

"FORME DIFFERENZIALI"

(1)

in \mathbb{R}^2 : SIA $F: \Lambda \rightarrow \mathbb{R}^2$ (CON Λ APERTO IN \mathbb{R}^2) "CAMPO VETTORIALE"

$$\underline{F} = F^1(x^1, x^2) \underline{e}_1 + F^2(x^1, x^2) \underline{e}_2$$

SIA NO $F^i(x^j)$ DI CLASSE $C^1(\Lambda)$

DEF.

SI DEFINISCE UNA "FORMA DIFFERENZIALE" DI CLASSE $C^1(\Lambda)$ IN

$$\begin{aligned} \omega(x^1, x^2) &= F_1(x^1, x^2) dx^1 + F_2(x^1, x^2) dx^2 = \\ &= \underline{F} \cdot d\underline{P} = F^i dx^i \quad \{d\underline{P} = F_j dx^j\} \end{aligned}$$

POSSIAMO GENERALIZZARE IN \mathbb{R}^n

SIA $F: \Lambda \rightarrow \mathbb{R}^n$ (Λ APERTO IN \mathbb{R}^n)

$$\underline{F} = F^i(x^j) \underline{e}_i$$

DEF. "FORMA DIFFERENZIALE" DI CLASSE $C^1(\Lambda)$ IN \mathbb{R}^n

$$\begin{aligned} \omega(x^1, \dots, x^n) &= F_i(x^j) dx^i = \\ &= F_1(x^1, \dots, x^n) dx^1 + \dots + F_n(x^1, \dots, x^n) dx^n = \\ &= \underline{F} \cdot d\underline{P} \end{aligned}$$

CORVA REGOLARE IN \mathbb{R}^n

SIA DATA L'APPLICAZIONE VETTORIALE

$$\gamma:]a, b[\rightarrow \mathbb{R}^n$$

CON RAPPRESENTAZIONE

PARAMETRICA DI γ

$$\begin{cases} x^1 = x^1(s) \\ \vdots \\ x^n = x^n(s) \end{cases}$$

$$s \in]a, b[$$

DEFINIAMO "INTEGRALE CURVILINEO" DI \underline{F} LUNGO γ (2)

$$\int_{\gamma_{a,b}} \underline{F} \cdot d\underline{p} = \int_{\gamma_{a,b}} F_d(x^d) dx^d = \int_{\gamma_{a,b}} \omega(x^d)$$

ESEMPIO: SE \underline{F} È UN CAMPO DI FORZE, ALLORA L'INTEGRALE (*)

$$(*) \int_{\gamma_{a,b}} dL = \int_{\gamma_{a,b}} \underline{F} \cdot d\underline{p}$$

È IL LAVORO COMPIUTO DA \underline{F} PER UNO SPOSTAMENTO DAL PUNTO a AL PUNTO b LUNGO γ .



DEF. MANIF. UN ~~INSIEME~~ MANIFOLDO (GENERALIZZATO IN \mathbb{R}^m) DI "INSIEME CONNESSO"

UN INSIEME $\Omega \subseteq \mathbb{R}^m$ RIALICE CONNESSO (PER ARCHI) SE PER OGNI COPPIA DI PUNTI $P, Q \in \Omega$ \exists UNA CURVA $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^m$ TALE CHE $\gamma(a) = P$ E $\gamma(b) = Q$.

DEF. DI INSIEME "SEMPLICEMENTE CONNESSO"

UN INSIEME APERTO E CONNESSO $\Omega \subseteq \mathbb{R}^m$ RIALICE SEMPLICEMENTE CONNESSO SE:

SE UN \forall ARCO SEMPLICE CHIUSO (CURVA CHIUSA REGOLARE) INTERAMENTE CONTENUTO IN Ω PUÒ ESSERE DEFORMATA CON CONTINUITÀ, FINO A RIDURLA A UN PUNTO, SENZA APRIRLA E RIMANENDO ALL'INTERNO DI Ω .

ESEMPI:

(3)

IN \mathbb{R}^2 SONO INSIEMI "SEMPLICEMENTE CONNESSI"

- TUTTI GLI APERTI CONNESSI
- TUTTI GLI APERTI LIMITATI CON UNA FRONTIERA COSTITUITA DA UN'UNICA CURVA
- IL PIANO PRIVATO DA UNA SEMIRETTA

NON SONO SEMPLICEMENTE CONNESSI:

- TUTTI GLI APERTI PRIVATI A UN PUNTO (IN PARTICOLARE $\mathbb{R}^2 \setminus \{0,0\}$)
- LE CORONE CIRCOLARI
- IL PIANO PRIVATO DA UNA RETTA (PERCHÉ NON È CONNESSO)

IN \mathbb{R}^3 SONO INSIEMI "SEMPLICEMENTE CONNESSI"

- TUTTI GLI APERTI CONNESSI
- LO SPAZIO PRIVATO A UN PUNTO (IN PARTICOLARE $\mathbb{R}^3 \setminus \{0,0\}$)
- LE CORONE SFERICHE ($E \equiv \{ \forall p \in \mathbb{R}^3 : r^2 < x^2 + y^2 + z^2 < R^2 \}$)

NON SONO INSIEMI SEMPLICEMENTE CONNESSI:

- \mathbb{R}^3 PRIVATO DA UNA RETTA (IN PARTICOLARE \mathbb{R}^3 PRIVATO A UNO DEI TRE ASSI COORDINATI),
- \mathbb{R}^3 PRIVATO DA UN PIANO (PERCHÉ NON È CONNESSO),

DEF. "FORMA DIFFERENZIALE ESATTA".

UNA FORMA DIFFERENZIALE DI CLASSE $G^1(\Omega)$ CON $\Omega \subseteq \mathbb{R}^m$ (APERTO DI \mathbb{R}^m) SI DICE "ESATTA" SE \exists UNA FUNZIONE SCALARE $U: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ DIFFERENZIABILE (ADTTA "FUNZIONE PRIMITIVA" o "FUNZIONE POTENZIALE") CON DERIVATE

CONTINUE TA LE ETC

$$F_d(x^d) = \frac{\partial U}{\partial x^d} \quad \text{e.d.}$$

$$\omega(x^d) = F_d(x^d) dx^d = \frac{\partial U}{\partial x^d} dx^d$$

TEOREMA'

COND. A AFFINCHÉ $\omega(x^d)$ SIA ESATTA IN UN APERTO Ω CONNESSO $\Omega \subseteq \mathbb{R}^m$ È CHE SIA NULLO L'INTEGRALE AI ω LUNGO UNA QUALUNQUE CURVA CHIUSA REGOLARE IN Ω

$$\oint_{\gamma} \underbrace{F_d}_{\omega} dx^d = 0 \iff \omega = \underline{F}_d dx^d \text{ È ESATTA}$$

ES. È $\exists U(x^d) : \omega = \frac{\partial U}{\partial x^d} dx^d$

ESEMPIO IN \mathbb{R}^2 (QUESTO È UN CRITERIO PER SOSTENERE CHE ω È ESATTA)

$$\omega(x, y) = -\frac{y}{x^2+y^2} dx + \frac{x}{x^2+y^2} dy$$

DEFINITA IN $\Omega = \mathbb{R}^2 \setminus \{0,0\}$ (NOTIAMO CHE IL DOMINIO È CONNESSO MA NON SEMPLICEMENTE CONNESSO)

$$\begin{cases} x = R \cos \alpha & R > 0 \\ y = R \sin \alpha & \alpha \in [0, 2\pi] \end{cases}$$

$$\oint_{\gamma} \omega = \int_0^{2\pi} \left\{ -\frac{R \sin \alpha}{R^2} \frac{dx}{d\alpha} + \frac{R \cos \alpha}{R^2} \frac{dy}{d\alpha} \right\} d\alpha = \int_0^{2\pi} d\alpha = 2\pi \neq 0$$

QUINDI ω NON È ESATTA.

