

7 Poisson-Klammern

7.1 Definition & erste Anwendungen

Sei der Phasenraum eines hamiltonschen Systems durch $\{q_i\}$ & $\{p_i\}$ ($i=1 \dots n$) parametrisiert. Seien $F(q, p, t)$ & $G(q, p, t)$ zwei beliebige "Observable" (= Fkt.-en auf Phasenraum).

Def.: $\{F, G\} = \sum_i \left(\frac{\partial F}{\partial q_i} \frac{\partial G}{\partial p_i} - \frac{\partial F}{\partial p_i} \frac{\partial G}{\partial q_i} \right)$ heißt "Poissonklammer" von F & G . Sie ist selbst eine Observable.

Anwendungen:

$$\begin{aligned} 1) \quad \dot{F} &= \frac{d}{dt} F = \frac{\partial F}{\partial t} + \sum_i \frac{\partial F}{\partial q_i} \dot{q}_i + \sum_i \frac{\partial F}{\partial p_i} \dot{p}_i \\ &= \frac{\partial F}{\partial t} + \sum_i \left(\frac{\partial F}{\partial q_i} \frac{\partial H}{\partial p_i} - \frac{\partial F}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial q_i} \right) \\ &= \frac{\partial F}{\partial t} + \{F, H\} \end{aligned}$$

(Die zeitl. Entwicklung einer Obs. wird durch die Poissonklammer mit H bestimmt.)

Inbesondere:

- Falls H nicht explizit von t abhängt, ist es erhalten: $\dot{H} = \{H, H\} = 0$
- Sei F nicht explizit t -abhängig. Dann gilt:

$$\boxed{F \text{ erhalten} \iff \{F, H\} = 0}$$

2) Des Weiteren sind auch q_i & p_i (besonders einfache) Observablen.

Demnach gilt:

$$\begin{aligned} \dot{p}_i &= \{p_i, H\} = \sum_j \left(\frac{\partial p_i}{\partial q_j} \frac{\partial H}{\partial p_j} - \frac{\partial p_i}{\partial p_j} \frac{\partial H}{\partial q_j} \right) = - \frac{\partial H}{\partial q_i} \\ \dot{q}_i &= \{q_i, H\} = \dots = \frac{\partial H}{\partial p_i} \end{aligned}$$

elegante Formulierung der Hamilton-Gleichungen

3) Für die zueinander konjugierten Variablenpaare $\{q_i\}$ & $\{p_i\}$ gilt:

$$\boxed{\{q_i, q_j\} = 0, \{p_i, p_j\} = 0, \{q_i, p_j\} = \delta_{ij}}$$

$$\left(\text{z.B. } \{q_i, p_j\} = \sum_k \left(\frac{\partial q_i}{\partial q_k} \frac{\partial p_j}{\partial p_k} - \frac{\partial q_i}{\partial p_k} \frac{\partial p_j}{\partial q_k} \right) = \sum_k (\delta_{ik} \delta_{jk} - 0) = \delta_{ij} \right)$$

7.2 Die Poissonklammer als Lie-Algebra-Operation

M7 Lie-Algebra

Sei V ein Vektorraum & " $[\cdot, \cdot]$ " eine binäre Operation, also eine Abb.:

$$\begin{aligned} V \times V &\longrightarrow V \\ (v, w) &\longmapsto [v, w]. \end{aligned}$$

Falls

- (1) $[v, w] = -[w, v]$ (Antisymmetrie)
- (2) $[\alpha v + \beta w, u] = \alpha [v, u] + \beta [w, u]$ (Linearität)
- (3) $[u, [v, w]] + [v, [w, u]] + [w, [u, v]] = 0$ (Jacobi-Identität)

heißt man das Paar $V, [\cdot, \cdot]$ eine Lie-Algebra.

