA STESSA.

LA LAGRANGIANA E' QUINDI UNA FUNZIONE DEL PUNTO $\{q_d\} \in \sum_n$

E DELLE COMPONENTI DEL VETTORE DELLO SPAZIO TANGENTE $\{\dot{q}_d\} \in \sum_t$

LE $\{p_d\}$ SONO LE COMPONENTI "COVARIANTI" AI UN VETTORE CHE POSSIAMO CONSIDERARE COME APPARTENENTE ALLO SPAZIO DUALE \sum_t^* (DELLO SPAZIO TANGENTE \sum_t).

LO SPAZIO DI COORDINATE, COSI' COSTRUITO, $\{q_d, p_d\}$

VIENE CHIAMATO "SPAZIO DELLE FASI". QUINDI A VOLTE

SI DICE CHE: L'INSIEME DI DEFINIZIONE DELLA LAGRANGIANA

SI CHIAMA "FIBRATO TANGENTE", MENTRE L'INSIEME DI

DEFINIZIONE DELLA HAMILTONIANA SI CHIAMA "FIBRATO COTANGENTE"

QUINDI ALTREMO LOCALMENTE NELL'INTERNO DI UN PUNTO

SI POTREBBE SCRIVERE CHE

$$H: R^n \times R^n \times R \rightarrow R$$

LO SPAZIO ~~di coordinate~~ DI COORDINATE (q_d, p_d) SI CHIAMA "SPAZIO DELLE FASI" CHE LOCALMENTE E' PROPRIO $R^n \times R^n$.

CALCOLO DELLA HAMILTONIANA TRAMITE LA TRASFORMATA DI LEGENDRE. ESEMPLI E APPLICAZIONI.

ESEMPIO N°1: CALCOLO DELLA HAMILTONIANA PER UN SISTEMA MECCANICO SOGGETTO A VINCOLI DIPENDENTI DAL TEMPO E A FORZE CONSERVATIVE

IN QUESTO CASO AVREMO UNA LAGRANGIANA:

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} A_{\alpha\beta} \dot{q}^\alpha \dot{q}^\beta + A_\alpha \dot{q}^\alpha + A_0 + U^{(c)}$$

DOVE IN GENERALE

$$\begin{cases} A_{\alpha\beta} = A_{\alpha\beta}(q^\mu, t) \\ A_\alpha = A_\alpha(q^\mu, t) \\ A_0 = A_0(q^\mu, t) \\ U^{(c)} = U^{(c)}(q^\mu, t) \end{cases}$$

CALCOLIAMO QUINDI: $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}^\alpha} = A_{\alpha\beta} \dot{q}^\beta + A_\alpha = P_\alpha$

QUINDI $A_{\alpha\beta} \dot{q}^\beta = P_\alpha - A_\alpha$ ESSENDO $A_{\alpha\beta} \neq 0 \Rightarrow \exists A^{-1}$

DA CUI

$$\underbrace{(A^{\alpha\beta})^{-1}}_{S_\beta^\alpha} A_{\alpha\beta} \dot{q}^\beta = (A^{\alpha\beta})^{-1} (P_\alpha - A_\alpha)$$

$$\dot{q}^\alpha = (A^{\alpha\beta})^{-1} (P_\alpha - A_\alpha)$$

ES SOSTITUIRE LA LAGRANGIANA SARA' ESPRESSA IN FORMA:

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} \overbrace{A_{\alpha\beta} (A^{\alpha\mu})^{-1} (P_\mu - A_\mu)}_{S_\alpha^\beta} \overbrace{(A^{\beta\gamma})^{-1} (P_\gamma - A_\gamma)}_{S_\gamma^\beta} + A_\alpha (A^{\alpha\mu})^{-1} (P_\mu - A_\mu) + A_0 + U^{(c)}$$

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} (A^{\alpha\mu})^{-1} (P_\mu - A_\mu) (P_\alpha - A_\alpha) + A_\alpha (A^{\alpha\mu})^{-1} (P_\mu - A_\mu) + A_0 + U^{(c)}$$

