

Kapitel 7: Hamilton-Jacobi-Theorie

Wir stellen nun ein Standardverfahren vor, wie man systematisch eine kanonische Transformation finden kann, die eine vorgegebene Hamilton-Funktion und damit die zugehörigen Hamilton-Gleichungen vereinfacht. Dies führt auf eine partielle Differentialgleichung für die Erzeugende der gesuchten kanonischen Transformation. Diese Hamilton-Jacobi-Gleichung lässt sich häufig mit der Methode der Separation der Variablen lösen.

7.1 Zeitabhängige Hamilton-Jacobi-Gleichung:

Es gelte sei eine Hamilton-Funktion $H(q, P, t)$, so daß die Hamilton-Gleichungen (6.6) zu lösen sind. Wir wollen nun eine kanonische Transformation dahingehend auswählen, daß die neuen Hamilton-Gleichungen (6.7) vereinfacht sind. Die denkbar einfachste Hamilton-Funktion $H'(Q, P, t)$ ist trivial

$$H'(Q, P, t) = 0 \tag{7.1}$$

und führt auf die Hamilton-Gleichungen

$$\dot{Q}_i(t) \stackrel{(6.7), (7.1)}{=} 0, \quad \dot{P}_i(t) \stackrel{(6.7), (7.1)}{=} 0; \quad i = 1, \dots, f \tag{7.2}$$

die sich unmittelbar integrieren lassen:

$$Q_i(t) = Q_i = \text{konst.}, \quad P_i(t) = P_i = \text{konst.}; \quad i = 1, \dots, f \tag{7.3}$$

Wir suchen nun die Erzeugende $F_2(q, P, t)$ derjenigen kanonischen Transformation, die die vorgegebene Hamilton-Funktion $H(q, P, t)$ auf die triviale Hamilton-Funktion (7.1) abbildet. Aus (6.38) und (7.1) folgt zunächst die Bedingung

$$H(q, P, t) + \frac{\partial F_2(q, P, t)}{\partial t} = 0 \tag{7.4}$$

Mit Hilfe der Transformationsgleichungen (6.36) geht dann (7.4) in die zeitabhängige Hamilton-Jacobi-Gleichung über

$$H(q_1, \dots, q_f, \frac{\partial F_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f, t)}{\partial q_1}, \dots, \frac{\partial F_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f, t)}{\partial q_f}, t) + \frac{\partial F_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f, t)}{\partial t} = 0 \tag{7.5}$$

Es handelt sich hierbei um eine nichtlineare partielle Differentialgleichung erster Ordnung für die Erzeugende $F_2(q, P, t)$, wobei die alten Koordinaten q_1, \dots, q_f und die Zeit t als Variablen auftreten. Die vollständige Lösung von (7.5) beinhaltet deshalb $f+1$ Integrationskonstanten. Davon ist eine Integrationskonstante trivial, da die Erzeugende $F_2(q, P, t)$ selbst nicht explizit in (7.5) enthalten ist. Mit $F_2(q, P, t)$ ist offensichtlich

lich auch $F_2(q, P, t) = F_2(q, P, t) + \mathcal{F}(P)$ eine Lösung von (7.5). Die restlichen \mathcal{F} nichttrivialen Integrationskonstanten können wegen (7.3) mit den neuen generalisierten Impulsen $P_1, \dots, P_\mathcal{F}$ identifiziert werden.

Wir denken uns nun die zeitabhängige Hamilton-Jacobi-Gleichung (7.5) gelöst und wollen mit der bekannten Erzeugenden $F_2(q, P, t)$ die Lösung der ursprünglichen Hamilton-Gleichungen

$$(6.6) \quad \dot{q}_i = q_i(q_1^0, \dots, q_\mathcal{F}^0, P_1^0, \dots, P_\mathcal{F}^0, t); \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.6)$$

$$P_i = P_i(q_1^0, \dots, q_\mathcal{F}^0, P_1^0, \dots, P_\mathcal{F}^0, t); \quad i = 1, \dots, \mathcal{F}$$