Bsp.: V - Lin. Raum der $n \times n$ -Matrizen

$$[\cdot, \cdot]: [A, B] = AB - BA \quad (\text{"Kommutator" zweier Matrizen})$$

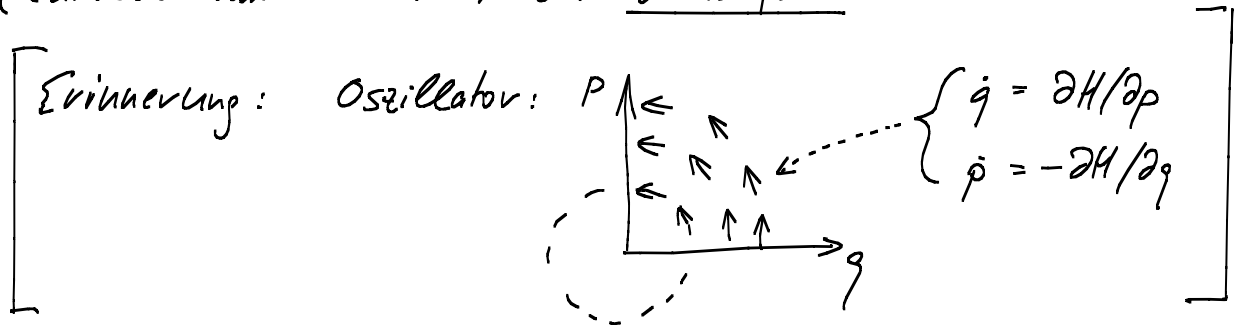
M7

|| Fakt: Die Poissonklammer macht den Raum der Funktionen von $\{q_i\}, \{p_i\}$ zur Lie-Algebra. ||

(1) & (2) sind offensichtlich, (3) kann mit einiger Mühe nachgerechnet werden. Wir werden dies nicht tun, da sich diese Eigenschaft später [mit mächtigeren math. Konzepten] leicht zeigen lässt.)

7.3 Poissonklammer & Vektorfelder

- H definiert eine "Bewegung" auf dem Phasenraum und damit (zunächst nur "intuitiv") ein Vektorfeld:



- Man kann dies auch so auffassen, dass sich jede Fkt. auf dem Phasenraum in der Zeit dt geringfügig ändert, was durch

$$\dot{F} = \{F, H\} \quad (F \text{ sei nicht explizit zeitabhängig)}$$
 beschrieben wird.
- In diesem Sinne entspricht ein Vektorfeld konkret einem Differentialoperator, nämlich

allgemein:

$$\underbrace{V^i(x^1, \dots, x^n)}_{\text{Vektor an jedem Phl.}} \frac{\partial}{\partial x^i}$$

hier:

$$\frac{\partial H}{\partial q_i} \frac{\partial}{\partial p_i} - \frac{\partial H}{\partial p_i} \frac{\partial}{\partial q_i} \equiv D_H$$

$$(\{H, F\} = D_H F)$$

- H ist aber nur ein bestimmte Observable, und wir können prinzipiell auch jede andere Observable nehmen und mit ihr ein Vektorfeld, einen Diff.-operator & und eine "Bewegung" assoziieren:

$$H \text{ induziert } \frac{dF}{dt} = -D_H F = \{F, H\}$$

$$G \text{ induziert } \frac{dF}{dt} = -D_G F = \{F, G\}$$

etc.

Also: Isomorphismus von Lie-Algebren.

Observable (Funktionen) \longleftrightarrow Vektorfelder / Diff-Operatoren / Bewegungen

$\{ \cdot, \cdot \}$

$$[D_F, D_G] = D_F D_G - D_G D_F$$

Kommutator

(Erhaltungsgrößen sind solche Observable, welche unter der durch H induzierten Bewegung invariant sind, d.h. $D_H F = 0$.)

7.4 Die Drehimpuls-Lie-Algebra in der Hamilton-Mechanik

- Wir hatten in TP1, Kap. 6 kleine Drehungen als

$$R(\vec{\epsilon}) = \mathbb{1} + \epsilon^i T^i$$

mit

$$(T^i)^{jk} = \epsilon^{ijk}$$

beschrieben. Wir hatten die T^i als Basis von $so(3) = Lie(SO(3))$ bezeichnet. In der Tat macht der Kommutator $so(3)$ zu

Lie-Algebra:

$$\left[\frac{1}{2} T^i, \frac{1}{2} T^j \right] = \epsilon^{ijk} \frac{1}{2} T^k$$

(nachrechnen!)

