理论力学

第13讲

陆晓铭

2024-2025-2

lxm@hdu.edu.cn

Outline

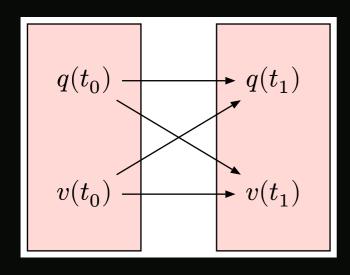
哈密顿力学	
勒让德变换	• • • • • • • • • • • •
哈密顿量与能量的关系	10
哈密顿力学的应用	13

哈密顿力学



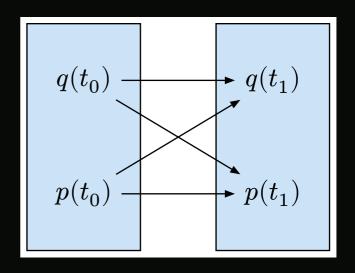
- 1. 为什么还需要哈密顿力学?
- 2. 如何得到哈密顿方程?
- 3. 如何应用哈密顿方程?

William Rowan Hamilton



$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} \begin{pmatrix} q \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v \\ \frac{F}{m} \end{pmatrix}$$

- 拉格朗日方程给出的是 \dot{p} 而非 v
- 对动力学演化而言,考虑动量的变化 会比较自然



$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} \begin{pmatrix} q \\ p \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v \\ \frac{\partial L}{\partial q} \end{pmatrix} = \mathcal{F} \left[\begin{pmatrix} q \\ p \end{pmatrix} \right]$$

- 广义坐标和广义动量构成"状态"
- 如何把方程右边变成关于状态的函数?
- 本质上要等价于拉格朗日方程

• 不显含时的拉格朗日量是广义坐标和广义速度的函数。

$$\begin{split} \mathrm{d}L &= \sum_{i} \underbrace{\frac{\partial L}{\partial q_{i}}}_{\text{根据拉格朗日方程为}\,\dot{p}_{i}} \mathrm{d}q_{i} + \underbrace{\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{i}}}_{\text{定义为}\,p_{i}} \mathrm{d}\dot{q}_{i} \\ &= \underbrace{\sum_{i} \dot{p}_{i} \, \mathrm{d}q_{i} + p_{i} \, \mathrm{d}\dot{q}_{i}}_{(1)} \end{split} \tag{1}$$

- (2) 式 已包含拉格朗日方程的信息
- 希望将 q_i 和 p_i 作为独立变量时,即从 $p_i dq_i$ 变为 $f dp_i$
- 启示:

$$d(p_i \dot{q}_i) = p_i \, d\dot{q}_i + \dot{q}_i \, dp_i \Rightarrow p_i \, d\dot{q}_i = d(p_i \dot{q}_i) - \dot{q}_i \, dp_i$$

$$\tag{3}$$

这种方法叫做"勒让德变换"

$$\mathrm{d}L = \sum_{i} \dot{p}_{i} \, \mathrm{d}q_{i} + p_{i} \, \mathrm{d}\dot{q}_{i}$$

$$\Longrightarrow \mathrm{d}\left(\sum_{i} p_{i} \dot{q}_{i} - L\right) = \sum_{i} (\dot{q}_{i} \, \mathrm{d}p_{i} - \dot{p}_{i} \, \mathrm{d}q_{i})$$

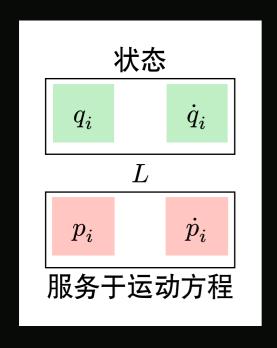
$$(4)$$

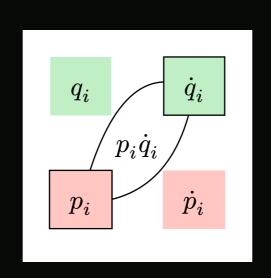
• 因为 (4) 式 来自于 $\mathrm{d}L = \sum_i \dot{p}_i \, \mathrm{d}q_i + p_i \, \mathrm{d}\dot{q}_i$, 所以包含了拉格朗日方程的信息,它等价为

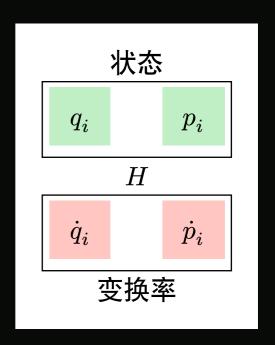
$$\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i}, \quad \dot{p}_i = -\frac{\partial H}{\partial q_i} \tag{5}$$

