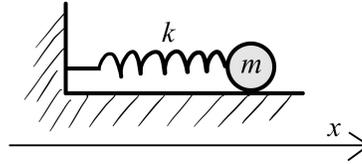


テーブルの上にバネ定数  $k = 2$  のバネがある。バネの左端は壁に固定され、右端は質量  $m = 2$  のオモリが固定されている。以下、摩擦、空気抵抗などは無視して、オモリの1次元運動を考える。



**問題1** 【Lagrange 形式】

(1-1) バネの伸び  $x$  を力学変数として、Lagrangian  $L(x, \dot{x})$  を書け。

$$L(x, \dot{x}) = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 - \frac{1}{2}kx^2 = \dot{x}^2 - x^2$$

(1-2) Euler-Lagrange 方程式を書き、その一般解を求めよ。

$$\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = -2x - \frac{d}{dt}(2\dot{x}) = -2(\ddot{x} + x) = 0 \Leftrightarrow \ddot{x} + x = 0$$

一般解は、 $A, B$  を積分定数として、

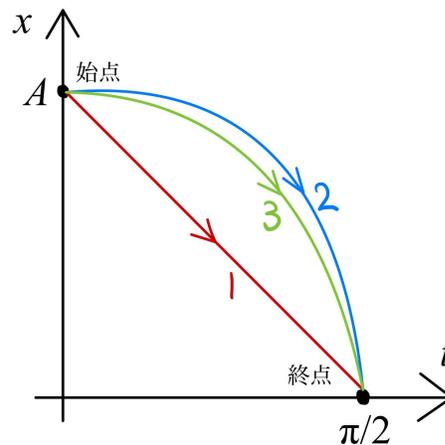
$$x(t) = A \cos t + B \sin t$$

**問題2** 【最小作用の原理と量子力学】

オモりを引っ張ってバネを  $x = A$  だけ伸ばし、時刻  $t = 0$  に手を離したところ、時刻  $t = \pi/2$  にオモりはつり合いの位置  $x = 0$  を通過した。これらの条件

$$x(0) = A, \quad x(\pi/2) = 0 \quad (1)$$

を満たす以下の3つの経路を考える。



(2-1) 経路1: 直線経路  $x(t) = A \left(1 - \frac{2}{\pi}t\right)$  の場合に、作用  $S_1$  を計算せよ。

$$\begin{aligned} S_1 &= \int_0^{\pi/2} L(x, \dot{x}) dt = \int_0^{\pi/2} (\dot{x}^2 - x^2) dt \\ &= \int_0^{\pi/2} \left[ \left(-A \frac{2}{\pi}\right)^2 - \left\{ A \left(1 - \frac{2}{\pi}t\right) \right\}^2 \right] dt \\ &= A^2 \left( \frac{2}{\pi} - \frac{\pi}{6} \right) \end{aligned}$$

(2-2) 経路 2 : 放物線経路  $x(t) = A \left( 1 - \left( \frac{2}{\pi} t \right)^2 \right)$  の場合に, 作用  $S_2$  を計算せよ.

$$\begin{aligned} S_2 &= \int_0^{\pi/2} L(x, \dot{x}) dt = \int_0^{\pi/2} (\dot{x}^2 - x^2) dt \\ &= \int_0^{\pi/2} \left[ \left\{ -2A \left( \frac{2}{\pi} \right)^2 t \right\}^2 - \left\{ A \left( 1 - \left( \frac{2}{\pi} t \right)^2 \right) \right\}^2 \right] dt \\ &= A^2 \left( \frac{8}{3\pi} - \frac{4\pi}{15} \right) \end{aligned}$$

(2-3) 経路 3 : 余弦経路  $x(t) = A \cos t$  の場合に, 作用  $S_3$  を計算せよ.

$$\begin{aligned} S_3 &= \int_0^{\pi/2} L(x, \dot{x}) dt = \int_0^{\pi/2} (\dot{x}^2 - x^2) dt \\ &= A^2 \int_0^{\pi/2} (\sin^2 t - \cos^2 t) dt = 0 \end{aligned}$$

(2-4)  $S_1, S_2, S_3$  の大小関係を比較し, その結果が意味することを一言述べよ.

$$\begin{aligned} S_1/A^2 &\sim \frac{2}{3} - \frac{3}{6} = \frac{1}{6} = 0.1666\dots \\ S_2/A^2 &\sim \frac{8}{3 \cdot 3} - \frac{4 \cdot 3}{15} = \frac{4}{45} = 0.0888\dots \\ S_3 &= 0. \end{aligned}$$

最小作用の原理より, 運動方程式の解である経路 3 の作用  $S_3$  が最小となっている. 経路 2 の方が経路 1 より運動方程式の解により近いので, 作用の値も最小値に近い.

### 問題 3 【Hamilton-Jacobi の理論】

(3-1) 系の Hamiltonian  $H(x, p)$  と正準方程式を書け.