berechnen. Hierbei berechnen q_i^0 und P_i^0 mit $i = 1, \dots, \mathcal{F}$ die Anfangsdaten der generalisierten Koordinaten q_i und Impulse P_i mit $i = 1, \dots, \mathcal{F}$ zur Zeit $t = 0$. Zunächst werden wir die Transformationsgleichungen (6.36) und (6.37) zur Zeit $t = 0$ aus:

$$P_i^0 = \frac{\partial F_2(q_1^0, \dots, q_\mathcal{F}^0, P_1, \dots, P_\mathcal{F}, 0)}{\partial q_i^0}; \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.7)$$

$$Q_i = \frac{\partial F_2(q_1^0, \dots, q_\mathcal{F}^0, P_1, \dots, P_\mathcal{F}, 0)}{\partial P_i}; \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.8)$$

Es handelt sich um $2\mathcal{F}$ algebraische Gleichungen, aus denen sich die nach (7.3) vorliegenden Integrationskonstanten Q_i und P_i als Funktion der Anfangsdaten q_i^0 und P_i^0 ausdrücken lassen:

$$Q_i = Q_i(q_1^0, \dots, q_\mathcal{F}^0, P_1^0, \dots, P_\mathcal{F}^0) \quad (7.9)$$

$$P_i = P_i(q_1^0, \dots, q_\mathcal{F}^0, P_1^0, \dots, P_\mathcal{F}^0)$$

Für beliebige Zeiten t lautet die Transformationsgleichung (6.36) und (6.37)

$$P_i = \frac{\partial F_2(q_1, \dots, q_\mathcal{F}, P_1, \dots, P_\mathcal{F}, t)}{\partial q_i}; \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.10)$$

$$Q_i = \frac{\partial F_2(q_1, \dots, q_\mathcal{F}, P_1, \dots, P_\mathcal{F}, t)}{\partial P_i}; \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.11)$$

Zunächst kann (7.11) nach den alten generalisierten Koordinaten aufgelöst werden:

$$q_i = q_i(Q_1, \dots, Q_\mathcal{F}, P_1, \dots, P_\mathcal{F}, t); \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.12)$$

Setzt man (7.12) in (7.10) ein, so ergeben sich schließlich auch die alten generalisierten Impulse

$$P_i = P_i(Q_1, \dots, Q_\mathcal{F}, P_1, \dots, P_\mathcal{F}, t); \quad i = 1, \dots, \mathcal{F} \quad (7.13)$$

Aus (7.9), (7.12) und (7.13) folgt schließlich die gesuchte Lösung (7.6) der Hamilton-Gleichungen (6.6).

Die Erzeugende $F_2(q, P, t)$ als Lösung der zeitabhängigen Hamilton-Jacobi-Gleichung (7.5) lässt sich auch physikalisch in -

ternpretieren. Hierzu betrachten wir die totale Zeitableitung, die mit der Lagrange-Funktion identifiziert werden kann:

$$\frac{dF_2(q, P, t)}{dt} = \sum_i \left(\frac{\partial F_2}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial F_2}{\partial P_i} \dot{P}_i \right) + \frac{\partial F_2}{\partial t} \quad (7.14)$$

(6.36), (7.2), (7.4) $\sum_i P_i \dot{q}_i - H$ (5.24) L

Die Integration von (7.14) zeigt, daß die Erzeugende $F_2(q, P, t)$ bis auf eine Integrationskonstante die Wirkung entlang der Bahnkurve darstellt. Deshalb wird sie häufig auch als Lamiltonsche Wirkungsfunktion bezeichnet.

7.2 Zeitunabhängige Hamilton-Jacobi-Gleichung:

Wir betrachten nun eine Hamilton-Funktion $H(q, P)$, die nicht explizit von der Zeit abhängt. Zur Lösung der zeitabhängigen Hamilton-Jacobi-Gleichung (7.5) machen wir den Ansatz

$$F_2(q, P, t) = \tilde{F}_2(q, P) - \tilde{H}(P) t \quad (7.15)$$

da die abhängigen von den alten generalisierten Koordinaten q_i mit $i=1, \dots, f$ und der Zeit t separiert und die Separationskonstante $\tilde{H}(P)$ enthält. Einsetzen von (7.15) in (7.5) führt auf die zeitunabhängige Hamilton-Jacobi-Gleichung

$$H\left(q_1, \dots, q_f, \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)}{\partial q_1}, \dots, \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)}{\partial q_f}\right) = \tilde{H}(P_1, \dots, P_f) \quad (7.16)$$

und die Transformationsgleichungen (7.10), (7.11) lauten

$$P_i = \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)}{\partial q_i} ; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.17)$$

$$Q_i = \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)}{\partial P_i} ; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.18)$$