- 通过哈密顿函数 H 来描述系统的动力学,上述哈密顿方程就是运动方程
- 哈密顿方程也称为正则方程

勒让德变换







- 哈密顿正则方程和拉格朗日方程的等价性利用了勒让德变换
- 物理规律蕴含在偏导关系中

$$\mathrm{d}L = p_i \, \mathrm{d}\dot{q}_i + \dot{p}_i \, \mathrm{d}q_i + \frac{\partial L}{\partial t} \, \mathrm{d}t \Longrightarrow p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}, \quad \dot{p}_i = \frac{\partial L}{\partial q_i}$$

- 动力学 (由拉格朗日量决定)给出了 4 类变量 ($q_i, \dot{q}_i, p_i, \dot{p}_i$)之间的关系。
- 被求偏导的量是被选作独立变量的物理量

• 勒让德变换在《热力学统计物理》中也发挥着重要作用

$$dU = T dS - P dV$$

- 热力学参数:温度 T、熵 S、压强 P、体积 V
- •以内能 U 的视角,有

$$T = \frac{\partial U}{\partial S}, \quad P = -\frac{\partial U}{\partial V}$$

• 利用勒让德变换,可得

$$\begin{split} \mathrm{d}H &= \mathrm{d}U + PV = T\,\mathrm{d}S + V\,\mathrm{d}P, \\ \mathrm{d}F &= \mathrm{d}U - TS = -S\,\mathrm{d}T - P\,\mathrm{d}V, \\ \mathrm{d}G &= \mathrm{d}U - TS + PV = -S\,\mathrm{d}T + V\,\mathrm{d}P \,. \end{split}$$

- 都是热力学势: 内能 U、亥姆霍兹自由能 F、焓 H、吉布斯自由能 G
- 值得拥有名字!

哈密顿量与能量的关系

回忆能量的定义

$$E(\boldsymbol{q},\dot{\boldsymbol{q}},t) \coloneqq \sum_{i} \dot{q}_{i} \frac{\partial L(\boldsymbol{q},\dot{\boldsymbol{q}},t)}{\partial \dot{q}_{i}} - L(\boldsymbol{q},\dot{\boldsymbol{q}},t)$$

$$\frac{\mathrm{d}E}{\mathrm{d}t} = \sum_{i} \left(\ddot{q}_{i} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{i}} + \dot{q}_{i} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{i}} - \frac{\partial L}{\partial q_{i}} \dot{q}_{i} - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_{i}} \ddot{q}_{i} - \frac{\partial L}{\partial t} \right) = -\frac{\partial L}{\partial t}$$

将 E 变量替换 $(q,\dot{q}) \rightarrow (q,p)$,就是哈密顿函数(Hamiltonian)

$$H(\boldsymbol{q}, \boldsymbol{p}, t) = E(\boldsymbol{q}, \dot{\boldsymbol{q}}, t)$$

变量替换后,关注的是 H 随 q_i 和 p_i 的变化关系。

• 直接考察哈密顿函数的时间全导数

$$\begin{split} \frac{\mathrm{d}H}{\mathrm{d}t} &= \dot{q}_i \frac{\partial H}{\partial q_i} + \dot{p}_i \frac{\partial H}{\partial p_i} + \frac{\partial H}{\partial t} \\ &= \underbrace{-\dot{q}_i \dot{p}_i + \dot{p}_i \dot{q}_i}_{\mathbf{R} \mathbf{B} \mathbf{B} \mathbf{S} \mathbf{W} \mathbf{E} \mathbf{M} \mathbf{D} \mathbf{D} \mathbf{F} \mathbf{E}} + \frac{\partial H}{\partial t} \\ &= \frac{\partial H}{\partial t} \\ &= -\frac{\partial L}{\partial t} \end{split}$$

哈密顿力学的应用

哈密顿力学一般步骤

- 1. 从拉格朗日量出发,得到广义动量
- 2. 从广义动量的表达式中反解出广义速度
- 3. 将广义速度替换到 $p_i\dot{q}_i-L$ 中,得到哈密顿量
- 4. 从哈密顿量出发,得到哈密顿正则方程

例: 多维谐振子

$$L = \frac{1}{2} M_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k - \frac{1}{2} K_{jk} q_j q_k$$

• 得到广义动量,反解出广义速度

$$p_j = M_{jk} \dot{q}_k \Longrightarrow p = M \dot{q} \Longrightarrow \dot{q} = M^{-1} p$$