Definizione di "FORMA CHIUSA"

Sia $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$ aperto di \mathbb{R}^2 CA

$$\omega(x,y) = F_1(x,y) dx + F_2(x,y) dy \quad F_1, F_2 \text{ classe } C^1$$

diremo che " ω è chiusa" quando

$$\frac{\partial F_1}{\partial y} = \frac{\partial F_2}{\partial x} \quad \forall p \in \Omega.$$

Sia $\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$ aperto di \mathbb{R}^3 CA.

$$\omega(x,y,z) = F_1 dx + F_2 dy + F_3 dz$$

ω è chiusa se: $\vec{\nabla} \wedge \vec{F} = 0$

$$\frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z} = 0, \quad \frac{\partial F_1}{\partial z} - \frac{\partial F_3}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} = 0$$

PER GENERALIZZARE IN \mathbb{R}^m

Se ω è una forma differenziale di classe C^1 in un aperto $\Omega \subseteq \mathbb{R}^m$ AOP, come segue

$$\omega(x^A) = \omega_1(x^A) dx^1 + \dots + \omega_m(x^A) dx^m$$

Se a essere che $\frac{\partial \omega_i(x^A)}{\partial x^j} = \frac{\partial \omega_j(x^A)}{\partial x^i} \quad \forall i, j=1, \dots, m \quad \forall p \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^m$

Se la forma differenziale è esatta

$$\omega = \omega_2(x^A) dx^d = dU = \frac{\partial U}{\partial x^d} dx^d$$

Allora essa è chiusa se $\frac{\partial^2 U}{\partial x^d \partial x^A} = \frac{\partial^2 U}{\partial x^A \partial x^d}$

TEOREMA N°1 (CONDIZIONE NECESSARIA)

(6)

SI A UNA FORMA DIFFERENZIALE DI CLASSE $C^1(\Omega)$
IN UN APERTO E CONNESSO DI \mathbb{R}^n ALLORA SE

ω E' ESATTA \Rightarrow ω E' CHIUSA

QUESTA E' SOLTANTO UNA COND. NECESSARIA MA NON SUFFICIENTE

ESG' IL VICEVERSA IN GENERALE NON E' VERO

ESEMPIO IN \mathbb{R}^2 :

SI A DATA LA F. AIF. ω_1

$$\omega(x, y) = \frac{y}{x^2+y^2} dx - \frac{x}{x^2+y^2} dy$$

DEF. IN $\Omega = \mathbb{R}^2 \setminus \{0,0\}$ (QUINDI IL DOMINIO E' CONNESSO MA
NON ESPPLICITAMENTE CONNESSO)

OSSERVIAMO CHE QUESTA F. AIF. E' CHIUSA

$$\frac{\partial \omega_1}{\partial y} = \frac{\partial \omega_2}{\partial x} = \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2}$$

$$\text{MA } \oint_{\gamma} \omega(x, y) = \int_0^{2\pi} \left\{ \frac{R \sin u}{R} \frac{dx}{du} - \frac{R \cos u}{R^2} \frac{dy}{du} \right\} du = - \int_0^{2\pi} du = -2\pi \neq 0$$

QUINDI: ω NON E' ESATTA.

TEOREMA N°2: "CONDIZIONE SUFFICIENTE"

SI A UNA FORMA DIFFERENZIALE DI CLASSE $C^1(\Omega)$ DOVE
 Ω E' UN APERTO "SEMPLICEMENTE CONNESSO" DI \mathbb{R}^n ALLORA

SE ω E' CHIUSA \Rightarrow ω E' ESATTA

NOTA: QUESTA E' UNA CONDIZIONE SUFFICIENTE MA NON NECESSARIA

CI SONO CAMPI CONSERVATIVI ANCHE SU DOMINI NON SEMPLICEMENTE CONNESSI

ESEMPIO IN \mathbb{R}^2 : CONSIDERIAMO LA FORMA DIFF. DI CLASSE $C^1(\Omega)$, Ω APERTO CONNESSO MA NON SEMPLICEMENTE CONNESSO. $\Omega = \mathbb{R}^2 - \{0,0\}$.

$$\omega(x,y) = \frac{2x}{x^2+y^2} dx + \frac{2y}{x^2+y^2} dy$$

QUESTA E' ESATTA IUFATTI $\exists U = P_n(x^2+y^2)$ TALECHE:

$$\frac{\partial U}{\partial x} = \frac{2x}{x^2+y^2}$$

$$\frac{\partial U}{\partial y} = \frac{2y}{x^2+y^2}$$

QUINDI $\omega = \frac{\partial U}{\partial x} dx + \frac{\partial U}{\partial y} dy \Rightarrow$ ESATTA

