

Lösungen zum 8. Übungsblatt Dynamik der Teilchen und Felder

2.Aufgabe: Wir benötigen die Aussagen (a) und (b) aus dem Theorem 3.1.4, das war folgendes:

Theorem 3.1.4: Es sei $I : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben durch

$$I(\varphi_t) := \int_0^{\varphi_t} \frac{d\varphi}{|\cos \varphi|^{1-\frac{2}{\alpha}}} \quad (1)$$

Weiter sei $C : \mathbb{R} \rightarrow [-1, 1]$ gegeben durch

$$C(s) := \cos[I^{-1}(s)] \quad (2)$$

Dann gilt:

a) Das $C(s)$ ist eine $2c$ -periodische Funktion mit

$$c := \int_0^{\pi} \frac{d\varphi}{|\cos \varphi|^{1-\frac{2}{\alpha}}} \quad (3)$$

b) Für $s \in [0, 2c]$ gilt:

$$C(s) = \begin{cases} + C_0(s) & \text{falls } s \in [0, \frac{c}{2}] \\ - C_0(s - c) & \text{falls } s \in (\frac{c}{2}, \frac{3c}{2}] \\ + C_0(s - 2c) & \text{falls } s \in (\frac{3c}{2}, 2c] \end{cases} \quad (4)$$

mit der positiven Funktion

$$\begin{aligned} C_0 &: \left[-\frac{c}{2}, \frac{c}{2}\right] \rightarrow [0, 1] \\ C_0(s) &:= \cos[I_0^{-1}(s)] \end{aligned} \quad (5)$$

und I_0 ist die Einschränkung von I auf das Intervall $[-\pi/2, \pi/2]$, das heisst, I_0 ist die bijektive Funktion

$$\begin{aligned} I_0 &: \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right] \rightarrow \left[-\frac{c}{2}, \frac{c}{2}\right] \\ I_0(\varphi) &:= \int_0^{\varphi} \frac{d\phi}{(\cos \phi)^{1-\frac{2}{\alpha}}} \end{aligned} \quad (6)$$

Es gilt $C_0(-\frac{c}{2}) = C_0(+\frac{c}{2}) = 0$.

Damit bekommen wir also die folgenden c 's: Für $\alpha = 2$,

$$c = \int_0^\pi \frac{d\varphi}{|\cos \varphi|^{1-\frac{2}{2}}} = \int_0^\pi d\varphi = \pi$$

und für $\alpha = 1$,

$$\begin{aligned} c &= \int_0^\pi \frac{d\varphi}{|\cos \varphi|^{1-\frac{1}{1}}} = \int_0^\pi d\varphi |\cos \varphi| \\ &= \int_0^{\pi/2} d\varphi \cos \varphi + \int_{\pi/2}^\pi d\varphi (-\cos \varphi) = 1 - (-1) = 2 \end{aligned}$$

Die Funktion C_0 ist definiert durch

$$C_0(s) := \cos[I_0^{-1}(s)]$$

wir müssen also jeweils das I_0^{-1} bestimmen. Für $\alpha = 2$ haben wir

$$I_0(\varphi) = \int_0^\varphi \frac{d\phi}{(\cos \phi)^{1-\frac{2}{2}}} = \int_0^\varphi d\phi = \varphi$$

und wir bekommen

$$I_0^{-1}(s) = s$$

und damit

$$C_0(s) = \cos[I_0^{-1}(s)] = \cos(s) .$$

Für $\alpha = 1$ ist

$$\begin{aligned} I_0(\varphi) &= \int_0^\varphi \frac{d\phi}{(\cos \phi)^{1-\frac{1}{1}}} = \int_0^\varphi d\phi |\cos \phi| \\ &\stackrel{\varphi \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]}{=} \int_0^\varphi d\phi \cos \phi = \sin \varphi \end{aligned}$$

und wir bekommen

$$I_0^{-1}(s) = \arcsin(s)$$

Wegen $\arcsin(s) \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ und da $\cos \varphi$ auf $[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ eine positive Funktion ist, erhalten wir dann

$$\begin{aligned} C_0(s) &= \cos[I_0^{-1}(s)] = \cos[\arcsin(s)] \\ &= + \sqrt{1 - \sin^2[\arcsin(s)]} \\ &= + \sqrt{1 - s^2} . \end{aligned}$$