Da die Hamilton-Funktion $H(q, P)$ nicht explizit von der Zeit t abhängt, kann man die Separationskonstante $\tilde{H}(P)$ in (7.16) mit der Energie des Systems identifizieren.

Bisher wurde die Hamiltonsche charakteristische Funktion $\tilde{F}_2(q, P)$ lediglich als Bestandteil der Hamiltonschen Wirkungsfunktion $F_2(q, P, t)$ betrachtet. Wir können aber $\tilde{F}_2(q, P)$ auch als die Erzeugende einer eigenen kanonischen Transformation auffassen, deren Eigenschaften von der durch $F_2(q, P, t)$ erzeugten kanonischen Transformation etwas verschieden sind. Aus (6.38) und (7.16) folgt, daß die neue Hamilton-Funktion gegeben ist durch

$$\tilde{H}'(\tilde{Q}, P) = \tilde{H}(P), \quad (7.19)$$

so daß die neuen generalisierten Koordinaten Q_i mit $i=1, \dots, f$ zyklisch sind. Die neuen Lagrange-Gleichungen

$$\ddot{Q}_i \underbrace{(6.71, (7.19))}_{\partial P_i} \frac{\partial \tilde{H}(P_1, \dots, P_f)}{\partial P_i}, \quad \dot{P}_i \underbrace{(6.71, (7.19))}_{0}; \quad i=1, \dots, f \quad (7.20)$$

lassen sich unmittelbar integrieren

$$\tilde{Q}_i(t) = \frac{\partial \tilde{H}(P_1, \dots, P_f)}{\partial P_i} t + Q_i, \quad P_i(t) = P_i; \quad i=1, \dots, f \quad (7.21)$$

Damit sind die zu den zyklischen generalisierten Koordinaten Q_i korrespondierenden Impulse tatsächlich Erhaltungsgrößen. Die Transformationsgleichungen (6.36), (6.37) von $\tilde{F}_2(q, P)$ lauten

$$P_i = \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)}{\partial q_i}; \quad i=1, \dots, f \quad (7.22)$$

$$\tilde{Q}_i = \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)}{\partial P_i}; \quad i=1, \dots, f \quad (7.23)$$

sie sind wegen (7.21) offenbar mit denen von $F_2(q, P, t)$ in (7.17) und (7.18) identisch.

Die Lagrange charakteristische Funktion $\tilde{F}_2(q, P)$ besitzt eine physikalische Bedeutung, die der Lagrange charakteristischen Funktion $F_2(q, P, t)$ sehr ähnlich ist. Für die totale Zeitableitung erhalten wir

$$\frac{d\tilde{F}_2(q, P)}{dt} = \sum_{i=1}^f \left(\frac{\partial \tilde{F}_2}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial \tilde{F}_2}{\partial P_i} \dot{P}_i \right) \stackrel{(7.20), (7.22)}{=} \sum_{i=1}^f P_i \dot{q}_i \quad (7.24)$$

so daß die Zeitintegration ergibt

$$\tilde{F}_2(q, P) = \sum_{i=1}^f \int P_i dq_i \quad (7.25)$$

7.3 Harmonischer Oszillator:

Wir betrachten als Beispiel den harmonischen Oszillator, dessen Lagrange-Funktion schon in (5.72) aufgestellt wurde. Die zeitabhängige Lagrange-Funktion $F_2(q, P, t)$ für die Lagrange charakteristische Wirkungsfunktion $F_2(q, P, t)$ lautet in diesem Fall

$$\frac{1}{2m} \left(\frac{\partial F_2(q, P, t)}{\partial \dot{q}} \right)^2 + \frac{m\omega^2}{2} q^2 + \frac{\partial F_2(q, P, t)}{\partial t} = 0 \quad (7.26)$$