ADORA, CONSIDERANDO LA TRASFORMATA AG LEGGARE:

$$H = \dot{q}^d P_d - \mathcal{L}(q^d, \dot{q}^d, t) \quad \text{A U R C I T O}$$

$$H(q^d, P_d, t) = (A^{du})^{-1} (P_u - A_u) P_d - \mathcal{L}$$

DA CUI SOMMANDO E SOTTRAENDO LO STESSO TERMINE

E SOSTITUENDO L'ESPRESSIONE (*) PER LA LAGRANGIANA

$$\begin{aligned}
H &= (A^{du})^{-1} (P_u - A_u) (P_d - A_d) + \cancel{(A^{du})^{-1} (P_u - A_u) A_d} \\
&- \frac{1}{2} (A^{du})^{-1} (P_u - A_u) (P_d - A_d) - \cancel{(A^{du})^{-1} (P_u - A_u) A_d} - \\
&- A_0 - U(u)
\end{aligned}$$

OTTENENDO L'ESPRESSIONE CERCA TA PER L'HAMILTONIANA.

$$H(q^d, P_d, t) = \frac{1}{2} (A^{du})^{-1} (P_u - A_u) (P_d - A_d) - A_0 - U(u)$$

NOTA: OSSERVIAMO INFINO CHE IL PASSAGGIO DALLA LAGRANGIANA ALLA HAMILTONIANA E' LE CITO IN QUANTO

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}}{\partial \dot{q}^d \partial \dot{q}^d} = A_{dd} \quad \text{E D E S I C H E} \quad \det(A_{dd}) \neq 0 = \det\left(\frac{\partial^2 \mathcal{L}}{\partial \dot{q}^d \partial \dot{q}^d}\right) \neq 0$$

ESERCIZIO N°2 "HAMILTONIANA DI UNA PARTICELLA CARICA IN UN CAMPO ELETTRICO COSTANTE"

SIA DATA LA LAGRANGIANA PIU' GENERALE POSSIBILE:

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} m \dot{q}^\alpha \dot{q}_\alpha + q \Phi + \frac{e}{c} A_\alpha \dot{q}^\alpha$$

DEFINIAMO L'IMPULSO GENERALIZZATO

$$P_\alpha = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}^\alpha} \quad \text{DUVE} \quad \mathcal{L} = \frac{1}{2} m g_{\alpha\beta} \dot{q}^\alpha \dot{q}^\beta + \frac{e}{c} A_\alpha \dot{q}^\alpha + q \Phi$$

AVRAMO, QUINDI, DERIVANDO LA \mathcal{L} :

$$P_\alpha = m g_{\alpha\beta} \dot{q}^\beta + \frac{e}{c} A_\alpha \Rightarrow (P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha) = m g_{\alpha\beta} \dot{q}^\beta$$

$$\Delta A \text{ cui: } \underbrace{g^{\alpha\beta} g_{\alpha\beta}}_{\delta^\alpha_\beta} \dot{q}^\beta = \frac{1}{m} g^{\alpha\beta} (P_\beta - \frac{e}{c} A_\beta)$$

$$\dot{q}^\alpha = \frac{1}{m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) \quad \left(\dot{q}_\alpha = \frac{1}{m} (P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha) \right)$$

PERFINO COSI' ESPRIMERE LA LAGRANGIANA IN TERMINI DI P_α E q^α :

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha) + \frac{1}{m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (\frac{e}{c} A_\alpha) + q \Phi$$

DA CUI:

$$\begin{aligned} H = \dot{q}^\alpha P_\alpha - \mathcal{L} &= \frac{1}{m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha) + \\ &+ \frac{1}{m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (\frac{e}{c} A_\alpha) - \frac{1}{2m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha) \\ &- \frac{1}{m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (\frac{e}{c} A_\alpha) - q \Phi \end{aligned}$$

$$\Rightarrow H = \frac{1}{2m} (P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha) (P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha) - q \Phi$$

UNA PARTICELLA VINCOLATA A MUOVERSI SU UNA SUPERFICIE SFERICA SOGGETTA AD UN POTENZIALE U(φ, ψ)

DATA LA LAGRANGIANA: $L = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2) + U(\varphi, \psi)$

DALLE COORDINATE SFERICHE AVREMO:

System of equations for spherical coordinates: $x = R \sin\alpha \cos\varphi$, $y = R \sin\alpha \sin\varphi$, $z = R \cos\alpha$. Derivatives: $\dot{x} = R \cos\alpha \cos\varphi \dot{\alpha} - R \sin\alpha \sin\varphi \dot{\varphi}$, $\dot{y} = R \cos\alpha \sin\varphi \dot{\alpha} + R \sin\alpha \cos\varphi \dot{\varphi}$, $\dot{z} = -R \sin\alpha \dot{\alpha}$