3.Aufgabe: Mit der mehrdimensionalen Kettenregel bekommen wir

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varepsilon} &= \frac{\partial H}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} + \frac{\partial H}{\partial p} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} \\ \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varphi} &= \frac{\partial H}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \varphi} + \frac{\partial H}{\partial p} \frac{\partial p}{\partial \varphi} \end{aligned}$$

oder, wenn wir die Hamiltonschen Gleichungen

$$\dot{x} = \frac{\partial H}{\partial p}, \quad \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial x}$$

benutzen,

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varepsilon} &= -\frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \dot{p} + \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} \dot{x} \\ \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varphi} &= -\frac{\partial x}{\partial \varphi} \dot{p} + \frac{\partial p}{\partial \varphi} \dot{x} \end{aligned}$$

In Matrix-Notation,

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varepsilon} \\ \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & -\frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \\ \frac{\partial p}{\partial \varphi} & -\frac{\partial x}{\partial \varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{p} \end{pmatrix}$$

Weiterhin,

$$\begin{aligned} \dot{x} &= \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \dot{\varepsilon} + \frac{\partial x}{\partial \varphi} \dot{\varphi} \\ \dot{p} &= \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} \dot{\varepsilon} + \frac{\partial p}{\partial \varphi} \dot{\varphi} \end{aligned}$$

oder in Matrix-Notation,

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{p} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} & \frac{\partial x}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & \frac{\partial p}{\partial \varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varepsilon} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix}$$

Also,

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varepsilon} \\ \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & -\frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \\ \frac{\partial p}{\partial \varphi} & -\frac{\partial x}{\partial \varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} & \frac{\partial x}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & \frac{\partial p}{\partial \varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varepsilon} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix} =: J \begin{pmatrix} \dot{\varepsilon} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix} \quad (7)$$

mir der Matrix

$$\begin{aligned} J &:= \begin{pmatrix} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & -\frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \\ \frac{\partial p}{\partial \varphi} & -\frac{\partial x}{\partial \varphi} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} & \frac{\partial x}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & \frac{\partial p}{\partial \varphi} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} \frac{\partial x}{\partial \varphi} - \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \frac{\partial p}{\partial \varphi} \\ \frac{\partial p}{\partial \varphi} \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} - \frac{\partial x}{\partial \varphi} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} & 0 \end{pmatrix} =: \begin{pmatrix} 0 & -j(\varepsilon, \varphi) \\ j(\varepsilon, \varphi) & 0 \end{pmatrix} \quad (8) \end{aligned}$$

mit der skalaren Funktion

$$j(\varepsilon, \varphi) := \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \frac{\partial p}{\partial \varphi} - \frac{\partial x}{\partial \varphi} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon}$$

Wir haben

$$\begin{aligned} \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} &= \frac{1}{\sqrt{2\varepsilon}} \cos \varphi \\ \frac{\partial x}{\partial \varphi} &= -\sqrt{2\varepsilon} \sin \varphi \\ \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} &= \frac{1}{\sqrt{2\varepsilon}} \sin \varphi \\ \frac{\partial p}{\partial \varphi} &= \sqrt{2\varepsilon} \cos \varphi \end{aligned}$$

und bekommen somit

$$j(\varepsilon, \varphi) = \frac{\partial x}{\partial \varepsilon} \frac{\partial p}{\partial \varphi} - \frac{\partial x}{\partial \varphi} \frac{\partial p}{\partial \varepsilon} = \cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi = 1.$$

Setzt man das in die Gleichungen (8) und (7) ein, folgt die Behauptung.