Da die Lagrange-Funktion (5.72) des harmonischen Oszillators nicht explizit zeitabhängig ist, läßt sich die Lagrange charakteristische Wirkungsfunktion gemäß (7.15) separieren:

$$F_2(q, P, t) = \tilde{F}_2(q, P) - \tilde{H}(P)t \quad (7.27)$$

wobei die Separationskonstante $\tilde{H}(P)$ als Energie des Systems

mit dem neuen Impuls als Erhaltungsgröße identifiziert werden kann. In Analogie zu (6.29) setzen wir

$$\tilde{H}(P) = \omega P \quad (7.28)$$

Durch (7.27) und (7.28) geht (7.26) in die zeitunabhängige Lagrange-Jacobi-Gleichung über:

$$\frac{1}{2m} \left(\frac{\partial \tilde{F}_2(q, P)}{\partial q} \right)^2 + \frac{m}{2} \omega^2 q^2 = \omega P \quad (7.29)$$

Eine algebraische Umformung von (7.29) ergibt

$$\frac{\partial \tilde{F}_2(q, P)}{\partial q} = \sqrt{2m \left(\omega P - \frac{1}{2} m \omega^2 q^2 \right)} \quad (7.30)$$

so daß sich durch Integration die Lagrangecharakteristische Funktion ergibt:

$$\tilde{F}_2(q, P) = \int^q \sqrt{2m \omega P - m^2 \omega^2 q'^2} dq' \quad (7.31)$$

Dabei wurde eine nur von P abhängige Integrationskonstante weggelassen. Das Standardintegral

$$\int^x \sqrt{a^2 - z^2} dz \stackrel{\text{Bronstein}}{=} \frac{x}{2} \sqrt{a^2 - x^2} + \frac{a^2}{2} \arcsin \frac{x}{a} \quad (7.32)$$

führt dann (7.31) über in

$$\tilde{F}_2(q, P) = \sqrt{\frac{m\omega P}{2}} q \sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2} + P \arcsin \sqrt{\frac{m\omega}{2P}} q \quad (7.33)$$

Mit dieser Lagrangecharakteristischen Funktion läßt sich der Zusammenhang zwischen den alten und neuen Variablen abrechnen. Hierzu betrachten wir deren partielle Ableitung nach q

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tilde{F}_2(q, P)}{\partial q} &= \sqrt{\frac{m\omega P}{2}} \left\{ \sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2} + \frac{q}{2} \frac{-\frac{m\omega}{2P} 2q}{\sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2}} \right\} + P \frac{\sqrt{\frac{m\omega}{2P}}}{\sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2}} \\ &= \sqrt{\frac{m\omega P}{2}} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2}} \left\{ 1 - \frac{m\omega}{2P} q^2 - \frac{m\omega}{2P} q^2 + 1 \right\} = \sqrt{2m\omega P} \sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2} = (7.30) \end{aligned}$$

und nach P

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tilde{F}_2(q, P)}{\partial P} &= \sqrt{\frac{m\omega}{2}} \frac{1}{2P} q \sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2} + \sqrt{\frac{m\omega P}{2}} \frac{q}{2} \frac{\frac{m\omega}{2P^2} q^2}{\sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2}} + \arcsin \sqrt{\frac{m\omega}{2P}} q \\ &+ P \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2}} \frac{\sqrt{\frac{m\omega}{2}}}{2} \frac{-q}{2} \frac{1}{P^{3/2}} = \frac{q}{2} \sqrt{\frac{m\omega}{2P}} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{m\omega}{2P} q^2}} \left\{ 1 - \frac{m\omega}{2P} q^2 + \frac{m\omega}{2P} q^2 - 1 \right\} \\ &+ \arcsin \sqrt{\frac{m\omega}{2P}} q = \arcsin \sqrt{\frac{m\omega}{2P}} q \quad (7.34) \end{aligned}$$

