

Generating function.

Canonical transform에 쓰이는 generating function은 변환 전후 좌표계의 관계를 나타낸다. $q_i \rightarrow Q_i, p_i \rightarrow P_i, \mathcal{H}(q_i, p_i) \rightarrow K(Q_i, P_i)$ 이렇게 canonical transform이 된다 하자.

generating function F 는 q_i, Q_i, p_i, P_i, t 에 대한 함수여야 할 것 같지만, q_i 와 p_i , Q_i 와 P_i 는 conjugate 관계이기 때문에, F 는

q 와 p , 둘 중 하나, 그리고 Q 와 P , 둘 중 하나를 골라 변수로 가진다.

우리는 라그랑지안에 시간에 대한 total derivative term이 들어가도 equation of motion이 달라지지 않는다는 것을 안다. 따라서 변환 전후 라그랑지안

$\mathcal{L}(q, \dot{q}, t)$ 와 $\mathcal{L}'(Q, \dot{Q}, t)$ 는 total derivative 만큼 차이 나도록 만들다.

이 차이가 바로 generating function의 시간 미분이다.

$$\mathcal{L}(q, \dot{q}, t) = p_i \dot{q}_i - \mathcal{H}(q_i, p_i)$$

$$\mathcal{L}'(Q, \dot{Q}, t) = P_i \dot{Q}_i - \mathcal{K}(Q_i, P_i) + \frac{d}{dt} F.$$

~~$$P_i \dot{Q}_i - \mathcal{K}(Q_i, P_i)$$~~

예를 들어, F 가 q 와 Q 의 함수라고 하자.

$$\frac{d}{dt} F = \frac{\partial F}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial F}{\partial Q_i} \dot{Q}_i + \frac{\partial F}{\partial t}$$

이론 대입하고, $\mathcal{L} = \mathcal{L}'$ 이라면,

$$p_i \dot{q}_i - \mathcal{H} = P_i \dot{Q}_i - \mathcal{K} + \frac{\partial F}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial F}{\partial Q_i} \dot{Q}_i + \frac{\partial F}{\partial t}$$

$$\left(p_i - \frac{\partial F}{\partial q_i}\right) \dot{q}_i - \mathcal{H} = \left(P_i + \frac{\partial F}{\partial Q_i}\right) \dot{Q}_i - \mathcal{K} + \frac{\partial F}{\partial t}.$$

따라서, $\frac{\partial F}{\partial q_i} = p_i, \frac{\partial F}{\partial Q_i} = -P_i, \mathcal{K} = \mathcal{H} - \frac{\partial F}{\partial t}.$

영으로 생각하면, 이제 P_i 는 q_i 와 Q_i 에 대한 함수이고, P_i 또한 q_i 와 Q_i 에 대한 함수이다. 이 generating function이 canonical transform을 나타낸다면,

푸아송 괄호의 성질을 유지해야 할 것이다.

$$\{Q, P\} = \left. \frac{\partial Q}{\partial q} \right|_p \left. \frac{\partial P}{\partial p} \right|_q - \left. \frac{\partial Q}{\partial p} \right|_q \left. \frac{\partial P}{\partial q} \right|_p$$

P 는 q 와 Q 에 대한 함수, p 도 q 와 Q 에 대한 함수임을 유념.

$$\left. \frac{\partial P}{\partial p} \right|_q = \left. \frac{\partial P}{\partial Q} \right|_q \left. \frac{\partial Q}{\partial p} \right|_q, \quad \left. \frac{\partial P}{\partial q} \right|_p = \left. \frac{\partial P}{\partial q} \right|_Q + \left. \frac{\partial P}{\partial Q} \right|_q \left. \frac{\partial Q}{\partial q} \right|_p$$

$\frac{\partial P}{\partial p}$ 를 바로 계산할 수 없다. $P(q, Q)$ 와 $p(q, Q)$ 이므로,

chain rule을 이용해 편미분은 계산해야 한다.

