

Chapter 5

Lagrangians

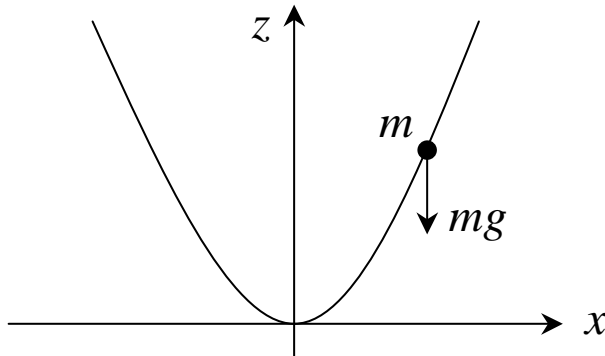
5.1 Lagrangian계

(1) Hamiltonian 계의 도입

$$p = m\dot{q} = m\frac{dq}{dt} \tag{5.1}$$

로 놓고, Newton 방정식 \rightarrow Hamiltonian 방정식

이 방법은 일반적인 방법이 못된다.



$z = \cosh x$ 인 공선 모양의 철사를 타고 미끌어지는 구슬의 운동

$$\text{운동방정식} \quad \ddot{x} \cosh x + \dot{x}^2 \sinh x + g \tanh x = 0 \tag{5.2}$$

$$p = m\dot{x} \text{로 놓으면} \tag{5.3}$$

$$\dot{x} = \frac{p}{m} = v_x = \frac{\partial H}{\partial p} \tag{5.4}$$

$$\dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial x} = v_p = -\frac{m^2 g \tanh x + p^2 \sinh x}{m \cosh x} \tag{5.5}$$

이들은 (x, p) 공액변수가 못된다.

$$\nabla \cdot v = \frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_p}{\partial p} = 0 \quad (5.6)$$

$\frac{\partial v_x}{\partial x} = -\frac{\partial v_p}{\partial p}$ 가 되어야 한다. ($v_x = \frac{\partial H}{\partial p}, v_p = -\frac{\partial H}{\partial x}$)

이 문제에서는

$$\frac{\partial v_x}{\partial x} (= 0) \neq -\frac{\partial v_p}{\partial p} (\neq 0) \quad (5.7)$$

$$\therefore \text{공액변수 (X)} \quad (5.8)$$

$$\therefore H(X) \quad (5.9)$$

나중에 보이는 바와 같이

$$p = m\dot{x} \sinh x \quad (5.10)$$

으로 정의하면

$$H(x, p) = \frac{p^2}{2m \cosh^2 x} + mg \cosh x \quad (5.11)$$

$$\dot{x} = \frac{\partial H}{\partial p} = \frac{p}{m \cosh^2 x} = v_x \quad (5.12)$$

$$\dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial x} = v_p \quad (5.13)$$

가 되고, (x, p) 는 정준 공액변수가 된다.

(2) 이러한 경우 Lagrangian 역학계를 만들고 이어서 Hamiltonian 계를 형성하는 것이 보통

Hamiltonian 형식과 Lagrangian 형식의 변환관계

기하학적 고찰

Legendre 변환에 의해서 Lagrangian과 Hamiltonian이 변환되는데 이것을 접선변환

$$L(q, \dot{q}), \quad \dot{q} = u(\text{generalized velocity}) \rightarrow L(q, u, t) \quad (5.14)$$

↓

$$H(q, p) \quad (5.15)$$

Hamilton's eq. of motion

$$u = \dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p}, \quad (5.16)$$

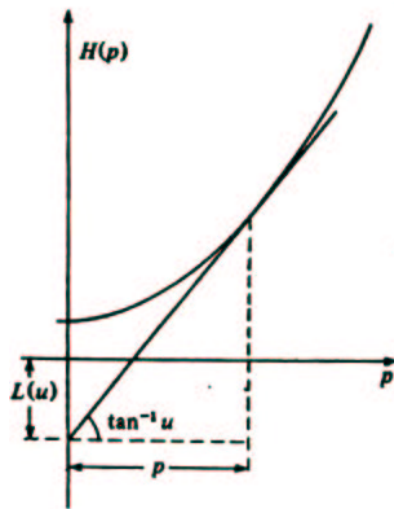
$H(q, p, t)$ 의 함수 성분간 q, t 를 suppress하고 $H(p)$ 로만 쓰자.