Aus der Transformationsgleichung (7.18) folgt dann mit (7.28) und (7.34)

$$Q = \arcsin \sqrt{\frac{m\omega}{2P}} q - \omega t \Rightarrow q(t) = \sqrt{\frac{2P}{m\omega}} \sin(Q + \omega t) \quad (7.35)$$

die zu den generalisierten Koordinaten r und φ kanonisch konjugierten Impulse lauten

$$P_r = \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} \quad (7.39) \quad m \dot{r} \quad \Rightarrow \quad \dot{r} = \frac{1}{m} P_r \quad (7.40)$$

$$P_\varphi = \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} \quad (7.39) \quad m r^2 \dot{\varphi} \quad \Rightarrow \quad \dot{\varphi} = \frac{1}{m r^2} P_\varphi \quad (7.41)$$

Durch eine Legendre-Transformation (5.24) geht die Lagrange- in die Hamilton-Funktion über:

$$H(r, \varphi, P_r, P_\varphi) = P_r \dot{r} + P_\varphi \dot{\varphi} - L(r, \varphi, \dot{r}, \dot{\varphi})$$

$$(7.39) - (7.41) \quad P_r \frac{P_r}{m} + P_\varphi \frac{P_\varphi}{m r^2} - \left[\frac{m}{2} \frac{P_r^2}{m^2} + \frac{m}{2} r^2 \frac{P_\varphi^2}{m^2 r^4} - V(r) \right]$$

$$= \frac{P_r^2}{2m} + \frac{P_\varphi^2}{2m r^2} + V(r) \quad (7.42)$$

Da keine explizite Zeitabhängigkeit in (7.42) vorliegt, ist die zeitunabhängige Hamilton-Jacobi-Gleichung (7.16) für die Hamiltonsche charakteristische Funktion zu lösen:

$$\frac{1}{2m} \left(\frac{\partial \tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi)}{\partial r} \right)^2 + \frac{1}{2m r^2} \left(\frac{\partial \tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi)}{\partial \varphi} \right)^2 + V(r) = \tilde{H}(P_r, P_\varphi) \quad (7.43)$$

Eine einfache algebraische Umformung ergibt:

$$\left(\frac{\partial \tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi)}{\partial r} \right)^2 = 2m r^2 \left\{ \tilde{H}(P_r, P_\varphi) - V(r) - \frac{1}{2m} \left(\frac{\partial \tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi)}{\partial \varphi} \right)^2 \right\} \quad (7.44)$$

Die linke Seite von (7.44) hängt nur von φ ab, während die rechte Seite nur von r abhängt. Deshalb müssen beide Seiten gleich einer Separationskonstanten $c^2(P_r, P_\varphi)$ sein. Aus der linken Seite von (7.44) folgt dann die Gleichung

$$\frac{\partial \tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi)}{\partial \varphi} = c(P_r, P_\varphi) \quad (7.45)$$

was zum folgenden Separationsansatz der Variablen führt:

$$\tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi) = \varphi c(P_r, P_\varphi) + \tilde{F}_2(r, P_r, P_\varphi) \quad (7.46)$$

Einsetzen von (7.46) in (7.44) führt dann auf

$$\frac{\partial \tilde{F}_2(r, P_r, P_\varphi)}{\partial r} = \sqrt{2m \left\{ \tilde{H}(P_r, P_\varphi) - V(r) - \frac{c(P_r, P_\varphi)^2}{2m r^2} \right\}} \quad (7.47)$$

was unmittelbar integriert werden kann:

$$\tilde{F}_2(r, P_r, P_\varphi) = \int \sqrt{2m \left\{ \tilde{H}(P_r, P_\varphi) - V(r) - \frac{c(P_r, P_\varphi)^2}{2m r^2} \right\}} dr \quad (7.48)$$

Der Einfachheit halber werden die beiden Konstanten $\tilde{H}(P_r, P_\varphi)$, $c(P_r, P_\varphi)$ mit den neuen Impulsen identifiziert:

$$\tilde{H}(P_r, P_\varphi) = P_r, \quad c(P_r, P_\varphi) = P_\varphi \quad (7.49)$$

Die Hamiltonsche charakteristische Funktion ergibt sich dann aus (7.46), (7.48), (7.49) zu

$$\tilde{F}_2(r, \varphi, P_r, P_\varphi) = \varphi P_\varphi + \int \sqrt{2m \left\{ P_r - V(r) - \frac{P_\varphi^2}{2m r^2} \right\}} dr \quad (7.50)$$