DAL TEOREMA PRECEDENTE LA FORMA E' CHIUSA

$$\frac{\partial \omega}{\partial x \partial y} = \frac{\partial \omega}{\partial y \partial x} = - \frac{4xy}{(x^2+y^2)^2}$$

~~~~~

CONO ARRIVATO VISSO, SE LA TRASF.  $(q^{\alpha}, p_{\alpha}) \rightarrow (Q^{\alpha}, P_{\alpha})$  È CANONICA ALLORA SCEGLIAMO LE POSSIBILI FUNZIONI GENERALI

- 1)  $F_1 = F_1(q^{\alpha}, Q^{\alpha}, t)$  ; 2)  $F_2 = F_2(q^{\alpha}, P_{\alpha}, t)$  ; 3)  $F_3 = F_3(P_{\alpha}, Q^{\alpha}, t)$
- 4)  $F_4 = F_4(p_{\alpha}, P_{\alpha}, t)$  , 5)  $F_5 = F_5(\underbrace{q^i}_{n}, \underbrace{p_j}_{n}, P_m, t)$

LE TRASFORMAZIONI FORME DIFFERENZIALI SONO ESATTE.

- 1)  $P_{\alpha}(q^{\beta}, Q^{\beta}, t) dq^{\alpha} - P_{\alpha}(q^{\beta}, Q^{\beta}, t) dQ^{\alpha} + [U-H] dt = dF_1(q^{\beta}, Q^{\beta}, t)$
- 2)  $P_{\alpha}(q^{\beta}, P_{\beta}, t) dq^{\alpha} + Q^{\alpha}(q^{\beta}, P_{\beta}, t) dP_{\alpha} + [K-H] dt = dF_2(q^{\beta}, P_{\beta}, t)$
- 3)  $-q^{\alpha}(P_{\beta}, Q^{\beta}, t) dP_{\alpha} - P_{\alpha}(P_{\beta}, Q^{\beta}, t) dQ^{\alpha} + [U-H] dt = dF_3(P_{\beta}, Q^{\beta}, t)$
- 4)  $-q^{\alpha}(P_{\beta}, P_{\beta}, t) dP_{\alpha} + Q^{\alpha}(P_{\beta}, P_{\beta}, t) dP_{\alpha} + [K-H] dt = dF_4(P_{\beta}, P_{\beta}, t)$
- 5)  $c [P_i dq^i - q^j dP_j - H] - \bar{c} [P_e dQ^e - Q^m dP_m - K] = dF$

ESSENO TUTTE FORME DIFFERENZIALI ESATTE, PER UN TEOREMA DI ANALISI  $\mathbb{R}^n$ , ESSENO DEFINITE SU UN APERTO CANONICO, SONO ANCHE "CHIUSE" (CUB) QUINDI NUMERO!

1) CONSIDERIAMO LA  $F_1(q^{\alpha}, Q^{\alpha}, t)$

$$P_{\alpha} = \frac{\partial F_1}{\partial q^{\alpha}} \Rightarrow \frac{\partial P_{\alpha}}{\partial Q^{\beta}} = \frac{\partial^2 F_1}{\partial Q^{\beta} \partial q^{\alpha}}$$

$$P_{\alpha} = - \frac{\partial F_1}{\partial Q^{\alpha}} \Rightarrow \frac{\partial P_{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} = - \frac{\partial^2 F_1}{\partial q^{\alpha} \partial Q^{\alpha}}$$

$$\frac{\partial P_{\alpha}}{\partial Q^{\beta}} = - \frac{\partial P_{\beta}}{\partial q^{\alpha}}$$

("chiusa")  $\Rightarrow$

2) CONSIDERIAMO LA  $F_2(q^{\alpha}, P_{\alpha}, t)$

$$P_{\alpha} = \frac{\partial F_2}{\partial q^{\alpha}} \Rightarrow \frac{\partial P_{\alpha}}{\partial P_{\beta}} = \frac{\partial^2 F_2}{\partial P_{\beta} \partial q^{\alpha}}$$

$$Q^{\alpha} = \frac{\partial F_2}{\partial P_{\alpha}} \Rightarrow \frac{\partial Q^{\beta}}{\partial q^{\alpha}} = \frac{\partial^2 F_2}{\partial P_{\alpha} \partial q^{\beta}}$$

$$\frac{\partial P_{\alpha}}{\partial P_{\beta}} = \frac{\partial Q^{\beta}}{\partial q^{\alpha}}$$

("chiusa")  $\Rightarrow$



3) Consideriamo la  $F_2(P_A, Q^A, t)$

$$Q^A = - \frac{\Delta F_2}{\Delta P_A} \Rightarrow \frac{\Delta Q^A}{\Delta Q^B} = - \frac{\Delta^2 F_2}{\Delta Q^B \Delta P_A}$$

$$P_B = - \frac{\Delta F_2}{\Delta Q^A} \Rightarrow \frac{\Delta P_B}{\Delta P_A} = - \frac{\Delta^2 F_2}{\Delta P_A \Delta Q^A}$$

"CHIAMO"  
⇒

$$\frac{\Delta Q^A}{\Delta Q^B} = \frac{\Delta P_B}{\Delta P_A}$$

4) Consideriamo la  $F_4(P_A, P_B, t)$

$$Q^A = - \frac{\Delta F_4}{\Delta P_A} \Rightarrow \frac{\Delta Q^A}{\Delta P_B} = - \frac{\Delta^2 F_4}{\Delta P_B \Delta P_A}$$

$$Q^B = \frac{\Delta F_4}{\Delta P_B} \Rightarrow \frac{\Delta Q^B}{\Delta P_A} = \frac{\Delta^2 F_4}{\Delta P_A \Delta P_B}$$

"CHIAMO"  
⇒

$$\frac{\Delta Q^A}{\Delta P_B} = - \frac{\Delta Q^B}{\Delta P_A}$$

AUROMO AVIAMO LE "CONDIZIONI DI COMPATIBILITA"

$$(*) \frac{\Delta P_A}{\Delta Q^B} = - \frac{\Delta P_B}{\Delta Q^A} ; \frac{\Delta P_A}{\Delta P_B} = \frac{\Delta Q^B}{\Delta Q^A} ; \frac{\Delta Q^A}{\Delta Q^B} = \frac{\Delta P_B}{\Delta P_A} ; \frac{\Delta Q^A}{\Delta P_B} = - \frac{\Delta Q^B}{\Delta P_A}$$

IN REALTA' GUARDANDO LE 4 FORME DIFFERENZIALI AVREMO ANCHE ALTRE "CONDIZIONI DI COMPATIBILITA'", PER IL FATTO CHE SONO FORME DIFFERENZIALI CHIUSE.

DA ESEMPLO DALLA 1) AVREMO  $\frac{\Delta (U-H)}{\Delta Q^B} = - \frac{\Delta P_B}{\Delta t}$

(\*)

DALLA 2) AVREMO  $\frac{\Delta (U-H)}{\Delta P_B} = + \frac{\Delta Q^B}{\Delta t}$

E COSI' VIA.



# TRA SFORMEZIONI CANONICHE

(10)

## PARENTESI DI POISSON

DEFINIAMO LA PARENTESE DI POISSON

$$[f, g]_{q,p} = \frac{\partial f}{\partial q^\alpha} \frac{\partial g}{\partial p_\alpha} - \frac{\partial f}{\partial p_\alpha} \frac{\partial g}{\partial q^\alpha}$$

[NOTA: STIAMO UTILIZZANDO LA DCF, OPPOSTA A QUELLA USATA QUANDO ARRIVAMO ALLA DCF.  $[f, g] = \frac{\partial f}{\partial p_\alpha} \frac{\partial g}{\partial q^\alpha} - \frac{\partial f}{\partial q^\alpha} \frac{\partial g}{\partial p_\alpha}$

CONSIDERIAMO LA TRASF. DI COORDINATE NELLO SPAZIO DELLE FASI (O IN UN DOMINIO DI LOCALE INVERTIBILITÀ CONTINUA NELLO SPAZIO DELLE FASI)

$$(q^\alpha, p_\alpha) \rightarrow (Q^\alpha, P_\alpha)$$

IN QUESTO CASO POTREMO SCRIVERE

$$\begin{cases} q^\alpha = q^\alpha(Q^\beta, P_\beta, t) \\ p_\alpha = p_\alpha(Q^\beta, P_\beta, t) \end{cases} \quad \text{e viceversa} \quad \begin{cases} Q^\alpha = Q^\alpha(q^\beta, p_\beta, t) \\ P_\alpha = P_\alpha(q^\beta, p_\beta, t) \end{cases}$$

ARRIVIAMO GIÀ PROVATO CHE

$$[Q^\alpha, Q^\beta]_{Q,P} = 0; \quad [P_\alpha, P_\beta]_{Q,P} = 0; \quad [Q^\alpha, P_\alpha]_{Q,P} = \delta^\alpha_\beta$$

POSSIAMO PERO' PENSARE LE  $\{Q^\alpha, P_\alpha\}$  COME FUNZIONI

DELLE VARIABILI  $\{q^\beta, p_\beta\}$ , DA CUI