DA CUI QUADRANDO E SOMMANDO

$$\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2 = R^2 [\dot{\alpha}^2 + \sin^2\alpha \dot{\varphi}^2]$$

Final Lagrangian: $L = \frac{1}{2} m R^2 [\dot{\alpha}^2 + \sin^2\alpha \dot{\varphi}^2] + U(\varphi, \psi)$ (++)

Momentum equations: $P_\alpha = \frac{\partial L}{\partial \dot{\alpha}} = m R^2 \dot{\alpha}$, $P_\varphi = \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = m R^2 \sin^2\alpha \dot{\varphi}$. Inverted: $\dot{\alpha} = \frac{P_\alpha}{m R^2}$, $\dot{\varphi} = \frac{P_\varphi}{m R^2 \sin^2\alpha}$ (++)

IN QUESTO MODO SE RIVALUTIAMO LA LAGRANGIANA AVREMO

Hamiltonian form: $L = \frac{1}{2} \frac{1}{m R^2} \left[P_\alpha^2 + \frac{P_\varphi^2}{\sin^2\alpha} \right] + U(\varphi, \psi)$ (+++)

SE DOVIAI CALCOLIAMO $H = \dot{\alpha} P_\alpha + \dot{\varphi} P_\varphi - L$ OTTIENIAMO

Hamiltonian calculation: $H = \frac{1}{m R^2} \left[P_\alpha^2 + \frac{P_\varphi^2}{\sin^2\alpha} \right] - \frac{1}{2} \frac{1}{m R^2} \left[P_\alpha^2 + \frac{P_\varphi^2}{\sin^2\alpha} \right] - U(\varphi, \psi)$

PER QUINTO NELLA SUA FORMA FINALE:

Final Hamiltonian: $H(\alpha, \varphi, P_\alpha, P_\varphi) = \frac{1}{2 m R^2} \left[P_\alpha^2 + \frac{P_\varphi^2}{\sin^2\alpha} \right] - U(\alpha, \varphi)$

NOTA: ABCHIO QUESTO CASO:

Determinant calculation: $\frac{\partial^2 L}{\partial \dot{\alpha}^2 \partial \dot{\varphi}^2} = \begin{pmatrix} m R^2 & 0 \\ 0 & m R^2 \sin^2\alpha \end{pmatrix} \Rightarrow \det \left(\frac{\partial^2 L}{\partial \dot{q}^i \partial \dot{q}^j} \right) = (m R^2)^2 \sin^2\alpha \neq 0$

DALLA DEFINIZIONE DI $H = p_\alpha \dot{q}_\alpha - L$ POSSIAMO SCRIVERE

LA LAGRANGIANA $L = p_\alpha \dot{q}_\alpha - H(q_\alpha, p_\alpha, t)$ E

DEFINIAMO IL SEGUENTE FUNZIONALE NELLO SPAZIO DELLE FASI:

$$S(x, A, B) : \bar{\mathcal{H}} \rightarrow \mathbb{R}$$

DOVE $\bar{\mathcal{H}}$ E' L'INSIEME DI TUTTE LE CURVE REGOLARI

\mathcal{M} , CONTENUTE NELLO SPAZIO DELLE FASI, DI ESTREMI A B IS
ASSEGNA TI

$$S(x) = \int_{t_0}^{t_1} \{ p_\alpha \dot{q}_\alpha - H(q_\alpha, p_\alpha, t) \} dt$$

DOVE IN GENERALE INDICHIAMO CON \bar{x} LA CURVA DI ESTREMI
A B DESCRITTA DALLE EQUAZIONI PARAMETRICHE

$$\bar{x} : \begin{cases} q_\alpha = \bar{q}_\alpha(t) \\ p_\alpha = \bar{p}_\alpha(t) \end{cases} \quad t \in [t_0, t_1] \quad \begin{aligned} A &\equiv [\bar{q}_\alpha(t_0), \bar{p}_\alpha(t_0)] \\ B &\equiv [\bar{q}_\alpha(t_1), \bar{p}_\alpha(t_1)] \end{aligned}$$

MENTRE SE INDICHIAMO CON x LA "DEFORMAZIONE" DI \bar{x}
NELLO SPAZIO DELLE FASI AVREMO.