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = 2\dot{x} \text{ より, } \dot{x} = \frac{1}{2}p \text{ を用いて,}$$

$$H(x, p) = p\dot{x} - L = p \left( \frac{1}{2}p \right) - \left[ \left( \frac{1}{2}p \right)^2 - x^2 \right] = \frac{1}{4}p^2 + x^2$$

(3-2) Hamilton の主関数  $\bar{S}(x, t)$  が満たすべき Hamilton-Jacobi 方程式を書け.

$$-\frac{\partial \bar{S}}{\partial t} = H \left( x, \frac{\partial \bar{S}}{\partial x} \right) = \frac{1}{4} \left( \frac{\partial \bar{S}}{\partial x} \right)^2 + x^2$$

(3-3) Hamilton-Jacobi 方程式の解は,  $f(x) = \int_x^1 \sqrt{1-y^2} dy$  ( $-1 \leq x \leq 1$ ) を用いて

$$\bar{S}(x, t) = 2A^2 f\left(\frac{x}{A}\right) - A^2 t \quad (2)$$

と書けることを示せ. ただし,  $A$  は振動の振幅を表す積分定数である.

$$\text{左辺} = -\frac{\partial \bar{S}}{\partial t} = A^2,$$

右辺は,  $f'(x) = -\sqrt{1-x^2}$  を用いて,

$$\frac{\partial \bar{S}}{\partial x} = 2A^2 f'\left(\frac{x}{A}\right) \cdot \frac{1}{A} = -2A \sqrt{1 - \frac{x^2}{A^2}} = -2\sqrt{A^2 - x^2}$$

より,

$$\text{右辺} = \frac{1}{4} \left(-2\sqrt{A^2 - x^2}\right)^2 + x^2 = A^2 = \text{左辺}$$

(3-4) この式 (2) に問題 2 の始点と終点を代入し, 問題 2 の結果と比較考察せよ.

• 始点:  $(x, t) = (A, 0)$

$$\bar{S}(A, 0) = 2A^2 f(1) = 0$$

終点として始点を選べば作用の値は当然ゼロとなる.

• 終点:  $(x, t) = (0, \pi/2)$

$$\bar{S}(0, \pi/2) = 2A^2 f(0) - A^2 \frac{\pi}{2} = 2A^2 \frac{\pi}{4} - A^2 \frac{\pi}{2} = 0$$

経路として運動方程式の解を選んだ場合の作用の値  $S_3$  に等しい.

(3-5) 式 (2) において, 積分定数  $A$  を新しい力学変数  $P$  と読み替えることによって正準変換の母関数  $W(x, P, t)$  を構成し, 新しい Hamiltonian がゼロになることを確認せよ.

$W(x, P, t) = 2P^2 f\left(\frac{x}{P}\right) - P^2 t$  より,

$$\left\{ \begin{array}{l} p = \frac{\partial W}{\partial x} = 2P^2 f'\left(\frac{x}{P}\right) \cdot \frac{1}{P} = 2P f'\left(\frac{x}{P}\right) = -2\sqrt{P^2 - x^2} \\ Q = \frac{\partial W}{\partial P} = 4P f\left(\frac{x}{P}\right) + 2P^2 f'\left(\frac{x}{P}\right) \cdot \left(-\frac{x}{P^2}\right) - 2Pt \\ \quad = 4P f\left(\frac{x}{P}\right) + 2x \sqrt{1 - \frac{x^2}{P^2}} - 2Pt \\ K = H + \frac{\partial W}{\partial t} = \left(\frac{1}{4}p^2 + x^2\right) - P^2 = \frac{1}{4} \left(-2\sqrt{P^2 - x^2}\right)^2 + x^2 - P^2 = 0 \end{array} \right.$$

すなわち, 新しいハミルトニアン  $K$  はゼロとなる.

(3-6) 正準変換された新しい力学変数  $Q, P$  は全て定数となる. 定数を適当に選ぶことにより, 運動方程式の解 (問題 2 の経路 3) が得られることを確認せよ.

$\alpha, \beta$  を定数として  $P = \alpha, Q = \beta$  とおくと,

$$\beta = 4\alpha f\left(\frac{x}{\alpha}\right) + 2x\sqrt{1 - \frac{x^2}{\alpha^2}} - 2\alpha t.$$

ここで,

$$\begin{aligned} f(x) &= \int_x^1 \sqrt{1 - y^2} dy \\ &= \int_{\cos^{-1} x}^0 \sin \theta (-\sin \theta d\theta) \quad (y = \cos \theta, 0 \leq \theta \leq \pi) \\ &= \int_0^{\cos^{-1} x} \frac{1 - \cos 2\theta}{2} d\theta \\ &= \frac{1}{2} \cos^{-1} x - \frac{1}{2} x \sqrt{1 - x^2} \end{aligned}$$

より,

$$\begin{aligned} \beta &= 4\alpha \left( \frac{1}{2} \cos^{-1} \frac{x}{\alpha} - \frac{x}{2\alpha} \sqrt{1 - \frac{x^2}{\alpha^2}} \right) + 2x\sqrt{1 - \frac{x^2}{\alpha^2}} - 2\alpha t \\ &= 2\alpha \cos^{-1} \frac{x}{\alpha} - 2\alpha t \\ \Leftrightarrow x &= \alpha \cos \left( t + \frac{\beta}{2\alpha} \right) \end{aligned}$$

を得る. ここで, 定数として  $\alpha = A, \beta = 0$  を選べば, 問題 2 の初期条件に合致した解  $x = A \cos t$  が得られる.