$$[Q^\alpha, Q^\beta]_{q,p} = \frac{\partial Q^\alpha}{\partial q^\gamma} \frac{\partial Q^\beta}{\partial p_\gamma} - \frac{\partial Q^\alpha}{\partial p_\gamma} \frac{\partial Q^\beta}{\partial q^\gamma}$$

$$[P_\alpha, P_\beta]_{q,p} = \frac{\partial P_\alpha}{\partial q^\gamma} \frac{\partial P_\beta}{\partial p_\gamma} - \frac{\partial P_\alpha}{\partial p_\gamma} \frac{\partial P_\beta}{\partial q^\gamma}$$

$$[Q^\alpha, P_\beta]_{q,p} = \frac{\partial Q^\alpha}{\partial q^\gamma} \frac{\partial P_\beta}{\partial p_\gamma} - \frac{\partial Q^\alpha}{\partial p_\gamma} \frac{\partial P_\beta}{\partial q^\gamma}$$

TEOREMA

ESISTE AFFINEGGIO UNA TRASF.  $(q^d, p_d) \rightarrow (Q^d, P_d)$  SIA

CANONICA E CHE VALGANO LE PROPRIETA' (CUIE CHE LASCIANO INVARIATE LE PARENTESI DI POISSON):

$$[Q^d, Q^B]_{q,p} = [P_d, P_P]_{q,p} = 0 \quad ; \quad [Q^d, P_P]_{q,p} = S^d_P \quad (1)$$

ANALOGAMENTE:

$$[q^d, q^B]_{Q,P} = [P_d, P_P]_{Q,P} = 0 \quad [q^d, P_P]_{Q,P} = S^d_P$$

Dim:  $H_P$  LA TRASF. E' CANONICA TA VALGONO (1)

$$[Q^d, q^B]_{q,p} = \frac{\partial Q^d}{\partial q^d} \frac{\partial q^B}{\partial p^d} - \frac{\partial Q^d}{\partial p^d} \frac{\partial q^B}{\partial q^d} = - \frac{\partial Q^d}{\partial q^d} \frac{\partial q^d}{\partial p^d} - \frac{\partial Q^d}{\partial p^d} \frac{\partial p^d}{\partial p^d} = - \frac{\partial Q^d}{\partial p^d} = 0$$

(CONDIZIONI DI COMPATIBILITA' PAG. (9))

$$[P_d, P_P]_{q,p} = \frac{\partial P_d}{\partial q^d} \frac{\partial P_P}{\partial p^d} - \frac{\partial P_d}{\partial p^d} \frac{\partial P_P}{\partial q^d} = \frac{\partial P_d}{\partial q^d} \frac{\partial p^d}{\partial p^d} + \frac{\partial P_d}{\partial p^d} \frac{\partial p^d}{\partial q^d} = \frac{\partial P_d}{\partial p^d} = 0$$

(CONDIZIONI DI COMPATIBILITA' PAG. (9))

$$[Q^d, P_P]_{q,p} = \frac{\partial Q^d}{\partial q^d} \frac{\partial P_P}{\partial p^d} - \frac{\partial Q^d}{\partial p^d} \frac{\partial P_P}{\partial q^d} = \frac{\partial Q^d}{\partial q^d} \frac{\partial p^d}{\partial p^d} + \frac{\partial Q^d}{\partial p^d} \frac{\partial p^d}{\partial q^d} = \frac{\partial Q^d}{\partial p^d} = S^d_P$$

(CONDIZ. DI COMPATIBILITA' PAG. (9))

VICINORSA

$H_P$   $[Q^B, Q^P]_{q,p} = [P_d, P_P]_{q,p} = 0 \quad [Q^d, P_P]_{q,p} = S^d_P$  TA LA TRASF.

$(q^d, p_d) \leftrightarrow (Q^d, P_d)$  E' CANONICA

Dim: Soppoiamo che VALGANO LE CONDIZIONI DI HAMILTON

$$\begin{cases} \dot{q}^d = \frac{\partial H}{\partial p^d} \\ \dot{p}^d = - \frac{\partial H}{\partial q^d} \end{cases} \quad (1) \text{ CALCOLIANO} \quad \begin{cases} \dot{Q}^d = \frac{\partial H}{\partial Q^d} \dot{q}^d + \frac{\partial H}{\partial P_d} \dot{p}^d + \frac{\partial H}{\partial t} \\ \dot{P}_d = \frac{\partial H}{\partial Q^d} \dot{q}^d + \frac{\partial H}{\partial P_d} \dot{p}^d + \frac{\partial H}{\partial t} \end{cases} \quad (2)$$

UTILIZZANDO LE DERIVATE (1) NUOVE (2) AVREMO

$$\dot{Q}^M = \frac{\partial Q^M}{\partial q^a} \frac{\Delta H}{\Delta P_a} = \frac{\partial Q^M}{\partial P_a} \frac{\Delta H}{\Delta q^a} + \frac{\partial Q^M}{\partial t}$$

$$\dot{P}_M = \frac{\partial P_M}{\partial q^a} \frac{\Delta H}{\Delta P_a} = \frac{\partial P_M}{\partial P_a} \frac{\Delta H}{\Delta q^a} + \frac{\partial P_M}{\partial t}$$

SE ADDESSO ESPRIMIAMO LE DERIVATE DI H IN TERMINI DELLE NUOVE VARIABILI AVREMO:

$$\frac{\Delta H}{\Delta q^a} = \frac{\Delta H}{\Delta q^e} \frac{\Delta q^e}{\Delta q^a} + \frac{\Delta H}{\Delta P_e} \frac{\Delta P_e}{\Delta q^a}$$

$$\frac{\Delta H}{\Delta P_a} = \frac{\Delta H}{\Delta q^e} \frac{\Delta q^e}{\Delta P_a} + \frac{\Delta H}{\Delta P_e} \frac{\Delta P_e}{\Delta P_a}$$

DA CUI SOSTITUENDO AVREMO

$$\dot{Q}^M = \frac{\partial Q^M}{\partial q^a} \left( \frac{\Delta H}{\Delta q^e} \frac{\Delta q^e}{\Delta P_a} + \frac{\Delta H}{\Delta P_e} \frac{\Delta P_e}{\Delta P_a} \right) -$$

$$- \frac{\partial Q^M}{\partial P_a} \left( \frac{\Delta H}{\Delta q^e} \frac{\Delta q^e}{\Delta q^a} + \frac{\Delta H}{\Delta P_e} \frac{\Delta P_e}{\Delta q^a} \right) + \frac{\partial Q^M}{\partial t}$$

$$= \left( \frac{\partial Q^M}{\partial q^a} \frac{\Delta q^e}{\Delta P_a} - \frac{\partial Q^M}{\partial P_a} \frac{\Delta q^e}{\Delta q^a} \right) \frac{\Delta H}{\Delta q^e} +$$

$$+ \left( \frac{\partial Q^M}{\partial q^a} \frac{\Delta P_e}{\Delta P_a} - \frac{\partial Q^M}{\partial P_a} \frac{\Delta P_e}{\Delta P_a} \right) \frac{\Delta H}{\Delta P_e} + \frac{\partial Q^M}{\partial t}$$

$$= \underbrace{\left[ Q^M, q^e \right]}_{S^M_e} \frac{\Delta H}{\Delta q^e} + \underbrace{\left[ Q^M, P_e \right]}_{S^M_e} \frac{\Delta H}{\Delta P_e} + \frac{\partial Q^M}{\partial t}$$

Da cui

$$\dot{Q}^u = \frac{\partial H}{\partial P_u} + \frac{\partial Q^u}{\partial t}$$

ANALOGAMENTO AURORA

$$\dot{P}_u = \underbrace{[P_u, Q^e]}_{-\delta_u^e} q_p \frac{\partial H}{\partial Q^e} + \underbrace{[P_u, P_e]}_{\delta_u^e} e_p \frac{\partial H}{\partial P_e} + \frac{\partial P_u}{\partial t}$$

$$\dot{P}_u = - \frac{\partial H}{\partial Q^u} + \frac{\partial P_u}{\partial t}$$

E' BASTATO OSSERVARE CHE SE NON VI E' UNA DIPENDENZA

ESPLICITA DAL TEMPO  $\frac{\partial P_u}{\partial t} = \frac{\partial Q^u}{\partial t} = 0$   $H = K$

Da cui  $\begin{cases} \dot{Q}^u = \frac{\partial K}{\partial P_u} \\ \dot{P}_u = - \frac{\partial K}{\partial Q^u} \end{cases}$  QUINDI LA TRASF. E' CANONICA