Das Noether-Theorem ordnet den durch die T^i "generierten" Symmetrien Erhaltungsgrößen zu, und zwar die Drehimpuls-Komponenten

$$L_i = \epsilon_{ijk} x_j p_k \quad (\text{hier } q \rightarrow x, \text{ wie in } \mathbb{R}^3 \text{ üblich}).$$

Man prüft leicht nach:

$$\{L_i, L_j\} = \epsilon_{ijk} L_k$$

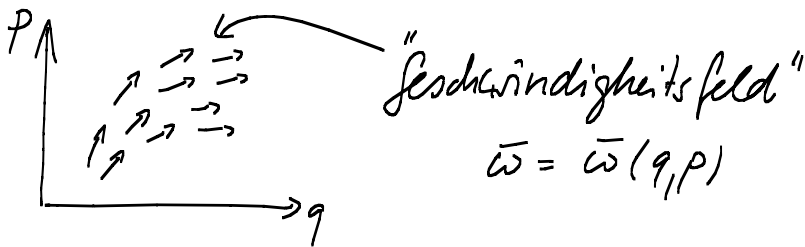
Die L_i generieren auf dem Phasenraum genau die Bewegung, die der von $\frac{1}{2} T^i$ generierten Symmetrie im Konfigurationsraum entspricht.

7.5 Satz v. Liouville

- $\bar{\xi}(t) = (q_1(t), \dots, q_n(t), p_1(t), \dots, p_n(t))$ beschreibe die Trajektorie eines phys. Systems im Phasenraum.

- $\bar{\omega}(t) = \frac{d\bar{\xi}(t)}{dt} = \left(\frac{\partial H}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial H}{\partial p_n}, -\frac{\partial H}{\partial q_1}, \dots, -\frac{\partial H}{\partial q_n} \right)$

ist zeitunabhängig: $\bar{\omega} = \bar{\omega}(q, p)$ (falls H nicht explizit von t abhängt).



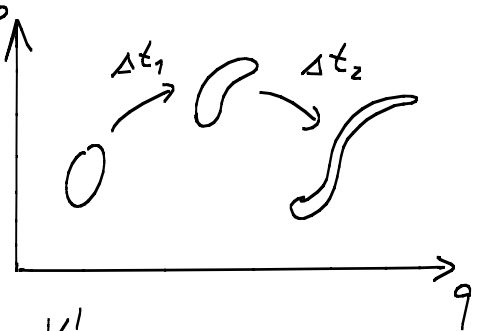
- Es gilt: $\text{div } \bar{\omega} \equiv \nabla_{q,p} \cdot \bar{\omega} \equiv \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial \omega_i}{\partial q_i} + \frac{\partial \omega_{n+i}}{\partial p_i} \right)$
 $= \sum_i \left(\frac{\partial^2 H}{\partial q_i \partial p_i} - \frac{\partial^2 H}{\partial p_i \partial q_i} \right) = 0$

$\Rightarrow \bar{\omega}(q, p)$ beschreibt eine "inkompressible Strömung".

- Damit ist intuitiv klar:

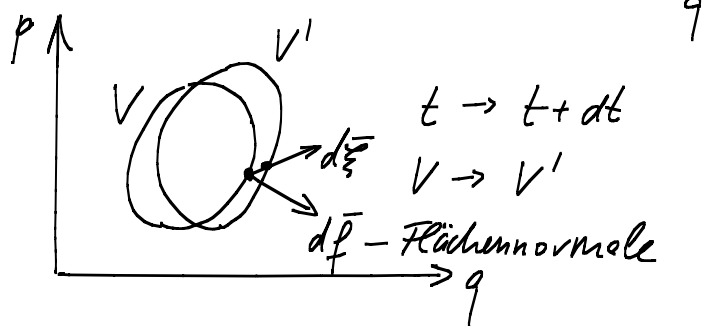
Satz von Liouville: Die Größe von Teilvolumina des Phasenraumes ändert sich durch die Hamiltonsche Dynamik nicht:

(Die Form kann sich natürlich ändern.)



Schärfere Begründung:

Betrachte infinitesimale Bewegung aller Pkt.-e im Startvolumen V :



$$dV = V' - V = \int_0 d\vec{f} \cdot d\vec{\xi}$$

Dies sollte aus obigem Bild anschaulich klar sein (das Vorzeichen

des Produktes $d\vec{f} \cdot d\vec{\xi}$

entscheidet, "in welche Richtung" V wächst/sich zurückzieht)

"Teilen durch dt " \Rightarrow

$$\frac{dV}{dt} = \int_0 d\vec{f} \cdot \vec{\omega} = \int_{\text{auß}} d\text{Vol.} \cdot (\vec{\nabla} \cdot \vec{\omega}) = 0$$

\uparrow
 V

\checkmark