

## 4 Принцип Мопертюи

Пусть гамильтониан системы не зависит от времени. Тогда несложно показать, что он является первым интегралом, т.е. не меняется вдоль решений

$$\frac{d}{dt}H = 0.$$

Пусть  $M$  — конфигурационное пространство системы (для простоты — область в  $\mathbb{R}^l$ ), тогда верно следующее

**Утверждение (принцип Мопертюи).** Пусть  $q_0, q_1 \in M$  — фиксированные точки. Тогда кривая  $\gamma : [a, b] \rightarrow M$  является *траекторией* решения системы с Гамильтонианом  $H$  при заданной энергии  $h$  тогда и только тогда, когда она является экстремалью функционала

$$\int_{\gamma} pdq = \int_{\tau_1}^{\tau_2} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}}(\tau) \dot{q}(\tau) d\tau$$

в классе все путей  $\gamma$  с фиксированными концами и параметризованных так, что  $H(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}}, q) = h$ .

**Замечание.** Параметр  $\tau$  — не время, т.е.  $\gamma$  — не решение, а только кривая решения на  $M$ .

**Определение.** Многообразие  $M$  называется *римановым многообразием*, если в каждой его точке  $x$  задано скалярное произведение  $g_x$  (неотрицательная функция на  $T_x M \times T_x M$  со значениями в  $\mathbb{R}$ , равная нулю только на нулевом векторе, симметричная и линейная) и для любых двух гладких векторных полей  $v, w$  функция  $g_x(v(x), w(x))$  гладкая. Пара  $(M, g)$  — риманово многообразие,  $g$  — метрика.

Пусть  $M$  — конфигурационное пространство,  $H = T - V$  не зависит от времени, здесь

$$T = \frac{1}{2} \left( \frac{ds}{dt} \right)^2 = \frac{1}{2} \sum_{i,j} a_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j, \quad V = V(q).$$

Т.е.  $ds^2$  — метрика, задаваемая кинетической энергией. Из принципа Мопертюи получаем

**Следствие.** Траектории системы с гамильтонианом  $H = T - V$  для заданной полной энергии  $H = h$  в области  $V > -h$  есть геодезические метрики

$$d\rho^2 = (h + V) ds^2.$$

**Доказательство.** Вдоль кривой должен быть выбран такой параметр, чтобы выполнялось  $T = h + V$ , т.е. для «нового времени»  $\tau$  должно быть выполнено

$$d\tau = ds / \sqrt{2(h + V)}.$$

Поскольку  $L = T + V$ , то

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \dot{q} = 2T.$$

Получаем

$$\int_{\tau_1}^{\tau_2} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \dot{q} d\tau = \int_{\gamma} \frac{2T}{\sqrt{2(h+V)}} ds = \int_{\gamma} \sqrt{2(h+V)} ds = \sqrt{2} \int_{\gamma} d\rho.$$

## 5 Перевернутый маятник

Рассмотрим маятник длины  $l$ , состоящий из невесомого стержня и массивной точки массы  $m$ , совершающий движение в поле силы тяжести. Считаем, что точка подвеса маятника движется по заданному закону, задаваемому гладкой функцией времени  $f: [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$ , вдоль горизонтальной прямой. Таким образом, на движение маятника оказывает влияние закон движения точки подвеса и сила тяжести.

Через  $Oxy$  обозначим неподвижную систему декартовых координат, выбранную таким образом, что точка подвеса движется вдоль оси  $Ox$ , а ось  $Oy$  вертикальна и направлена противоположно силе тяжести. Угол между осью  $Ox$  и стержнем обозначим  $\varphi$  (углам  $\varphi = -\pi/2$  и  $\varphi = \pi/2$  соответствуют горизонтальные положения маятника). Координаты  $x$  и  $y$  массивной точки выражаются через  $\varphi$  обычным образом

$$\begin{aligned} x &= f + l \sin \varphi, \\ y &= l \cos \varphi. \end{aligned}$$

Кинетическая энергия системы

$$T = \frac{m}{2} (\dot{x}^2 + \dot{y}^2) = \frac{m}{2} (f^2 + 2fl\dot{\varphi} \cos \varphi + l^2\dot{\varphi}^2).$$

Пусть  $g$  — ускорение свободного падения, тогда выражение для потенциальной энергии имеет вид

$$U = mgy = mgl \cos \varphi.$$

Получаем лагранжиан системы

$$L = T - U = \frac{m}{2} (f^2 + 2fl\dot{\varphi} \cos \varphi + l^2\dot{\varphi}^2) - mgl \cos \varphi.$$

Уравнения, описывающие динамику системы, запишем в следующем виде

$$\begin{aligned} \dot{\varphi} &= p, \\ \dot{p} &= \frac{g}{l} \sin \varphi - \frac{\ddot{f}}{l} \cos \varphi. \end{aligned} \tag{1}$$

Здесь мы считаем, что угловая переменная  $2\pi$ -периодична, т.е. мы допускаем такие положения маятника, при которых он находится ниже горизонта или, используя первоначальную терминологию из [1], можно сказать, что

маятник может быть «под полом» вагона и мы не считаем, что однажды приняв горизонтальное положение, он вечно останется в нем.