SE VI E' UNA DIPENDENZA ESPLICITA DAL TEMPO, BASTANO

LE RICHIAMARE (\*\*\*) A PAG. 9

$$\frac{\partial K}{\partial P_u} = \frac{\partial H}{\partial P_u} + \frac{\partial Q^u}{\partial t} \qquad \frac{\partial K}{\partial Q^u} = \frac{\partial H}{\partial Q^u} - \frac{\partial P_u}{\partial t}$$

Da cui AURORA CHE

$$\begin{cases} \dot{Q}^u = \frac{\partial K}{\partial P_u} \\ \dot{P}_u = - \frac{\partial K}{\partial Q^u} \end{cases}$$

QUINDI LA TRASF. E' CANONICA



Definizione

SIAMO DATO LE TRASFORMAZIONI

$$\begin{cases} q^\alpha = q^\alpha(Q^A, P_A, t) \\ P_\alpha = P_\alpha(Q^A, P_A, t) \end{cases} \text{ è viceversa } \begin{cases} Q^A = Q^A(q^\alpha, p_\alpha, t) \\ P_A = P_A(q^\alpha, p_\alpha, t) \end{cases}$$

ALLORA CONSIDERATA UN QUALUNQUE COPPIA DI FUNZIONI

$f(q^\alpha, p_\alpha)$  e  $g(q^\alpha, p_\alpha)$  POTREMO SEMPRE ANCHE

$$f(Q^A, P_A) \quad g(Q^A, P_A)$$

TEOREMA:

È N. S. AFFINE UN VALGUA CONDIZIONE DI INVARIANZA CANONICA

$$\forall f, g \quad [f, g]_{Q, P} = [f, g]_{q, p} \quad (1)$$

È CIO VALGANO LE CONDIZIONI DI INVARIANZA CANONICA

$$(2) \quad [Q^\alpha, Q^\beta]_{Q, P} = [P_\alpha, P_\beta]_{Q, P} = 0 \quad [Q^\alpha, P_\beta]_{Q, P} = \delta^\alpha_\beta$$

(EIOE SIAMO INVARIANTI CANONICI).

Dim: IP VALGUA (1) TA SEGUONO (2)

SE INFATTI VALGONO (2) ALLORA PER  $f = Q^\alpha$  e  $g = Q^\beta$

$$\text{AVREMO } [Q^\alpha, Q^\beta]_{Q, P} = [Q^\alpha, Q^\beta]_{q, p} = 0$$

ANALOGAMENTE PER  $f = P_\alpha$  ed  $g = P_\beta$

$$\text{AVREMO } [P_\alpha, P_\beta]_{Q, P} = [P_\alpha, P_\beta]_{q, p} = 0$$

INFINE POMIAMO  $f = Q^\alpha$  ed  $g = P_\beta$

$$[Q^\alpha, P_\beta]_{Q, P} = [Q^\alpha, P_\beta]_{q, p} = \delta^\alpha_\beta \quad \underline{\text{C.V.A}}$$

итп  $[Q^{\alpha}, Q^{\beta}]_{q,p} = [P_{\alpha}, P_{\beta}]_{q,p} = 0$   $[Q^{\alpha}, P_{\beta}]_{q,p} = P_{\beta}^{\alpha}$

$\Rightarrow [f, g]_{q,p} = [f, g]_{p,p}$ .

Далее:

$$\begin{aligned}
 [f, g]_{q,p} &= \frac{\partial f}{\partial q^{\alpha}} \frac{\partial g}{\partial p_{\alpha}} - \frac{\partial f}{\partial p_{\alpha}} \frac{\partial g}{\partial q^{\alpha}} = \\
 &= \frac{\partial f}{\partial q^{\alpha}} \left( \frac{\partial g}{\partial Q^{\alpha}} \frac{\partial Q^{\alpha}}{\partial p_{\alpha}} + \frac{\partial g}{\partial P_{\alpha}} \frac{\partial P_{\alpha}}{\partial p_{\alpha}} \right) - \frac{\partial f}{\partial p_{\alpha}} \left( \frac{\partial g}{\partial Q^{\alpha}} \frac{\partial Q^{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} + \frac{\partial g}{\partial P_{\alpha}} \frac{\partial P_{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} \right) \\
 &= [f, Q^{\alpha}]_{q,p} \frac{\partial g}{\partial Q^{\alpha}} + [f, P_{\alpha}]_{q,p} \frac{\partial g}{\partial P_{\alpha}} \quad (1)
 \end{aligned}$$

Аналогичным образом считаем:

$$\begin{aligned}
 [f, Q^{\alpha}]_{q,p} &= \frac{\partial f}{\partial q^{\alpha}} \frac{\partial Q^{\alpha}}{\partial p_{\alpha}} - \frac{\partial f}{\partial p_{\alpha}} \frac{\partial Q^{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} = \\
 &= \left( \frac{\partial f}{\partial Q^{\beta}} \frac{\partial Q^{\beta}}{\partial q^{\alpha}} + \frac{\partial f}{\partial P_{\beta}} \frac{\partial P_{\beta}}{\partial q^{\alpha}} \right) \frac{\partial Q^{\alpha}}{\partial p_{\alpha}} - \left( \frac{\partial f}{\partial Q^{\beta}} \frac{\partial Q^{\beta}}{\partial p_{\alpha}} + \frac{\partial f}{\partial P_{\beta}} \frac{\partial P_{\beta}}{\partial p_{\alpha}} \right) \frac{\partial Q^{\alpha}}{\partial q^{\alpha}} \\
 &= \underbrace{[Q^{\beta}, Q^{\alpha}]_{q,p}}_{0'} \frac{\partial f}{\partial Q^{\beta}} + \underbrace{[P_{\beta}, Q^{\alpha}]_{q,p}}_{-\delta_{\beta}^{\alpha}} \frac{\partial f}{\partial P_{\beta}} = - \frac{\partial f}{\partial P_{\alpha}} \quad (2)
 \end{aligned}$$

Аналогичным образом:

$$[f, P_{\alpha}]_{q,p} = \underbrace{[Q^{\beta}, P_{\alpha}]_{q,p}}_{\delta_{\alpha}^{\beta}} \frac{\partial f}{\partial Q^{\beta}} + \underbrace{[P_{\beta}, P_{\alpha}]_{q,p}}_{0''} \frac{\partial f}{\partial P_{\beta}}$$

$$[f, P_{\alpha}]_{q,p} = \frac{\partial f}{\partial Q^{\alpha}} \quad (3)$$

ipotesis  $L \in C^2$  e(2) w.u.c.a (N) av. rono

15

$$\begin{aligned} L[f, g]_{q,p} &= \underbrace{L[f, \varphi^*]_{q,p}}_{-\frac{\partial f}{\partial p_x}} \frac{\partial \varphi}{\partial q^x} + \underbrace{L[f, p_x]_{q,p}}_{\frac{\partial f}{\partial q^x}} \frac{\partial g}{\partial p_x} = \\ &= \frac{\partial f}{\partial q^x} \frac{\partial g}{\partial p_x} - \frac{\partial f}{\partial p_x} \frac{\partial g}{\partial q^x} = L[f, g]_{q,p}. \quad \underline{\text{c. v. a}} \end{aligned}$$

~

Teorema?

es. n. 2 AFFINEGGIO UNA TRASF. SIA CANONICA E' CASO

PER OGNI  $f, g : f = f(q^x, p_x) \quad g = g(q^x, p_x)$

ACCADA CASO  $L[f, g]_{q,p} = L[f, g]_{Q,P}$

Dimostrazione banale





TRASF. DI GAUGE E TRASF. CANONICHE

ABBIAMO VISTO CHE ~~PER~~ **UNA** TRASF. DI GAUGE (PER VARIAZIONI AD ESSEMPLIFICI E SINCRONO) LA SUA INVARIATA LA VARIAZIONE PRIMA DEL FORMALISMO DI HAMILTON.

QUINDI CONSIDERIAMO LE DUE LAGRANGIANE

$$L(q^{\alpha}, \dot{q}^{\alpha}, t) \quad \text{e} \quad \tilde{L} = L(q^{\alpha}, \dot{q}^{\alpha}, t) + \frac{dF(q^{\alpha}, t)}{dt} \quad (1)$$

AVREMO CHE  $S = \tilde{S}$  con 