Die Transformationsgleichungen (7.18) lauten dann

$$Q \approx \frac{(7.18)}{\partial P_r} \frac{\partial \tilde{F}_2}{\partial P_r} - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_r} + \frac{(7.49), (7.50)}{\int \frac{m}{\sqrt{2m\{P_r - V(r) - \frac{Pe^2}{2mr^2}\}}} dz - t \quad (7.51)$$

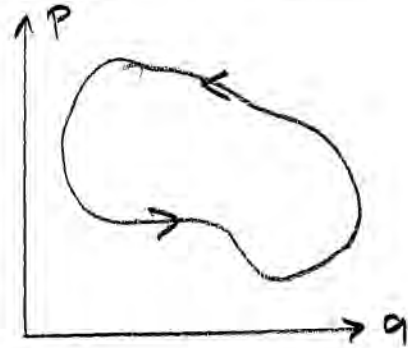
$$Q_\varphi \frac{(7.18)}{\partial P_\varphi} \frac{\partial \tilde{F}_2}{\partial P_\varphi} - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_\varphi} + \frac{(7.49), (7.50)}{\int \frac{Pe^2/r^2}{\sqrt{2m\{P_r - V(r) - \frac{Pe^2}{2mr^2}\}}} dz - t \quad (7.52)$$

Dabei stellt (7.51) eine implizite Gleichung für $z(t)$ dar, die in (7.52) eingesetzt $\varphi(t)$ ergibt. Ist man dagegen an der Bahnkurve $r(\varphi)$ interessiert, so lässt sich diese direkt aus (7.52) berechnen.

7.5 Wirbelungs- und Winkelvariablen:

Wir diskutieren nun eine wichtige Modifikation des Hamilton-Jacobi-Verfahrens, das auf periodische Systeme zugeschnitten ist, bei denen man sich häufig mehr für die Frequenzen der Bewegung als z.B. für die konkrete Gestalt der Bahn interessiert. Hierzu betrachten wir zunächst ein einzelnes Paar von kanonisch konjugierten Variablen q und P , d.h. die Projektion des Phasenraumes auf eine einzelne P - q -Ebene. Man unterscheidet zwei Typen von Periodizitäten:

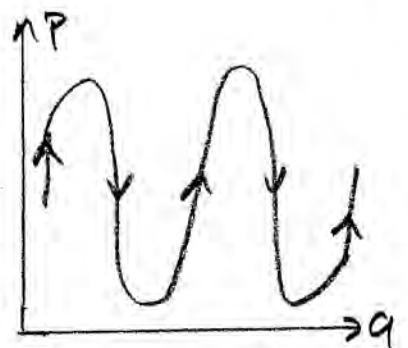
1. Bei einer Libration ist die Phasenbahn in der P - q -Ebene eine geschlossene Kurve, so dass q und P periodisch mit der gleichen Periodendauer T sind:



$$q(t) = q(t+T), \quad P(t) = P(t+T) \quad (7.53)$$

Die Libration ist typisch für schwingende Systeme, wie z.B. eine Feder.

2. Bei einer Rotation ist zwar auch P periodisch



$$P(t) = P(t+T) \quad (7.54)$$

q dagegen nicht mehr. Die generalisierte Koordinate ändert sich vielmehr nach der Periode T um einen konstanten Wert q_0

$$q(t+T) = q(t) + q_0 \quad (7.55)$$

Die Phasenbahn ist offen, wobei P jedoch eine periodische Funktion von q ist. Die Rotation tritt beispielsweise bei der Achsendrehung eines starren Körpers auf.

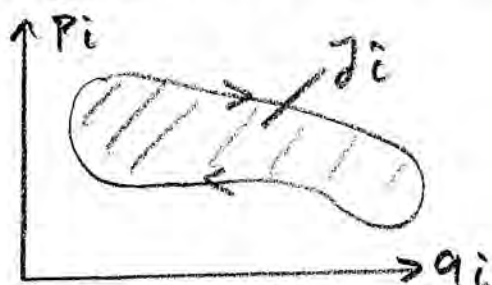
Diese beiden Bewegungstypen lassen sich unter Umständen auch an ein- und demselben System beobachten. Bei der

Diskussion des Pendels im Phasenraum in Abschn. 5.9 haben wir gesehen, dass für kleine Energien eine Libration auftritt, für große Energien aber eine Rotation vorliegt. Dabei werden Libration und Rotation durch eine Separatrix getrennt.