H 를 specify하려면

(0) $H \rightarrow L$

(1) H 를 정의하거나

(2) $\frac{\partial^2 H}{\partial p^2}$ (convex) > 0 라 하자. $u = \frac{\partial H}{\partial p}$ 와 접선이 H 축과 만나는 교점 $L(u)$ 를 준다.



접선의 기울기: u
-절편: $L(u)$

$$u = \frac{H(p) - \text{절편}}{p} = \frac{H(p) + L(u)}{p} \quad (5.17)$$

q 와 t 를 표출

$$L(q, u, t) = pu - H(q, p, t) \quad (5.18)$$

가 되어서

$$\frac{\partial L}{\partial p} = u - \frac{\partial H}{\partial p} = 0 \quad (5.19)$$

$L(q, \dot{q}, t)$ 를 얻는다.

(우변의 p 는 $u = \frac{\partial H}{\partial p}$ 를 통해 u 와 t 의 함수로 바꿔 놓는다.)

$$H = \frac{p^2}{2m} + V(q, t) \quad \left(\frac{p^2}{2m} = T \right) \quad (5.20)$$

일 때, $L = ?$

$$\frac{\partial H}{\partial p} = \frac{p}{m} = u, \quad p = mu, \quad (5.21)$$

$$L = pu - H = T - V \quad (5.22)$$

L 에서 H 로 변환할 때 H 가 convex이면 L 도 convex

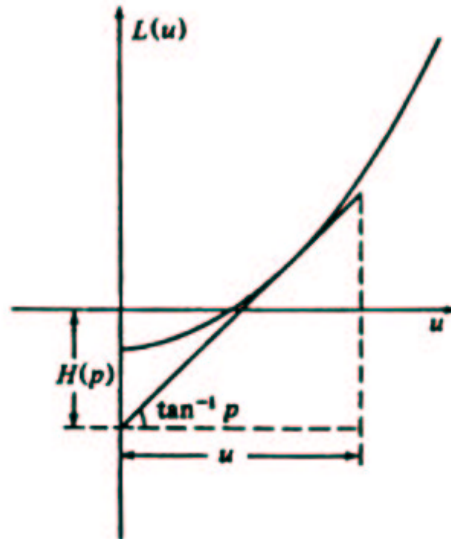
$$\left(\frac{\partial^2 H}{\partial p^2} \right) \left(\frac{\partial^2 L}{\partial u^2} \right) = \frac{\partial u}{\partial p} \frac{\partial p}{\partial u} = 1 \quad (5.23)$$

$$\therefore H : \text{convex} \rightarrow \therefore L : \text{convex} \quad (5.24)$$

L 을 specify할 때 $L(u)$ 를 줄 수도 있고, $p = \frac{\partial L}{\partial u}$ 와 이 기울기 p 와 L 축의 교점 H 를 specify할 수도 있다.

$$L(q, u, t) = pu - H(q, p, t) \quad (5.25)$$

$$\frac{\partial L}{\partial u} = p + \left(u - \frac{\partial H}{\partial p} \right) \frac{\partial p}{\partial u} = p \quad (5.26)$$



$$\frac{\partial L}{\partial u} = \frac{\partial p}{\partial u} u + p - \frac{\partial H}{\partial p} \frac{\partial p}{\partial u} = p \quad \left(\frac{\partial H}{\partial p} = u \right) \quad (5.27)$$

$$\frac{H + L}{u} = p, \quad H + L = up \quad (5.28)$$

$H = up - L$, u 는 $p = \frac{\partial L(u, q, t)}{\partial u}$ 를 통해서 p 와 q 의 함수로 바꿔 놓는다.