$$\begin{cases} S = \int_{t_0}^{t_1} L(q^{\alpha}, \dot{q}^{\alpha}, t) dt \\ \tilde{S} = \int_{t_0}^{t_1} \tilde{L}(q^{\alpha}, \dot{q}^{\alpha}, t) dt \end{cases}$$

DA CUI ENTRANDO LE LAGRANGIANE DOVRANNO SODDISFARRE LE EQUAZIONI DI LAGRANGE

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^{\alpha}} - \frac{\partial L}{\partial q^{\alpha}} = 0 \quad \text{e} \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{q}^{\alpha}} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial q^{\alpha}} = 0$$

LA (1) CUMOLA NELLO SPAZIO DELLE FASI UNA TRASF. DI COORDINATO, OSSERVIAMO CHE QUANDO PASSIAMO ALLA LAGRANGIANA  $\tilde{L}$ , LE  $q^{\alpha}$  SONO FORMALMENTE UGUALI

QUINDI NELLO SPAZIO DELLE FASI AURONO LA SEGUENTE

TRASF. DI COORDINATO

$$\Rightarrow \begin{cases} Q^{\alpha} = q^{\alpha} \\ P_{\alpha} = \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{q}^{\alpha}} = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^{\alpha}} + \frac{\partial}{\partial \dot{q}^{\alpha}} \left[ \frac{dF}{dt} \right] \\ \quad = P_{\alpha} + \frac{\partial F}{\partial q^{\alpha}} \end{cases}$$

ESSE AURONO:

$$\begin{cases} Q^{\alpha} = q^{\alpha} \\ P_{\alpha} = P_{\alpha} + \frac{\partial F}{\partial q^{\alpha}} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} q^{\alpha} = Q^{\alpha} \\ P_{\alpha} = P_{\alpha} - \frac{\partial F(Q^{\alpha}, t)}{\partial Q^{\alpha}} \end{cases} \quad (1a)$$

AVREMO INOLTRE CHE

$$\begin{aligned} \tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) &= \dot{Q}^\alpha P_\alpha - \tilde{L} = \dot{q}^\alpha \left( P_\alpha + \frac{\partial f}{\partial q^\alpha} \right) - L - \frac{df}{dt} \\ &= \underbrace{\left[ \dot{q}^\alpha P_\alpha - L \right]}_H + \frac{\partial f}{\partial q^\alpha} \dot{q}^\alpha - \frac{\partial f}{\partial q^\alpha} \dot{q}^\alpha - \frac{\partial f}{\partial t} \end{aligned}$$

$$\tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = H(q^\alpha, P_\alpha, t) - \frac{\partial f(q^\alpha, t)}{\partial t} \quad (2^*)$$

COMONQUE ESSENDO  $q^\alpha = Q^\alpha$  POTREMO ANCHE SCRIVERE

$$\tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = H(Q^\alpha, P_\alpha, t) - \frac{\partial f(Q^\alpha, t)}{\partial t} \quad (2^{**})$$

OSSERVIAMO CHE CONSIDERANDO INVECE DI LEGGARE

$$\tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = \dot{Q}^\alpha P_\alpha - \tilde{L}$$

AVREMO LE NUOVE EQUAZIONI DI HAMILTON.

$$\begin{cases} \dot{Q}^\alpha = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_\alpha} \\ \dot{P}_\alpha = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q^\alpha} \end{cases} \quad (3^*)$$

OSSERVANDO INOLTRE CHE SE ERETIAMO DA PRIMA  $L(q, \dot{q}, t)$

ESPRIMENDO LA PRIMA INVECE AN UN CALCOLO DIRITTO

AVREMO PER LA (2\*) E (1\*)

$$\frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_\alpha} = \frac{\partial H}{\partial P_\alpha} \frac{\partial P_\alpha}{\partial P_\alpha} = \dot{q}^\alpha \delta_{\beta\alpha} = \dot{q}^\alpha = \dot{Q}^\alpha \Rightarrow \dot{Q}^\alpha = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_\alpha} \quad (3^*)$$

ANALOGAMENTE

$$-P_\alpha = \frac{\partial H}{\partial \dot{q}^\alpha} \quad \dot{q}^\beta = \dot{Q}^\beta$$

$$\frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q^\alpha} = \frac{\partial H}{\partial Q^\alpha} + \frac{\partial H}{\partial P_\beta} \frac{\partial P_\beta}{\partial Q^\alpha} - \frac{\partial^2 f}{\partial Q^\alpha \partial t} =$$
$$- \frac{\partial^2 f(Q^\alpha, t)}{\partial Q^\alpha \partial Q^\beta}$$

$$= - \dot{P}_\alpha - \dot{Q}^\beta \frac{\partial^2 f(Q^\alpha, t)}{\partial Q^\alpha \partial Q^\beta} - \frac{\partial^2 f(Q^\alpha, t)}{\partial Q^\alpha \partial t} =$$
$$- \frac{d}{dt} \left[ \frac{\partial f(Q^\alpha, t)}{\partial Q^\alpha} \right]$$

$$= - \dot{P}_\alpha - \frac{d}{dt} \left[ \frac{\partial f(Q^\alpha, t)}{\partial Q^\alpha} \right] = - \frac{d}{dt} \left\{ P_\alpha + \frac{\partial f}{\partial Q^\alpha} \right\} =$$

$$= - \frac{d}{dt} \left\{ \underbrace{P_\alpha + \frac{\partial f}{\partial Q^\alpha}}_{P_\alpha} \right\} = - \dot{P}_\alpha$$

DA CUI

$$\boxed{\dot{P}_\alpha = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q^\alpha}} \quad (3^*)_2$$

QUINDI LA TRASFORMAZIONE È CERTAMENTE CANONICA.

"FUNZIONE GENERATRICE"

ASSUMIAMO CHE AVENDO A SOSTO CHE  $q^\alpha = Q^\alpha$  NON POSSIAMO CERTAMENTE CERCARE COME FUNZIONE GENERATRICE UNA FUNZIONE DI TIPO  $F_2(q^\alpha, Q^\alpha, t)$  (POCHÉ  $q^\alpha$  ED  $Q^\alpha$  SONO IN QUESTA CASO VARIABILI INDIPENDENTI, MENTRE NEL CASO DI INTERESSE  $q^\alpha = Q^\alpha$ , CIO È UNA SOLA VARIABILE INDIPENDENTE).

CONSIDERIAMO UNA FUNZIONE CONVINTIVA DI TIPO  $F_2$

$$F_2(q^d, P_d, t) = q^d P_d - f(q^d, t) \quad (4*)$$

IN QUESTO CASO AVREMO LE RELAZIONI

$$\begin{cases} P_d = \frac{\partial F_2}{\partial q^d} = P_d - \frac{\partial f}{\partial q^d} \\ Q^d = \frac{\partial F_2}{\partial P_d} = q^d \\ K = H + \frac{\partial F_2}{\partial t} = H - \frac{\partial f}{\partial t} \end{cases} \quad (5*)$$

INOLTRE SE CALCOLIAMO LA

$$\frac{\partial^2 F}{\partial q^d \partial P_d} = \frac{\partial q^d}{\partial q^d} = \delta_{P_d} \quad (6*)$$

DA CIU'  $\det \left( \frac{\partial^2 F}{\partial q^d \partial P_d} \right) = \det \delta_{P_d} \neq 0$

NOTA: CHE LA TRASF. AI GAUGGI INDICA UNA TRASF. CANONICA  
RIGUARDO ALCUNO AL SEGUENTE CALCOLO.

VALUTIAMO LE PARENTESI DI POISSON