• 替换广义速度,得到哈密顿量

$$egin{aligned} H &= oldsymbol{p}^T \dot{oldsymbol{q}} - L \ &= oldsymbol{p}^T oldsymbol{M}^{-1} oldsymbol{p} - rac{1}{2} oldsymbol{p}^T oldsymbol{M}^{-1} oldsymbol{p} + rac{1}{2} oldsymbol{q}^T oldsymbol{K} oldsymbol{q} \ &= rac{1}{2} oldsymbol{p}^T oldsymbol{M}^{-1} oldsymbol{p} + rac{1}{2} oldsymbol{q}^T oldsymbol{K} oldsymbol{q} \ \end{aligned}$$

• 哈密顿正则方程:

$$\dot{m{q}} = rac{\partial H}{\partial m{p}} = m{M}^{-1}m{p}, \ \dot{m{p}} = -rac{\partial H}{\partial m{q}} = -m{K}m{q}$$

例: 一般的质点组力学系统

如果 L = T - V, T 是广义速度的二次式, V 不依赖于广义速度,那么,

$$p_i \dot{q}_i = 2T,$$

$$H = T + V$$
.

例: 相对论性带电粒子在电磁场中的运动

$$L = -mc^2\sqrt{1 - rac{oldsymbol{v}^2}{c^2}} + rac{e}{c}oldsymbol{v}\cdotoldsymbol{A} - e\Phi$$

• 广义动量

$$oldsymbol{P} = rac{\partial L}{\partial oldsymbol{v}} = rac{moldsymbol{v}}{\sqrt{1-oldsymbol{v}^2/c^2}} + rac{e}{c}oldsymbol{A}.$$
机械动量 $oldsymbol{p}$

• 广义速度

$$rac{m^2v^2}{1-v^2/c^2} = \left(P-rac{e}{c}A
ight)^2 \Longrightarrow v = rac{p}{\sqrt{m^2+p^2/c^2}}$$
 其中 $p=P-rac{e}{c}A$

• 哈密顿量

$$egin{aligned} H &= oldsymbol{P} \cdot oldsymbol{v} - L &= oldsymbol{p} \cdot oldsymbol{v} + mc^2 \sqrt{1 - oldsymbol{v}^2/c^2} + e\Phi \ &= \sqrt{m^2c^4 + c^2oldsymbol{p}^2} + e\Phi \end{aligned}$$

非相对论近似

$$H = \sqrt{m^2c^4 + c^2\boldsymbol{p}^2} + e\Phi$$

• 非相对论近似

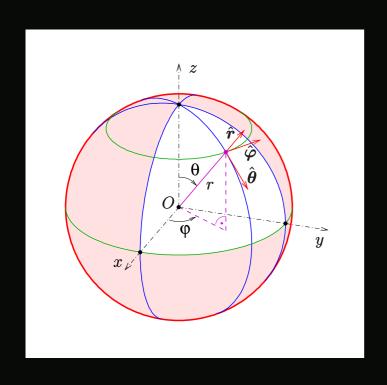
$$m^2c^4\gg c^2p^2$$

• 展开根号,省略常数项

$$H=rac{1}{2m}oldsymbol{p}^2+e\Phi \ =rac{1}{2m}igg(oldsymbol{P}-rac{e}{c}oldsymbol{A}igg)^2+e\Phi$$

• 这是量子力学当中很重要的一个哈密顿量

常见坐标系下质点的哈密顿量



By Ag2gaeh - Own work, CC BY-SA 4.0

• 以球坐标 (r, θ, φ) 为例

$$H = T + V = \frac{1}{2}m\left(\frac{\mathrm{d}\boldsymbol{x}}{\mathrm{d}t}\right)^2 + V(\boldsymbol{x})$$

• 线元在球坐标中的表达式:

$$dx = dr \,\hat{r} + r \,d\theta \,\hat{\theta} + r \sin(\theta) \,d\varphi \,\hat{\varphi}$$

• 线元长度及速度在球坐标中的表达式:

$$(\mathrm{d}\boldsymbol{x})^2 = (\mathrm{d}r)^2 + r^2(\mathrm{d}\theta)^2 + r^2\sin^2\theta(\mathrm{d}\varphi)^2$$
$$\boldsymbol{v}^2 = \dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2 + r^2\sin^2\theta\dot{\varphi}^2$$

• 广义动量:

$$p_r=m\dot{r},~~p_{ heta}=mr^2\dot{ heta},~~p_{\omega}=mr^2\sin^2 heta\dot{arphi}$$

• 哈密顿量

$$H = \frac{1}{2m} \left(p_r^2 + \frac{p_\theta^2}{r^2} + \frac{p_\varphi^2}{r^2 \sin^2 \theta} \right) + V(\boldsymbol{x}(r, \theta, \varphi))$$