

Matematická analýza II

Milan Pokorný

Přednáška 19.5.2022

Aplikace variačního počtu v klasické mechanice I

Věta (1 Lagrangeovy rovnice V 13.5.1)

Pohyb systému N hmotných bodů v potenciálním poli $U = U(\{x_i\}_{i=1}^{3N})$ se shoduje se stacionárními body funkcionálu akce

$$E(\{x_i\}_{i=1}^{3N}) = \int_{t_1}^{t_2} L(\{x_i\}_{i=1}^{3N}, \{\dot{x}_i\}_{i=1}^{3N}) dt,$$

kde $L = T - U$, $T = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{3N} m_i \dot{x}_i^2$ je kinetická energie a $U(\{x_i\}_{i=1}^{3N})$ je potenciální energie, přičemž $U \in C^1(\mathbb{R}^{3N})$. Pohyb je popsán systémem obyčejných diferenciálních rovnic druhého řádu

$$(m_i \dot{x}_i)' = -\frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad i = 1, 2, \dots, 3N.$$

Lemma (3 L 13.5.5)

Nechť $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $f'' > 0$ na \mathbb{R} . Potom její Legendreova transformace je (striktně) konvexní funkce na \mathbb{R} , přičemž dvakrát provedená Legendreova transformace na f je opět f .

Aplikace variačního počtu v klasické mechanice I

Věta (1 Lagrangeovy rovnice V 13.5.1)

Pohyb systému N hmotných bodů v potenciálním poli $U = U(\{x_i\}_{i=1}^{3N})$ se shoduje se stacionárními body funkcionálu akce

$$E(\{x_i\}_{i=1}^{3N}) = \int_{t_1}^{t_2} L(\{x_i\}_{i=1}^{3N}, \{\dot{x}_i\}_{i=1}^{3N}) dt,$$

kde $L = T - U$, $T = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{3N} m_i \dot{x}_i^2$ je kinetická energie a $U(\{x_i\}_{i=1}^{3N})$ je potenciální energie, přičemž $U \in C^1(\mathbb{R}^{3N})$. Pohyb je popsán systémem obyčejných diferenciálních rovnic druhého řádu

$$(m_i \dot{x}_i)' = -\frac{\partial U}{\partial x_i}, \quad i = 1, 2, \dots, 3N.$$

Lemma (3 L 13.5.5)

Nechť $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $f'' > 0$ na \mathbb{R} . Potom její Legendreova transformace je (striktně) konvexní funkce na \mathbb{R} , přičemž dvakrát provedená Legendreova transformace na f je opět f .

Aplikace variačního počtu v klasické mechanice II

Lemma (4 O charakterizaci konvexity funkcí více proměnných L 13.3.25, V 13.3.27)

Nechť $g \in C^1(G)$, kde $G \subset \mathbb{R}^N$ je otevřená konvexní množina. Pak jsou následující podmínky ekvivalentní:

(i) *g je konvexní na G*

(ii) *$g(y) - g(x) \geq \nabla g(x) \cdot (y - x)$ pro všechna $x, y \in G$*

(iii) *$(\nabla g(y) - \nabla g(x)) \cdot (y - x) \geq 0$ pro všechna $x, y \in G$. Je-li navíc $g \in C^2(G)$, potom je navíc ekvivalentní ještě podmínka*

(iv) *g má pozitivně semidefinitní Hessovu matici.*

Lemma (5 L 13.5.5)

Nechť $\sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f(\bar{x})}{\partial x_i \partial x_j} h_i h_j$ je pozitivně definitní kvadratická forma pro všechna $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$. Nechť $f \in C^2(\mathbb{R}^n)$. Potom je její Legendreova transformace konvexní funkce na \mathbb{R}^n , přičemž dvakrát provedená Legendreova transformace na f je opět f .

Lemma (4 O charakterizaci konvexity funkcí více proměnných L 13.3.25, V 13.3.27)

Nechť $g \in C^1(G)$, kde $G \subset \mathbb{R}^N$ je otevřená konvexní množina. Pak jsou následující podmínky ekvivalentní:

(i) *g je konvexní na G*

(ii) *$g(y) - g(x) \geq \nabla g(x) \cdot (y - x)$ pro všechna $x, y \in G$*

(iii) *$(\nabla g(y) - \nabla g(x)) \cdot (y - x) \geq 0$ pro všechna $x, y \in G$. Je-li navíc $g \in C^2(G)$, potom je navíc ekvivalentní ještě podmínka*

(iv) *g má pozitivně semidefinitní Hessovu matici.*

Lemma (5 L 13.5.5)

Nechť $\sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f(\vec{x})}{\partial x_i \partial x_j} h_i h_j$ je pozitivně definitní kvadratická forma pro všechna $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$. Nechť $f \in C^2(\mathbb{R}^n)$. Potom je její Legendreova transformace konvexní funkce na \mathbb{R}^n , přičemž dvakrát provedená Legendreova transformace na f je opět f .

Věta (13 Hamiltonovy rovnice V 13.5.7)

Za daných předpokladů, tedy pro $L(t, \vec{q}, \dot{\vec{q}})$ třídy $C^2(\mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n)$, konvexní v posledních n proměnných, jsou Lagrangeovy rovnice ekvivalentní s Hamiltonovými rovnicemi

$$\dot{p}_i = -\frac{\partial H}{\partial q_i},$$

$$\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i},$$

kde $i = 1, 2, \dots, n$, a hamiltonián je dán předpisem

$$H(t, \vec{p}, \vec{q}) = \vec{p} \cdot \dot{\vec{q}} - L(t, \vec{q}, \dot{\vec{q}}),$$

příčemž $p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$.