$$[Q^d, Q^R]_{q,p}; [P_d, P_R]_{q,p}; [P_d, Q^R]_{q,p}$$

$$[Q^d, Q^R]_{q,p} = \frac{\partial Q^d}{\partial p_x} \frac{\partial Q^R}{\partial q^x} - \frac{\partial Q^d}{\partial q^x} \frac{\partial Q^R}{\partial p_x} = 0$$

$\underbrace{\quad}_{=0} \quad \underbrace{\quad}_{\delta^{Rx}} \quad \underbrace{\quad}_{\delta^{dx}} \quad \underbrace{\quad}_{=0}$

INFATTI  $\frac{\partial Q^d}{\partial p_x} = \frac{\partial q^d}{\partial p_x} = 0$  IN QUESTO  $\{q^d, p_x\}$  SONO VARIABILI INDIPENDENTI

$$[P_d, P_R]_{q,p} = \frac{\partial P_d}{\partial p_x} \frac{\partial P_R}{\partial q^x} - \frac{\partial P_d}{\partial q^x} \frac{\partial P_R}{\partial p_x} = 0$$

$\underbrace{\quad}_{\delta^{dx}} \quad \underbrace{\quad}_{=0} \quad \underbrace{\quad}_{=0} \quad \underbrace{\quad}_{\delta^{Rx}}$

INFATTI  $\frac{\partial P_R}{\partial q^x} = \frac{\partial P^R}{\partial q^x} = 0$  IN QUESTO  $Q^x, P_p$  SONO VARIABILI INDIPENDENTI

$$[P_d, Q^R]_{q,p} = \frac{\partial P_d}{\partial p_x} \frac{\partial Q^R}{\partial q^x} - \frac{\partial P_d}{\partial q^x} \frac{\partial Q^R}{\partial p_x} = \delta_d^R$$

$\underbrace{\quad}_{=0} \quad \underbrace{\quad}_{\delta^{Rx}} \quad \underbrace{\quad}_{=0} \quad \underbrace{\quad}_{=0}$

Quindi è canonico

$$(7*) \left\{ \begin{aligned} [Q^A, Q^B]_{q,P} &= [Q^A, Q^B]_{q,P} = 0 \\ [P_\alpha, P_\beta]_{q,P} &= [P_\alpha, P_\beta]_{q,P} = 0 \\ [P_\alpha, Q^B]_{q,P} &= [P_\alpha, Q^B]_{q,P} = \delta_\alpha^B \end{aligned} \right. \quad \left( \begin{array}{l} \text{DEGLI INVARIANTI} \\ \text{GALILEI} \end{array} \right)$$

Allora la trasf. è canonica



Applicazione della trasf. di gauge ad una particella carica in un campo elettromagnetico

Abbiamo visto che

$$(8*) \left\{ \begin{aligned} \tilde{A}_\alpha &= A_\alpha + \frac{1}{c} \frac{\partial \tilde{f}}{\partial x^\alpha} \\ \tilde{\Phi} &= \Phi + \frac{1}{c} \frac{\partial \tilde{f}}{\partial t} \end{aligned} \right. \quad \begin{array}{l} \text{questa trasf. di gauge} \\ \Rightarrow \tilde{\mathcal{L}}(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) = \mathcal{L}(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) + \frac{d\tilde{f}}{dt} \end{array}$$

Ne caso specifico abbiamo visto che  $q^\alpha = x^\alpha$   $\dot{q}^\alpha = v^\alpha$

$$\tilde{f} = \frac{e}{q} \Phi \quad \text{da cui} \quad f = \frac{q}{c} \tilde{f}$$

Quindi allora la Lagrangiana

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} m \dot{q}^\alpha \dot{q}_\alpha + \frac{q}{c} A_\alpha \dot{q}^\alpha - q \Phi \quad (*)$$

Faremo corrispondere per la gauge invarianza della  $S_2 = S_2^{\tilde{}}$

$$\tilde{\mathcal{L}}(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) = \mathcal{L}(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) + \frac{q}{c} \frac{d\tilde{f}}{dt} \quad (**)$$

RICORDIAMO CHE IN CORMISTODINAMICA AGLI  $(p^a, \dot{q}^a, t)$

22

$$P_a = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}^a} = m g_{ab} \dot{q}^b + \frac{q}{c} A_a$$

DA CUI  $\dot{q}^a = \frac{1}{m} \left( P_a - \frac{q}{c} A_a \right)$  E DA  $\dot{q}^a = \frac{1}{m} \left( P_a - \frac{q}{c} A_a \right)$

DA CUI PER LA TRASF. AI LEGGERI

$$H(q^a, P_a, t) = \dot{q}^a P_a - \mathcal{L}(q^a, \dot{q}^a, t) =$$

$$H(q^a, P_a, t) = \frac{1}{2m} \left( P_a - \frac{q}{c} A_a \right) \left( P_a - \frac{q}{c} A_a \right) + q \Phi$$

VENIAMO QUINDI LA TRASF. CANONICA (NELLO SPAZIO DELLE FASI CORRISPONDENTE ALLA TRASF. AI GAUGE INTRODOTTI NELLO SPAZIO DELLE CONFIGURAZIONI).

A RIBITTO VISTO CHE AUREMO IL PASSAGGIO

$$(q^a, P_a) \rightarrow (Q^a, \underline{P}_a)$$

DOVE:

$$\begin{cases} Q^a = q^a \\ \underline{P}_a = P_a + \frac{\partial \mathcal{F}}{\partial q^a} = P_a + \frac{q}{c} \frac{\partial \tilde{\mathcal{F}}}{\partial q^a} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} q^a = Q^a \\ P_a = \underline{P}_a - \frac{q}{c} \frac{\partial \tilde{\mathcal{F}}}{\partial q^a} \end{cases} \quad (9.4)$$

OSSERVIAMO QUINDI CHE:

$$\begin{aligned} P_a - \frac{q}{c} A_a &= \underline{P}_a - \frac{q}{c} \frac{\partial \tilde{\mathcal{F}}}{\partial q^a} - \frac{q}{c} A_a = \underline{P}_a - \frac{q}{c} \left( A_a + \frac{\partial \tilde{\mathcal{F}}}{\partial q^a} \right) \\ &= \left( \underline{P}_a - \frac{q}{c} \tilde{A}_a \right) \end{aligned}$$

ED ANALOGAMENTE

$$\left( P_a - \frac{q}{c} A_a \right) = \left( \underline{P}_a - \frac{q}{c} \tilde{A}_a \right)$$

$$\tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = H(q^\alpha, p_\alpha, t) - \frac{q}{c} \frac{\Delta \tilde{F}}{\Delta t}$$

DA cui

$$\begin{aligned} \tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) &= \frac{1}{2m} \left( P^\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}^\alpha \right) \left( P_\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}_\alpha \right) + q \tilde{\Phi} - \\ &\quad - \frac{q}{c} \frac{\Delta \tilde{F}}{\Delta t} = \\ &= \frac{1}{2m} \left( P^\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}^\alpha \right) \left( P_\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}_\alpha \right) + q \left( \tilde{\Phi} - \frac{1}{c} \frac{\Delta \tilde{F}}{\Delta t} \right) \end{aligned}$$

è

$$\tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = \frac{1}{2m} \left( P^\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}^\alpha \right) \left( P_\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}_\alpha \right) + q \tilde{\Phi} \quad (10*)$$