$$x : \begin{cases} q_\alpha = \bar{q}_\alpha(t) + \lambda \eta_\alpha^\alpha(t) \\ p_\alpha = \bar{p}_\alpha(t) + \lambda \pi_\alpha \end{cases} \quad t \in [t_0 + \lambda \delta t_0, t_1 + \lambda \delta t_1]$$

DI ESTREMI $A' = [\bar{q}_\alpha(t_0 + \lambda \delta t_0) + \lambda \eta_\alpha^\alpha(t_0 + \lambda \delta t_0), \bar{p}_\alpha(t_0 + \lambda \delta t_0) + \lambda \pi_\alpha(t_0 + \lambda \delta t_0)]$

$B' = [\bar{q}_\alpha(t_1 + \lambda \delta t_1) + \lambda \eta_\alpha^\alpha(t_1 + \lambda \delta t_1), \bar{p}_\alpha(t_1 + \lambda \delta t_1) + \lambda \pi_\alpha(t_1 + \lambda \delta t_1)]$

DOVE η_d e π_d SONO FUNZIONI ASSEGNATE IN UNO DEI CASI CHE ANCHE LA CURVA χ (NELLO SPAZIO DELLE FASI) SIA UNA CURVA REGOLA.

OSSERVIAMO CHE QUESTO FUNZIONALE, E' IDENTICO COME VALORE NUMERICA AL FUNZIONALE INTRODOTTO NELLO SPAZIO DELLE CONFIGURAZIONI, MA AGISCE SU UN ALTRO SPAZIO CHE E' LO SPAZIO DELLE FASI.

NOTA:

DAI PRINCIPI DI HAMILTON. DOVE

$$\begin{cases} \dot{q}_d \rightarrow \dot{q}_d + \lambda \eta_d \\ \dot{p}_d \rightarrow \dot{p}_d + \lambda \pi_d \end{cases} \text{ IN } \Sigma_n$$

ABBIAMO VISTO CHE PER VARIAZIONI SINCRONE E A ESTREMI FISSI

$$\frac{d}{dt} \frac{\Delta L}{\Delta \dot{q}_d} - \frac{\Delta L}{\Delta q_d} = 0 \Rightarrow (\delta S)_{\bar{x}} = 0$$

ANALOGAMENTE AVREMO: TEOREMA:

PER VARIAZIONI SINCRONE E A ESTREMI FISSI, LE EQUAZIONI DI HAMILTON.

$$\begin{cases} \dot{q}_d = \frac{\Delta H}{\Delta p_d} \\ \dot{p}_d = - \frac{\Delta H}{\Delta q_d} \end{cases}$$

SONO EQUIVALENTI A $(\delta S)_{\bar{x}} = 0$

ESSENDO IL FUNZIONALE $S(\chi)$ DEFINITO NELLO SPAZIO DELLE FASI.

$$S = \int_{t_0}^{t_1} [p_d \dot{q}_d - H(q_d, p_d, t)] dt$$

IN FATTI SE CALCOIAMO

LA VARIAZIONE PRIMA

DEL FUNZIONALE

$$(\delta S)_{\bar{x}} = \lim_{\lambda \rightarrow 0} \frac{S(\chi) - S(\bar{\chi})}{\lambda}$$

OTTENREMO COME ABBIAMO FATTO, CON UNA PROCEDURA ANALOGA, PER IL FUNZIONALE DEFINITO NELLO SPAZIO DELLE CONFIGURAZIONI

$$(\delta S)_{\bar{x}} = \left[\bar{P}_\alpha \delta \bar{Q}^\alpha - H \delta t \right]_{t_0}^{t_1} + \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \left[\dot{\bar{q}}^\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \right]_{\bar{x}} \bar{\pi}_\alpha - \left[\dot{\bar{p}}_\alpha + \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \right]_{\bar{x}} \eta_\alpha \right\} dt$$

DA CUI PER VARIAZIONI SINCRONE $\delta t_0 = \delta t_1$ E AI ESTREMI FISSI

$\delta q_\alpha(t_0) = \delta q_\alpha(t_1)$ AUREMO CHE:

SE VALGONO LE EQUAZIONI HAMILTON

$$\dot{\bar{q}}^\alpha = \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \Rightarrow (\delta S)_{\bar{x}} = 0$$

$$\dot{\bar{p}}_\alpha = - \frac{\partial H}{\partial q_\alpha}$$

VICEVERSA SE $\delta S = 0$ AUREMO.