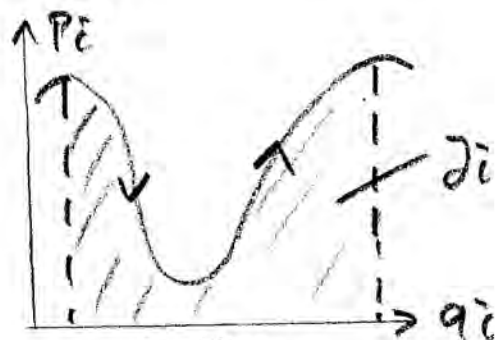
Wir behandeln nun periodische Systeme im Rahmen der Lagrange-Jacobi-Theorie und betrachten die Lagrange-Funktion $\tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f)$ als bekannt. Die bei der Lösung der zeitunabhängigen Lagrange-Jacobi-Gleichung (7.16) auftretenden Integrationskonstanten werden bisher immer unmittelbar mit den neuen Impulsen P_1, \dots, P_f identifiziert. Diese Wahl ist aber nicht eindeutig, da wir auch irgendwelche Funktionen der Integrationskonstanten mit den neuen Impulsen identifizieren können. Für periodische Systeme ist es aber gebräuchlich und naheliegend, die Winkelimpulsvariablen

$$J_i = \oint P_i dq_i \quad i = 1, \dots, f \quad (7.56)$$

als neue Impulse anzusehen. Dabei erfolgt die Integration über eine volle Periode der Libration bzw. Rotation, so dass wir die Winkelimpulsvariablen mit folgenden Flächeninhalten identifizieren können:



Libration



Rotation

Wir identifizieren nun die neuen Impulse P_1, \dots, P_f in der Lagrange-Funktion durch die charakteristische Funktion \tilde{F}_2 mit den Winkelimpulsvariablen:

$$\tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, P_1, \dots, P_f) \Rightarrow \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, J_1, \dots, J_f) \quad (7.57)$$

Nach der zeitunabhängigen Lagrange-Jacobi-Gleichung (7.16) ist dann auch die neue Lagrange-Funktion \tilde{H} schließlich eine Funktion der Winkelimpulsvariablen:

$$\tilde{H}(P_1, \dots, P_f) \Rightarrow \tilde{H}(J_1, \dots, J_f) \quad (7.58)$$

Wir kommen nun zu den Winkelvariablen w_1, \dots, w_f , die man als die zu den Winkelimpulsvariablen J_1, \dots, J_f konjugierten Variablen einführt:

$$P_i = \partial_i \quad \Leftrightarrow \quad \tilde{Q}_i = w_i; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.59)$$

Wie aus der neuen Hamilton-Funktion (7.58) hervorgeht, sind die Winkelvariablen w_1, \dots, w_f alle zyklisch. Die Lösung der neuen Hamilton-Gleichungen

$$\dot{w}_i(t) \stackrel{(7.20)}{=} \frac{\partial \tilde{H}(\tilde{J}_1(t), \dots, \tilde{J}_f(t))}{\partial \tilde{J}_i(t)}, \quad \dot{\tilde{J}}_i(t) \stackrel{(7.20)}{=} 0; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.60)$$

ist dann trivial gegeben durch

$$w_i(t) \stackrel{(7.60)}{=} v_i t + Q_i, \quad \tilde{J}_i(t) \stackrel{(7.60)}{=} \tilde{J}_i; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.61)$$

wobei die Frequenzen

$$v_i = \frac{\partial \tilde{H}(\tilde{J}_1, \dots, \tilde{J}_f)}{\partial \tilde{J}_i}; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.62)$$

aufreten. Außerdem lauten die Transformationsgleichungen (7.22), (7.23) der Hamiltonschen Charakteristiken Funktionen (7.57)

$$P_i = \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, \tilde{J}_1, \dots, \tilde{J}_f)}{\partial q_i}; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.63)$$

$$w_i = \frac{\partial \tilde{F}_2(q_1, \dots, q_f, \tilde{J}_1, \dots, \tilde{J}_f)}{\partial \tilde{J}_i}; \quad i = 1, \dots, f \quad (7.64)$$