MENTRE LA FUNZIONE GENERATRICE CORRISPONDENTE SARÀ:

$$F_2(q^\alpha, P_\alpha, t) = q^\alpha P_\alpha - \frac{q}{c} \tilde{F}(q^\alpha, t) \quad (11*)$$

CHE È LA PROPRIO CHE I CONDIZIONI:

$$\begin{cases} P_\alpha = \frac{\Delta F_2}{\Delta q^\alpha} = P_\alpha - \frac{q}{c} \frac{\Delta \tilde{F}}{\Delta q^\alpha} \\ Q^\alpha = \frac{\Delta F_2}{\Delta P_\alpha} = q^\alpha \\ \tilde{H} = H + \frac{\Delta F_2}{\Delta t} = H - \frac{q}{c} \frac{\Delta \tilde{F}}{\Delta t} \end{cases} \quad (12*)$$

SE CALCOLIAMO LA  $\tilde{L}(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t)$  CON UN CALCOLO DIRETTO

AVEREMO

$$\begin{aligned} \tilde{L} &= L(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) + \frac{q}{c} \frac{d\tilde{f}}{dt} = \\ &= \frac{1}{2} m \sum_{\alpha, \beta} g_{\alpha\beta} \dot{q}^\alpha \dot{q}^\beta + \frac{q}{c} A_\alpha \dot{q}^\alpha - q \tilde{\Phi} \\ &\quad + \frac{q}{c} \left\{ \frac{\partial \tilde{f}}{\partial q^\alpha} \dot{q}^\alpha + \frac{\partial \tilde{f}}{\partial t} \right\} = \\ &= \frac{1}{2} m \sum_{\alpha, \beta} g_{\alpha\beta} \dot{q}^\alpha \dot{q}^\beta + \frac{q}{c} \left( A_\alpha + \frac{\partial \tilde{f}}{\partial q^\alpha} \right) \dot{q}^\alpha - q \left( \tilde{\Phi} - \frac{1}{c} \frac{\partial \tilde{f}}{\partial t} \right) \end{aligned}$$

DA CUI PONENDO  $q^\alpha = Q^\alpha$  POTREMO SCRIVERE

$$\tilde{L} = \frac{1}{2} m \sum_{\alpha, \beta} g_{\alpha\beta} \dot{Q}^\alpha \dot{Q}^\beta + \frac{q}{c} \tilde{A}_\alpha \dot{Q}^\alpha - q \tilde{\Phi}$$

DA CUI FACENDO LA TRASFORMATA DI LEGENDRE AVREMO LA

(10\*)

$$\tilde{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = \frac{1}{2m} \left( P_\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}^\alpha \right) \left( P_\alpha - \frac{q}{c} \tilde{A}_\alpha \right) + q \tilde{\Phi}$$

DOVE  $P_\alpha = \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{Q}^\alpha}$

CON LE NUOVE EQUAZIONI DI HAMILTON.

$$\begin{cases} \dot{Q}^\alpha = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_\alpha} \\ \dot{P}_\alpha = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial Q^\alpha} \end{cases} \quad (12*)$$



SISTEMA DI N SOLIDI SOGGETTO AD UN POTENZIALE GENERALIZZATO E AD UN POTENZIALE CONSERVATIVO

IN QUESTO CASO AVREMO

$$L = \underbrace{\frac{1}{2} A_{\alpha\beta} \dot{q}^\alpha \dot{q}^\beta + A_\alpha \dot{q}^\alpha + A_0}_{T} + \underbrace{U(q)}_{\text{POTENZ. CONSERVATIVO}} + \underbrace{U_0 + U_\alpha \dot{q}^\alpha}_{\text{POT. GENERALIZZATO}}$$

RICORDANDO CHE  $P_\alpha = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} = A_{\alpha\beta} \dot{q}^\beta + A_\alpha + U_\alpha$

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

DA CUI APPLICANDO LA TRASF. DI LEGGENDRO

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

AVREMO L'HAMILTONIANA

$$H(q^\alpha, P_\alpha, t) = (A^{-1})^{\alpha\beta} (P_\alpha - A_\alpha - U_\alpha) (P_\beta - A_\beta - U_\beta) - (A_0 + U_0 + U(q))$$

CONSIDERANDO UNA TRASF. DI GAUGE DEFINIAMO

$$\tilde{L}(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) = L(q^\alpha, \dot{q}^\alpha, t) + \frac{d}{dt} F(q^\alpha, t)$$

QUESTA SARÀ ASSOCIATA ALL'INTEGRAZIONE DEL NUOVO POTENZIALE GENERALIZZATO

$$\tilde{U} = U + \frac{dF}{dt} \quad \text{CON} \quad \begin{cases} U = U_0 + U_\alpha \dot{q}^\alpha \\ \tilde{U} = \tilde{U}_0 + \tilde{U}_\alpha \dot{q}^\alpha \end{cases}$$

TALC CHE  $\begin{cases} \tilde{U}_0 = U_0 + \frac{\partial F}{\partial t} \\ \tilde{U}_\alpha = U_\alpha + \frac{\partial F}{\partial q^\alpha} \end{cases}$

ASSIEME VISTO CHE UNA TRASF. AI GAUCCO NELLO SPAZIO DELLE COORDINATE, INDUCE NELLO SPAZIO DELLE FASI AD UNA CORRISPONDENTE TRASF. CANONICA

$$\begin{cases} Q^\alpha = q^\alpha \\ P_\alpha = p_\alpha + \frac{\Delta F}{\Delta q^\alpha} \end{cases} \quad \text{E VICEVERSA} \quad \begin{cases} q^\alpha = Q^\alpha \\ p_\alpha = P_\alpha - \frac{\Delta F}{\Delta q^\alpha} \end{cases}$$

CON L'INTRODUZIONE DELLA NUOVA HAMILTONIANA

$$\hat{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = H(q^\alpha, p_\alpha, t) + \frac{\Delta F(q^\alpha, t)}{\Delta t}$$

ESSENDO

$$\begin{cases} \dot{q}^\alpha = \frac{\Delta H}{\Delta p_\alpha} \\ \dot{p}_\alpha = -\frac{\Delta H}{\Delta q^\alpha} \end{cases} \quad \text{E ANALOGAMENTE} \quad \begin{cases} \dot{Q}^\alpha = \frac{\Delta \hat{H}}{\Delta P_\alpha} \\ \dot{P}_\alpha = -\frac{\Delta \hat{H}}{\Delta Q^\alpha} \end{cases}$$

SE CALCOLIAMO LA NUOVA HAMILTONIANA AVREMO.

$$\hat{H} = (A^{-1})^{\alpha\beta} \left[ P_\alpha - \frac{\Delta F}{\Delta q^\alpha} - A_\alpha - \bar{U}_\alpha \right] \left[ P_\beta - \frac{\Delta F}{\Delta q^\beta} - A_\beta - \bar{U}_\beta \right] - (A_0 + \bar{U}_0 + \bar{U}^{(c)}) - \frac{\Delta F}{\Delta t}$$

$\tilde{U}_\alpha$        $\tilde{U}_\beta$        $\tilde{U}_0$

RICORRANDO LG (\*) AVREMO:

$$\hat{H}(Q^\alpha, P_\alpha, t) = (A^{-1})^{\alpha\beta} [P_\alpha - A_\alpha - \tilde{U}_\alpha] [P_\beta - A_\beta - \tilde{U}_\beta] - (A_0 + \bar{U}^{(c)} + \tilde{U}_0)$$

ESSENDO LG FOLLOBI

$$(A^{-1})^{\alpha\beta}(Q^\mu, t) ; \quad A_\alpha = A_\alpha(Q^\mu, t) ; \quad \tilde{U}_0 = \bar{U}_0(Q^\mu, t)$$

$$\tilde{U}_\alpha = \bar{U}_\alpha(Q^\mu, t) ; \quad \bar{U}^{(c)} = \bar{U}^{(c)}(Q^\mu, t)$$