$$\int_{t_0}^{t_1} \left\{ \left[\dot{\bar{q}}^\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \right]_{\bar{x}} \bar{\pi}_\alpha - \left[\dot{\bar{p}}_\alpha + \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \right]_{\bar{x}} \eta_\alpha \right\} dt = 0$$

DATA L'ARBITRARIETA' DELLE FUNZIONI $\bar{\pi}_\alpha$ e η_α QUESTA E' VERIFICATA SOLO SE VALGONO LE EQUAZIONI DI HAMILTON.

$$\dot{\bar{q}}^\alpha = \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \quad \dot{\bar{p}}_\alpha = - \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \quad \forall \alpha = 1, \dots, n.$$

INFATTI SE PROCEDIAMO PER ASSURDO SUPPONENDO CHE AD UN CERTO ISTANTE AD ESSEMPLA $\dot{\bar{q}}^\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} > 0$ PER $t = t^+ \in [t_0, t_1]$

ALLORA $\exists U =]t^+, t^+[\subseteq [t_0, t_1]$ IN CUI $\dot{\bar{q}}^\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} > 0 \quad \forall t \in U$

QUESTA L'ARBITRARIETA' DELLE $\bar{\pi}_\alpha$ e η_α SCEGLIAMO

$$\bar{\pi}_\alpha = \begin{cases} 0 & t \notin U \\ > 0 & t \in U \end{cases} \quad \eta_\alpha = 0 \Rightarrow (\delta S)_{\bar{x}} = \int_U \left[\dot{\bar{q}}^\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \right]_{\bar{x}} \bar{\pi}_\alpha dt > 0$$

ASSURDO

VEDIAMO COME SI CALCOLA LA VARIANZA $(S)_x$

43

VALUTIAMO:

$$S(x) - S(\bar{x}) = \int_{t_0 + \lambda s t_0}^{t_1 + \lambda s t_1} \left\{ (\bar{P}_\alpha + \lambda \pi_\alpha) (\dot{\bar{q}}_\alpha + \lambda \dot{\eta}_\alpha) - H(\bar{q}_\alpha + \lambda \eta_\alpha, \bar{P}_\alpha + \lambda \pi_\alpha, t) \right\} dt \\ - \int_{t_0}^{t_1} [\bar{P}_\alpha \dot{\bar{q}}_\alpha - H(\bar{q}_\alpha, \bar{P}_\alpha, t)] dt$$

CONSIDERIAMO IL 1° INTEGRALE COME

$$\int_{t_0 + \lambda s t_0}^{t_1 + \lambda s t_1} \dots dt = \int_{t_0 + \lambda s t_0}^{t_0} (\dots) dt + \int_{t_0}^{t_1} (\dots) dt + \int_{t_1}^{t_1 + \lambda s t_1} (\dots) dt$$

VALUTIAMO IL 1° DI QUESTI INTEGRALI UTILIZZANDO IL TEOREMA DELLA MEDIA

$$\int_{t_0 + \lambda s t_0}^{t_0} (\dots) dt = -\lambda s t_0 \left\{ [\bar{P}_\alpha(t^*) + \lambda \pi_\alpha(t^*)] [\dot{\bar{q}}_\alpha(t^*) + \lambda \dot{\eta}_\alpha(t^*)] - \right. \\ \left. - H[\bar{q}_\alpha(t^*) + \lambda \eta_\alpha(t^*), \bar{P}_\alpha(t^*) + \lambda \pi_\alpha(t^*), t^*] \right\} = \\ \underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{g(\lambda)} \\ \text{CON } t_0 + \lambda s t_0 \leq t^* \leq t_0$$

VALUTIAMO $g(\lambda)|_{\lambda=0}$ PERCHÉ CI INTERESSANO TERMINI DI ORDINE λ , AVOI

$$= -\lambda s t_0 \left\{ \bar{P}_\alpha(t_0) + \dot{\bar{q}}_\alpha(t_0) - H[\bar{q}_\alpha(t_0), \bar{P}_\alpha(t_0), t_0] \right\} + o(\lambda^2)$$

ANALOGAMENTE AVREMO:

$$\int_{t_1}^{t_1 + \lambda s t_1} (\dots) dt = \lambda s t_1 \left\{ \bar{P}_\alpha(t_1) \dot{\bar{q}}_\alpha(t_1) - H[\bar{q}_\alpha(t_1), \bar{P}_\alpha(t_1), t_1] \right\} + o(\lambda^2)$$

