

§41 ラグランジアン

ラグランジアンが、一部の率数だけ $\dot{q} \rightarrow p$ に変換するなどを表すように、
例えは、ラグランジアン

$$L(q, \dot{q}, \dot{\dot{q}}, \dot{\ddot{q}})$$

を表す。これは

$$dL = \frac{\partial L}{\partial q} dq + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} d\dot{q} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} d\dot{\dot{q}} + \frac{\partial L}{\partial \dot{\ddot{q}}} d\dot{\ddot{q}}$$

$$= \dot{p} dq + \dot{p} d\dot{q} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} d\dot{\dot{q}} + \frac{\partial L}{\partial \dot{\ddot{q}}} d\dot{\ddot{q}}$$

$$\therefore d(L - p\dot{q}) = \dot{p} dq - \dot{q} dp + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} d\dot{\dot{q}} + \frac{\partial L}{\partial \dot{\ddot{q}}} d\dot{\ddot{q}}$$

となる。以上より、ラグランジアン $R(q, \dot{q}, p, \dot{\dot{q}})$ を

$$R = p\dot{q} - L \quad \text{①}$$

と定義する。

$$dR = -\dot{p} dq + \dot{q} dp - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} d\dot{\dot{q}} - \frac{\partial L}{\partial \dot{\ddot{q}}} d\dot{\ddot{q}} \quad \text{②}$$

$$\therefore \frac{\partial R}{\partial q} = -\dot{p}, \quad \frac{\partial R}{\partial p} = \dot{q}, \quad \frac{\partial R}{\partial \dot{q}} = -\frac{\partial L}{\partial \dot{q}}, \quad \frac{\partial R}{\partial \dot{\ddot{q}}} = -\frac{\partial L}{\partial \dot{\ddot{q}}} \quad \text{③}$$

とおける。③の符号を

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) = \frac{\partial L}{\partial \ddot{q}}$$

に代入し、③の前半とあわせると、以上より

$$\frac{\partial R}{\partial q} = -\dot{p}, \quad \frac{\partial R}{\partial p} = \dot{q}, \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial R}{\partial \dot{q}} \right) = \frac{\partial L}{\partial \ddot{q}} \quad \text{④}$$

である。つまり、ラグランジアン R は q, p に関する運動方程式に相当し、 q, \dot{q}, \ddot{q} はラグランジアンの式に相当する。

ラグランジアンを用いて全エネルギーを表現することを表す。系の全エネルギーは、
 L を用いて

$$E = \dot{q}p + \dot{\dot{q}} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} - L$$

とおける。これは、①、④を代入し、 E は R を用いて以下の式に相当する。

$$E = \dot{q}p - L + \dot{\dot{q}} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = R - \dot{\dot{q}} \frac{\partial R}{\partial \dot{q}} = -\frac{\partial R}{\partial \dot{q}} \quad \text{⑤}$$

ラウス関数が有用であるとき

ラウス関数が有用であるのは、系の座標をそのまままわらせるときである。

ここで、 $L = L(\dot{z}, \dot{\theta}, \dot{r})$ におけるとき、ラグランジ方程式より

$$\dot{P} = \frac{\partial L}{\partial \dot{z}} = 0 \quad \therefore P = (\text{定数})$$

である。すなはち、適切な定数 P をラウス関数 $R(z, P, \dot{z})$ に代入し

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial R(z, P, \dot{z})}{\partial \dot{z}} = \frac{\partial R(z, P, \dot{z})}{\partial z} \quad \cdots \quad (6)$$

となり、 \dot{z} についての座標は完全に消去され、 \dot{z} 座標のみについての問題になります。すなはち $\dot{z}(t)$ を求めるとき、式(6)を(3)式

$$\dot{q} = \frac{\partial R(z, P, \dot{z})}{\partial P}$$

に代入すればよい。これにより、初期条件を用いて(2)式の \dot{z} が決まる。

(49) 中心軸中の 2 次元柱座標

ラグランジアンは

$$L = \frac{m}{2} (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2) - U(r)$$

とおける。これは循環座標系のとき、ラウス関数に移行して、($P_\theta = mr^2 \dot{\theta}$ のとき)

$$R(r, P_\theta, \dot{r}) = P_\theta \dot{\theta} - L = \frac{P_\theta^2}{mr^2} - \frac{1}{2} m \dot{r}^2 - \frac{P_\theta^2}{2mr^2} + U(r)$$

$$\therefore R(r, P_\theta, \dot{r}) = \underbrace{\frac{P_\theta^2}{2mr^2} - \frac{1}{2} m \dot{r}^2 + U(r)}_{P}$$

である。