

Hamilton - Jacobi egyenlet

$$\text{Ha } \exists \tilde{F}(q, p, t) \Rightarrow K = H + \frac{\partial \tilde{F}}{\partial t} = 0$$

$$\Rightarrow P = \text{const}, Q = \text{const} : \text{ ekkor } \tilde{F} = S(q, \alpha, t) \quad \begin{matrix} \text{állandó} \\ \downarrow \end{matrix}$$

$$p_e = \frac{\partial \tilde{F}}{\partial q_e}$$

$\Rightarrow$

$$H\left(q, \frac{\partial S}{\partial q}, t\right) + \frac{\partial S}{\partial t} = 0$$

Hamilton - Jacobi egy.

S: Hamilton principalis f.-e

ha megoldottuk:

$$Q_e = \frac{\partial S}{\partial p_e} = \frac{\partial S}{\partial \alpha_e} = \text{const} = \beta_e$$

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha_e}(q, \alpha, t) = \beta_e$$

$\Rightarrow$

$$q(t, \alpha, \beta)$$

példa: harm. oscillator

$$H = \frac{p^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2} q^2 \Rightarrow \frac{1}{2m} \left(\frac{\partial S}{\partial q}\right)^2 + \frac{m\omega^2}{2} q^2 + \frac{\partial S}{\partial t} = 0$$

változók redukál.

H nem függ t-től

$\Rightarrow$

$$S(q, t) = S_p(q) + S_t(t)$$

$$S_t = -Et$$

$\hat{=}$ rövidített hatásf.

$$\Rightarrow \frac{\partial S_p}{\partial q} = \sqrt{2mE - m^2\omega^2 q^2} \Leftrightarrow$$

$$S(q, t) = \int^q \sqrt{2mE - m^2\omega^2 q'^2} \cdot dq' - Et + \text{const}$$

2 paraméter $d_0 \leftrightarrow \text{const}$ (lényegtelen)

$d \leftrightarrow E$!

$$\beta = \frac{\partial S}{\partial E} = -t + \frac{1}{\omega} \int^q \frac{2m}{\sqrt{2mE - m^2\omega^2 q'^2}} dq$$

$$\beta + t = \sqrt{\frac{m}{2E}} \int \frac{dq}{\sqrt{1 - \frac{\omega^2 m}{2E} q^2}} = \sqrt{\frac{m}{2E}} \frac{\sqrt{2E/m}}{\omega} \arcsin \frac{m\omega^2}{2E} q^2$$

$$\Rightarrow \underline{q(t) = \sqrt{\frac{2E}{m\omega^2}} \sin \omega(t+\beta)}$$

S valóban a hatást adja:

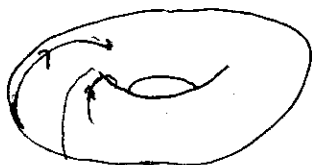
$$\boxed{\frac{dS}{dt} = \underbrace{\frac{\partial S}{\partial q_c}}_{p_c} \dot{q}_c + \frac{\partial S}{\partial t} = p_c \dot{q}_c - H(q, p, t)}$$

Integrálhatóság, hatás - nőgy változók:

↓
döb def.:

Liouville: $H(q, p)$ integrálható, ha $\exists F_1, \dots, F_f$
(független) mozgásáll.
 • $[H, F_k] = 0$
 • $[F_k, F_e] = 0 \quad \forall k, e$

Liouville - tétel (integrálhatósági) $\Sigma_{\mathbb{F}}$ legyen az $F_k = \text{const}$ felület
 ha $\Sigma_{\mathbb{F}}$ kompakt, akkor egy f -dim. torusz!



H ezen a felületen generál mozgást!

akkor valószínű : $I_k - k$, (hatás vált.), hogy

- $H = H(I_1, \dots, I_f)$
- I_k -hoz tartozó ϕ_k 2π -periodikus nőgy vált.
- $\dot{\phi}_k = \omega_k = \frac{\partial H}{\partial I_k}$

Lehetőség : ω_k/ω_e nem racionális $\Rightarrow$ bejárja a toruszt
 a pálya (Lissajou - görbék)

- $\exists \omega_k/\omega_e \in \mathbb{Q} \Rightarrow$ nem sűrű a toruszon

pl. Kepler - probléma

példa : simu. súlyos pöty. $\Rightarrow$ 3 periodikus mozgás-ból áll a pálya.

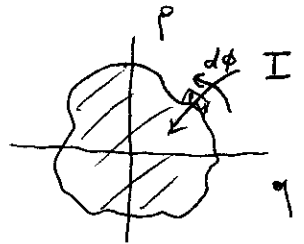
Kanuchukció

ID-ben:

$$H = H(p, q) \Rightarrow S = S_0 - Et$$

$$H\left(\frac{\partial S_0}{\partial q}, q\right) = E$$

$$\underbrace{p}_P \Rightarrow p(q, E)$$



inverzió:

$$I \equiv \frac{1}{2\pi} \oint dq p(q, E) \Rightarrow E(I)$$

$$S_0 = \int^q dq p(q, E) = \int^q dq p(q, I)$$

használguk ezt alko tófor. - nek! (nem az S-et)

$$\Rightarrow \phi = \frac{\partial S_0}{\partial I}(I, q) \quad ; \quad p(I, q) = \frac{\partial S_0}{\partial q} \quad \checkmark$$

$$H = E(I)$$

$$\Rightarrow \dot{\phi} = \frac{\partial E(I)}{\partial I} = \omega(I)$$

ellenörzés:

$$H = \frac{p^2}{2m} + V(q) \Rightarrow$$

$$I = \frac{1}{2\pi} \oint dq \sqrt{2m(E - V(q))}$$

$$\frac{\partial I}{\partial E} = \frac{1}{2\pi} \oint dq \underbrace{\frac{m}{p(q, E)}}_{1/v} = \frac{T(E)}{2\pi}$$

$$\dot{\phi} = \frac{2\pi}{T(E)} = \frac{2\pi}{T(E)} \quad \checkmark$$

Ha S_0 kef. relatív aszkható:

$$S_0 = \sum_e S_e(q_e, \{x_e\})$$

$$\Rightarrow p_e(q_e, x_e) = \frac{\partial S_e}{\partial q_e}$$

$$S_0 = \int dq_e p_e(q_e, \underbrace{\{x_e\}}_{\{I_e\}})$$

$$\Leftarrow I_e = \frac{1}{2\pi} \oint dq_e p_e(q_e, \{x_e\})$$

$$\Rightarrow \phi_e = \frac{\partial S_0}{\partial I_e}$$

$$\phi_e = \sum_k \frac{\partial S_k(q_k, I)}{\partial I_e}$$

$$H = \mathcal{H} = H(I_1, \dots, I_f)$$

$$\Rightarrow \dot{\phi}_e = \frac{\partial H(I)}{\partial I_e}$$

$\Rightarrow$