DA cui:

$$S(x) - S(\bar{x}) = \lambda \int_{t_0}^{t_1} \left[\bar{p}_\alpha \dot{\bar{q}}_\alpha - H(\bar{q}_\alpha, \bar{p}_\alpha, t) \right] dt + o(\lambda^2) +$$

$$+ \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \left[(\bar{p}_\alpha + \lambda \pi_\alpha) (\dot{\bar{q}}_\alpha + \lambda \eta_\alpha) - H(\bar{q}_\alpha + \lambda \eta_\alpha, \bar{p}_\alpha + \lambda \pi_\alpha, t) \right] - \right.$$

$$\left. - \left[\bar{p}_\alpha \dot{\bar{q}}_\alpha - H(\bar{q}_\alpha, \bar{p}_\alpha, t) \right] \right\} dt \quad (*)$$

FACCIAMO UNO SVILUPPO DELLA FUNZIONE INTEGRALE DELL'ULTIMO INTEGRALE, PER CUI CHIAMAMO TALE FUNZIONE $G(\lambda)$

$$G(\lambda) = \underbrace{G(0)}_0 + \left\{ \pi_\alpha (\dot{\bar{q}}_\alpha + \lambda \eta_\alpha) + (\bar{p}_\alpha + \lambda \pi_\alpha) \eta_\alpha - \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \eta_\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \pi_\alpha \right\}_{\lambda=0} \lambda + o(\lambda^2)$$

DA cui:

$$G(\lambda) = \left\{ \pi_\alpha \left[\dot{\bar{q}}_\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \right]_{\bar{x}} + \bar{p}_\alpha \eta_\alpha - \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \Big|_{\bar{x}} \eta_\alpha \right\} \lambda + o(\lambda^2)$$

$$= \left\{ \pi_\alpha \left[\dot{\bar{q}}_\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \right]_{\bar{x}} + \frac{d}{dt} (\bar{p}_\alpha \eta_\alpha) - \left[\dot{\bar{p}}_\alpha + \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \right]_{\bar{x}} \eta_\alpha \right\} \lambda + o(\lambda^2)$$

DA CUI INSERENDO QUESTA RELAZIONE NELLA (*) AVREMO:

$$S(x) - S(\bar{x}) = \lambda \left\{ \int_{t_0}^{t_1} \left[\bar{p}_\alpha \dot{\bar{q}}_\alpha - H(\bar{q}_\alpha, \bar{p}_\alpha, t) \right] dt + \bar{p}_\alpha \eta_\alpha \right\}_{t_0}^{t_1} +$$

$$+ \int_{t_0}^{t_1} \left(\pi_\alpha \left[\dot{\bar{q}}_\alpha - \frac{\partial H}{\partial p_\alpha} \right]_{\bar{x}} - \left[\dot{\bar{p}}_\alpha + \frac{\partial H}{\partial q_\alpha} \right]_{\bar{x}} \eta_\alpha \right) dt \Big\} + o(\lambda^2)$$

DA au:

$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} \frac{S(x) - S(\bar{x})}{\lambda} = \left[\bar{p}_\alpha \left(\overbrace{\dot{q}_\alpha}^{\delta \bar{q}_\alpha} \delta t + \eta_\alpha^\alpha \right) - \delta t H(\bar{q}_\alpha, \bar{p}_\alpha, t) \right]_{t_0}^{t_1}$$

$$+ \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \bar{H}_\alpha \left[\dot{q}_\alpha - \frac{\delta H}{\delta p_\alpha} \right] - \eta_\alpha^\alpha \left[\dot{p}_\alpha + \frac{\delta H}{\delta q_\alpha} \right] \right\} dt$$

Dist:

$$(S S)_{\bar{x}} = \left[\bar{p}_\alpha \delta \bar{q}_\alpha - \delta t H(\bar{q}_\alpha, \bar{p}_\alpha, t) \right]_{t_0}^{t_1} + \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \bar{H}_\alpha \left[\dot{q}_\alpha - \frac{\delta H}{\delta p_\alpha} \right] - \eta_\alpha^\alpha \left[\dot{p}_\alpha + \frac{\delta H}{\delta q_\alpha} \right] \right\} dt$$