②

$$\begin{aligned} \{Q, P\} &= \frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_q \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q - \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_q - \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_q \frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p \\ &= - \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_q = + \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial F_1}{\partial Q \partial q} = \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial Q} \Big|_q = 1 \end{aligned}$$

정말 복잡하지만 놀라운 관계다. 보통 많이 쓰는 generating function은 $F_2(q, P)$ 이다. 이 경우에도 정리해 보면,

$$\frac{dF_2}{dt} = \frac{\partial F_2}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial F_2}{\partial P_i} \dot{P}_i + \frac{\partial F_2}{\partial t}$$

$$P_i \dot{q}_i - \mathcal{H} = P_i \dot{Q}_i - K + \frac{dF_2}{dt} \quad \left. \begin{array}{l} \text{우리는 } \dot{Q}_i \text{ 대신 } \dot{P}_i \text{ 가 필요하다.} \\ P_i \dot{Q}_i = \frac{d}{dt}(P_i Q_i) - Q_i \dot{P}_i \end{array} \right\}$$

$$(P_i - \frac{\partial F_2}{\partial q_i}) \dot{q}_i - \mathcal{H} = (\frac{\partial F_2}{\partial P_i} - Q_i) \dot{P}_i - K + \frac{\partial F_2}{\partial t} + \frac{d}{dt}(P_i Q_i)$$

$$\therefore \frac{\partial F_2}{\partial q_i} = P_i, \quad \frac{\partial F_2}{\partial P_i} = Q_i, \quad K = \mathcal{H} + \frac{\partial F_2}{\partial t}$$

이제 P 와 Q 는 q 와 P 에 대한 함수.

$$\{Q, P\} = \frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q - \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_p$$

$$\frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p = \frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p + \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_p, \quad \text{~~오류~~$$

$$\frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q = \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q$$

$$\begin{aligned} \{Q, P\} &= \frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q + \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_p \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q - \frac{\partial Q}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q \frac{\partial P}{\partial q} \Big|_p \\ &= \frac{\partial Q}{\partial q} \Big|_p \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q = \frac{\partial F_2}{\partial q \partial p} \frac{\partial P}{\partial p} \Big|_q = \frac{\partial P}{\partial p} \frac{\partial P}{\partial p} = 1 \end{aligned}$$

이외, p 와 Q 를 변수로 생각한 $F_3(p, Q)$,

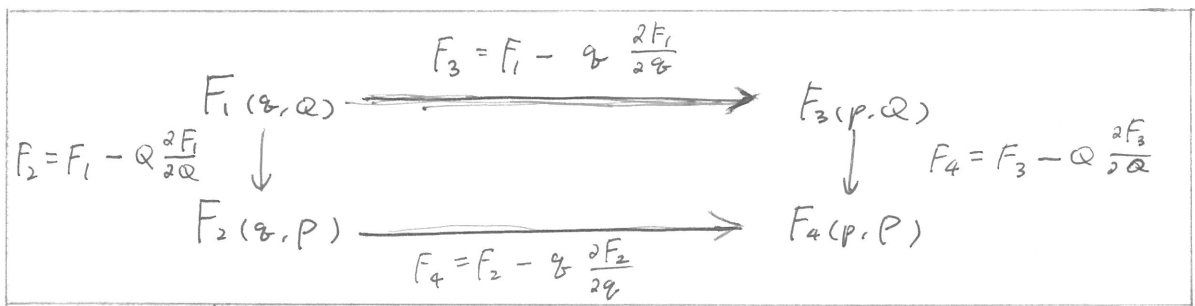
p 와 P 를 변수로 생각한 $F_4(p, P)$ 를 생각한 수도 있다.

같은 canonical transform을 나타내는 F_1, F_2, F_3, F_4 사이의 르장드르 변환의 관계이다.