Lagrangian 운동방정식

$$\frac{\partial L}{\partial q} = u \frac{\partial p}{\partial q} - \frac{\partial H}{\partial q} - \frac{\partial H}{\partial p} \frac{\partial p}{\partial q} = -\frac{\partial H}{\partial q} \quad (5.29)$$

$$L(q, u, t), \quad u = \frac{\partial H}{\partial p} \quad (5.30)$$

$$\dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial q} = \frac{\partial L}{\partial q} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial u} \right) \quad (5.31)$$

$$\therefore \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{\partial L}{\partial q} = 0 \quad (5.32)$$

5.2 Lagrangian계의 몇가지 보기

보기 1. Lagrangian L 과 \bar{L} 는 q 와 t 의 임의의 함수 $f(q, t)$ 의 전미분계수 $\frac{d}{dt}f(q, t)$ 만큼 차이가 있다. L 과 \bar{L} 에 대한 운동방정식은 불변이다.

$$\bar{L} = L + \frac{df}{dt} \quad (5.33)$$

$$= L + \frac{\partial f}{\partial q} \dot{q} + \frac{\partial f}{\partial t} \quad (5.34)$$

$$\frac{\partial \bar{L}}{\partial q} = \frac{\partial L}{\partial q} + \frac{\partial f}{\partial q} \rightarrow \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \bar{L}}{\partial \dot{q}} \right) = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) + \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial f}{\partial \dot{q}} \right) \quad (5.35)$$

$$\frac{\partial \bar{L}}{\partial q} = \frac{\partial L}{\partial q} + \frac{\partial^2 f}{\partial q^2} \dot{q} + \frac{\partial}{\partial q} \left(\frac{\partial f}{\partial t} \right) \quad (5.36)$$

(5.35)-(5.36),

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \bar{L}}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{\partial \bar{L}}{\partial q} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{\partial L}{\partial q} = 0 \quad (5.37)$$

이 관계는 시간에 의존하는 Lagrangian 방정식을 간소화시키는데 유용하다.

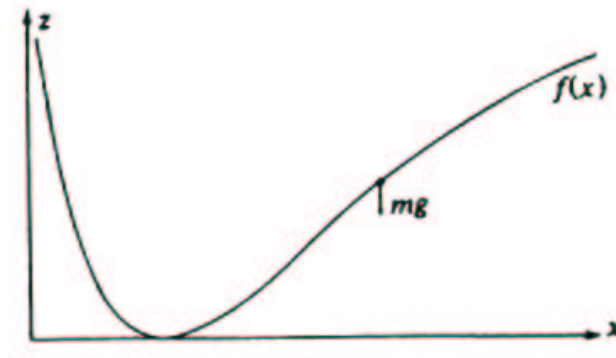
주의: 이 두 Lagrangian은 서로 다른 운동량을 정의하고 서로 다른 Hamiltonian을 형성.

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}}, \quad \bar{p} = \frac{\partial \bar{L}}{\partial \dot{q}} \quad (5.38)$$

라면,

$$\bar{p} = p + \frac{\partial f}{\partial q} \quad (f \text{가 } t \text{만의 함수}) \quad (5.39)$$

보기 2. 질량 m 인 구슬이 $z = f(x)$ 라는 곡선모양의 철사를 따라 미끄러지는 운동



x 를 일반화좌표로 쓰고 \dot{x} : 일반화된 속도

$$L = T - V \quad (5.40)$$

$$T = \frac{m}{2}(\dot{x}^2 + \dot{z}^2) = \frac{m}{2}\dot{x}^2(1 + f'^2(x)) \quad (5.41)$$

$$V = mgf(x) \quad (5.42)$$

$$L = \frac{m}{2}\dot{x}^2(1 + f'^2(x)) - mgf(x) \quad (5.43)$$

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = m\dot{x}[1 + f'^2(x)] \quad (5.44)$$

Hamiltonian은

$$H(x, p) = \dot{x}p - \left\{ \frac{1}{2}m\dot{x}^2(1 + f'^2(x)) - mgf(x) \right\} \quad (5.45)$$

Lagrange's eq. of motion:

$$\ddot{x}[1 + f'^2(x)] + \dot{x}^2 f'(x) - f''(x) + gf'(x) = 0 \quad (5.46)$$

$$\dot{x} = \frac{p}{m(1 + f'^2(x))} \quad (5.47)$$

$$H = \frac{p^2}{2m(1 + f'^2(x))} + mgf(x) = T + V \quad (5.48)$$

$$f(x) = \cosh x$$

$$H = \frac{p^2}{2m} + mg \cosh x \text{가 되고 운동상수} \quad (5.49)$$

$$E = T + V = \frac{m}{2}\dot{x}^2 \cosh^2 x + mg \cosh x \quad (5.50)$$