Damit haben wir das in Abschnitt 7.2 gezeichnete Hamilton-Jacobi-Verfahren lediglich auf Winkel- und Winkelvariablen umgeschrieben, aber noch keinen besonderen Vorteil erarbeitet. Deshalb untersuchen wir nun die physikalische Bedeutung der Winkel- und Winkelvariablen, indem wir die Änderung der Winkelvariable w_i bei einer Änderung der generalisierten Koordinate q_j über eine volle Periode berechnen:

$$\delta_j w_i = \oint dw_i = \oint \frac{\partial w_i}{\partial q_j} dq_j \stackrel{(7.64)}{=} \oint \frac{\partial^2 \tilde{F}_2}{\partial q_j \partial \tilde{J}_i} dq_j$$

$$\stackrel{\text{Schwarz}}{=} \oint \frac{\partial^2 \tilde{F}_2}{\partial \tilde{J}_i \partial q_j} dq_j = \frac{\partial}{\partial \tilde{J}_i} \oint \frac{\partial \tilde{F}_2}{\partial q_j} dq_j \stackrel{(7.63)}{=} \frac{\partial}{\partial \tilde{J}_i} \oint P_j dq_j \quad (7.65)$$

$$\stackrel{(7.56)}{=} \frac{\partial \tilde{E}}{\partial \tilde{J}_i} = \delta_{ij}$$

Dies bedeutet, daß sich die Winkelvariable w_i nur dann ändert, wenn sich $q_j = q_i$ über eine Periode ändert. Bezeichnet T_i die Periodendauer von q_i , so gilt in diesem

$$\text{Fall} \quad w_i(t+T_i) \stackrel{(7.65)}{=} w_i(t) + 1 \quad (7.66)$$

mit Hilfe von (7.61) beantwortet dies

$$r_i(t+T_i) + Q_i = r_i + Q_i + 1 \Rightarrow r_i = \frac{1}{T_i} \quad (7.67)$$

Demnach ist die durch (7.62) definierte Größe r_i gerade die Frequenz der zu q_i gehörenden periodischen Bewegung. Hierin liegt die eigentliche Bedeutung der Wirkungs- und Winkelvariablen, da sie durch (7.62) eine Bestimmung der Frequenzen periodischer Bewegungen gestattet, ohne die vollständige Lösung für die Systembewegung gefunden zu haben.

Wir demonstrieren das Vorgehen am Beispiel des harmonischen Oszillators. Wie schon in Abschnitt 5.9 erläutert, ist die Trajektorie im Phasenraum eine Ellipse mit den Halbachsen (5.74). Der Flächeninhalt dieser Ellipse ist dann gerade die Wirkungsvariable

$$\int_{(7.56)} \oint p dq = \pi a_p a_q \stackrel{(5.74)}{=} \pi \sqrt{\frac{2E}{m\omega^2}} \sqrt{2mE} = \frac{2\pi}{\omega} E \quad (7.68)$$

Die neue Hamilton-Funktion des harmonischen Oszillators, die mit der Energie E identifiziert werden kann, hat dann gemäß (7.68) die einfache Gestalt

$$\tilde{H}(J) = \frac{\omega}{2\pi} J \quad (7.69)$$

Für die Frequenz ω der periodischen Bewegung erhalten wir das erwartete Ergebnis

$$\omega = \frac{(7.62)}{\partial J} \frac{\partial \tilde{H}(J)}{\partial J} \stackrel{(7.69)}{=} \frac{\omega}{2\pi} \quad (7.70)$$

Das Beispiel des harmonischen Oszillators diente lediglich dazu, die Methode der Wirkungs- und Winkelvariablen zu illustrieren. Der Nutzen dieser Methode zeigt sich erst bei anspruchsvolleren Problemen wie z.B. der Himmelsmechanik. Eine Behandlung des Kepler-Problems mit der Methode der Wirkungs- und Winkelvariablen findet sie in der Literatur.