③

| | | |
|-----|--|---|
| | q | P |
| Q | $F_1(q, Q)$ $\frac{\partial F_1}{\partial q_i} = p_i \quad \left(\frac{\partial F_1}{\partial Q_i} = -p_i \right)$ | $F_3(P, Q)$ $\frac{\partial F_3}{\partial P_i} = -q_i \quad \left(\frac{\partial F_3}{\partial Q_i} = -p_i \right)$ |
| P | $F_2(q, P)$ $\frac{\partial F_2}{\partial q_i} = p_i \quad \frac{\partial F_2}{\partial P_i} = Q_i$ | $F_4(P, P)$ $\frac{\partial F_4}{\partial P_i} = -q_i \quad \frac{\partial F_4}{\partial P_i} = Q_i$ |

즈강뜨르 변한 관계.



$$F_2 = F_1 - Q \frac{\partial F_1}{\partial Q} = F_1 + QP \quad \rightarrow \quad dF_2 = dF_1 + d(QP)$$

$$\frac{\partial F_2}{\partial q} dq + \frac{\partial F_2}{\partial P} dP = \frac{\partial F_1}{\partial q} dq + \frac{\partial F_1}{\partial Q} dQ + P dQ + Q dP$$

$$\therefore \frac{\partial F_2}{\partial q} = \frac{\partial F_1}{\partial q}, \quad \frac{\partial F_2}{\partial Q} = -P, \quad \frac{\partial F_2}{\partial P} = Q.$$

$$F_3 = F_1 - q \frac{\partial F_1}{\partial Q} = F_1 - qP \quad \rightarrow \quad dF_3 = dF_1 - d(qP)$$

$$\frac{\partial F_3}{\partial P} dP + \frac{\partial F_3}{\partial Q} dQ = \frac{\partial F_1}{\partial q} dq + \frac{\partial F_1}{\partial Q} dQ - P dq - q dP$$

$$\therefore \frac{\partial F_3}{\partial q} = P, \quad \frac{\partial F_3}{\partial Q} = \frac{\partial F_1}{\partial Q}, \quad \frac{\partial F_3}{\partial P} = -q$$

F_2 와 F_4 의 변한, F_3 와 F_4 의 변한도 똑같이 보일 수 있다

$F_2(p, Q)$, $Q = -\frac{\partial F_2}{\partial p}$, $P = -\frac{\partial F_2}{\partial Q}$
 $F_1(q, Q, t) = F_2(p, Q, t) + \underbrace{\epsilon P_i}_{\text{이항 변형}} + \dots$

Generator 와 generating function의 관계

$F_2(q, P, t) = q_i P_i + \epsilon G(q, P, t)$

$$P_j = \frac{\partial F_2}{\partial q_j} = P_j + \epsilon \frac{\partial G}{\partial q_j}$$

$$\delta P_j = P_j - P_j = -\epsilon \frac{\partial G}{\partial q_j}$$

$$Q_j = \frac{\partial F_2}{\partial P_j} = q_j + \epsilon \frac{\partial G}{\partial P_j}$$

$$\delta q_j = Q_j - q_j = \epsilon \frac{\partial G}{\partial P_j}$$

G가 각운동량인 경우, generating function은 무엇인가?

$G = L = \dots$
 $G = \dots$

canonical coordinate로 해밀턴 방정식 푸는 법

$\dot{Q}_i = 0, \dot{P}_i = 0$ 을 만족하는 변환을 찾아야 한다!

$$\begin{cases} \dot{Q}_i = \frac{\partial K(q, p)}{\partial p} = 0 \\ \dot{P}_i = -\frac{\partial K(q, p)}{\partial q} = 0 \end{cases}$$
 즉, $K = 0$ 이거나 상수여야 한다.

F_2 를 사용하는 경우, $K(q, p, t) = \mathcal{H} + \frac{\partial F_2(q, p, t)}{\partial t} = 0$.

$\mathcal{H} = \dots$, $P = \frac{\partial F_2}{\partial q}$ 대입, $\mathcal{H}(q, \frac{\partial F_2}{\partial q}, t) + \frac{\partial F_2}{\partial t} = 0$.

이것이 바로 (해밀턴) -자코비 방정식이다!

세상 방정식 만족하는 해를 찾아야 한다. 이걸 만족하는 해를 찾는 게 문제이다.

해사면 방정식은 원기동 좌표계의 eigen function, 이걸 원기동 좌표의

대칭성과 캐시미어에 의해 결정된다?

$F_2 = S$, $K = \dots$, $\mathcal{H} = \dots$

$\mathcal{H}(q, p, t) = \dots$

$P_i(q, p, t) = \dots$