Докажем следующее утверждение.

**Теорема.** Для системы (1) существует такое  $\varphi_0 \in (-\pi/2, \pi/2)$ , что решение, выходящее из точки  $\varphi = \varphi_0, p_0 = 0$  в момент времени  $t = 0$ , удовлетворяет условию

$$-\pi/2 < \varphi(t, \varphi_0, 0) < \pi/2 \quad \text{для всех } t \in [0, \infty).$$

**Доказательство.** Обозначим через  $\Omega$  следующее подмножество расширенного фазового пространства

$$\Omega = \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : -\pi/2 \leq \varphi \leq \pi/2\}.$$

Рассмотрим отрезок  $L$ , содержащийся в  $\Omega$  и определенный в координатах следующим образом

$$L = \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t = 0, -\pi/2 \leq \varphi \leq \pi/2, p = 0\}.$$

Покажем, что  $L$  содержит хотя бы одну точку такую, что решение, выходящее из нее, не покинет подмножества  $-\pi/2 < \varphi < \pi/2$  для всех  $t \geq 0$ .

Предположим обратное. Тогда определено отображение, которое будем обозначать  $\sigma$ , из  $L$  в  $\partial\Omega$

$$\sigma : (0, \varphi_0, p_0) \in L \mapsto (t^*, \varphi(t^*, \varphi_0, p_0), p(t^*, \varphi_0, p_0)) \in \partial\Omega.$$

Здесь  $t^* = \sup(T)$ ,  $T = \{s \in [0, \infty) : \varphi(t, \varphi_0, p_0) \in [-\pi/2, \pi/2] \text{ для всех } t \in [0, s]\}$ .

Покажем, что отображение  $\sigma$  непрерывно. В соответствии с рассуждениями метода Важевского для этого будем рассматривать систему (1) в окрестности  $\partial\Omega$ . Для доказательства непрерывности достаточно показать, что каждое решение, начинающееся на  $L$ , либо трансверсально  $\partial\Omega$  в момент своего первого достижения границы при  $t > 0$ , либо локально не принадлежит множеству  $\Omega \setminus \partial\Omega$ . Непрерывность в этих случаях следует из непрерывной зависимости решений (1) от начальных условий.

Это достаточное условие выполнено для (1). Действительно, для решений, достигающих  $\Omega^+$  и  $\Omega^-$ , где

$$\begin{aligned} \Omega^- &= \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t > 0, \varphi = \pi/2, p > 0\} \cup \\ &\quad \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t > 0, \varphi = -\pi/2, p < 0\}, \\ \Omega^+ &= \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t > 0, \varphi = \pi/2, p < 0\} \cup \\ &\quad \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t > 0, \varphi = -\pi/2, p > 0\}, \end{aligned}$$

выполнено условие трансверсальности пересечения. Более того, решения начинающиеся на  $L$ , не могут покинуть  $\Omega$  через  $\Omega^+$ . Покажем, что при  $t > 0$  они могут покинуть  $\Omega$  только через  $\Omega^-$ .

Для каждого решения, начинающегося или достигающего  $\partial\Omega$  в точках следующего множества

$$\begin{aligned} \Omega_0^+ &= \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t \geq 0, \varphi = \pi/2, p = 0\} \cup \\ &\quad \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : t \geq 0, \varphi = -\pi/2, p = 0\}, \end{aligned}$$

из (1) получаем

$$\ddot{\varphi} = \begin{cases} g/l & \text{if } \varphi = \pi/2 \\ -g/l & \text{if } \varphi = -\pi/2. \end{cases}$$

Таким образом получаем, что решения, начинающиеся на  $L$ , не могут впервые достигнуть  $\Omega_0^+$  в момент времени  $t > 0$  и для  $t = 0$  они как минимум локально покидают  $\Omega$ .

Закончим доказательство следующим рассуждением, типичным для метода Важевского. Рассмотрим множество  $\omega$  граничных точек, удовлетворяющих условию  $\varphi = \pm\pi/2$ , т.е.

$$\omega = \partial\Omega \setminus \{(t, \varphi, p) \in [0, \infty) \times \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \times \mathbb{R} : \varphi \in (-\pi/2, \pi/2)\},$$

и непрерывное отображение  $\pi: \omega \rightarrow \omega \cap L$ . Поскольку  $\sigma$  и  $\pi$  непрерывны, то получаем, что непрерывное отображение  $\pi \circ \sigma$  переводит  $L$  в его двухточечную границу. Противоречие доказывает утверждение.

В доказательстве неявно предполагалось, что решения существуют на всем полуинтервале  $[0, \infty)$ . Для данной системы это может быть строго показано. Если в каком-либо случае бесконечная продолжаемость показана быть не может, то при использовании рассуждений метода Важевского стоит говорить о том, что решение не покинет какой-либо исследуемой области расширенного фазового пространства на всем интервале существования.