

И. С. АРЖАНЫХ

ОБ ОДНОЙ ТЕОРЕМЕ ТИПА ГАМИЛЬТОНА — ЯКОБИ

(Представлено академиком А. И. Некрасовым 26 V 1953)

Рассмотрим динамические системы, движущиеся под действием сил, зависящих от скорости. Дифференциальные уравнения движения таких систем имеют вид:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\nu} - \frac{\partial L}{\partial q_\nu} = Q_\nu(q_1, \dots, q_n, \dot{q}_1, \dots, \dot{q}_n), \quad \nu = 1, 2, \dots, n. \quad (1)$$

Среди систем этого типа находятся неголономные. Другими примерами являются механические системы, на которые действуют силы сопротивления или гироскопические реакции. Будем предполагать, что

$$\frac{\partial(Q_1, \dots, Q_n)}{\partial(\dot{q}_1, \dots, \dot{q}_n)} \neq 0. \quad (2)$$

Представим уравнения (1) в канонической форме

$$\dot{q}_\nu = \frac{\partial H}{\partial p_\nu}, \quad \dot{p}_\nu = \tilde{Q}_\nu - \frac{\partial H}{\partial q_\nu}, \quad (3)$$

где

$$H = -L + \sum_{\nu=1}^n p_\nu \dot{q}_\nu, \quad \tilde{Q}_\nu = Q_\nu(q_1, \dots, q_n, \frac{\partial H}{\partial p_1}, \dots, \frac{\partial H}{\partial p_n}).$$

Теорема. Построим дифференциальное уравнение в частных производных

$$F(q_1, \dots, q_n, v, \frac{\partial v}{\partial q_1}, \dots, \frac{\partial v}{\partial q_n}) = 0 \quad (4)$$

с помощью исключения импульсов p_1, \dots, p_n из системы:

$$H = v, \quad \tilde{Q}_\nu = \frac{\partial v}{\partial q_\nu}, \quad \nu = 1, 2, \dots, n. \quad (5)$$

Пусть $v(q_1, \dots, q_n, c_1, \dots, c_n)$ есть полный интеграл уравнения (4) такой, что

$$(\tilde{Q}_\nu \tilde{Q}_\mu) + \sum_{\lambda=1}^n \left(\frac{\partial \tilde{Q}_\nu}{\partial p_\lambda} \frac{\partial^2 v}{\partial q_\mu \partial q_\lambda} - \frac{\partial \tilde{Q}_\mu}{\partial p_\lambda} \frac{\partial^2 v}{\partial q_\nu \partial q_\lambda} \right) = 0. \quad (6)$$

Вычислим из уравнений $\tilde{Q}_\nu = \partial v / \partial q_\nu$ импульсы и составим дифференциальную форму

$$\omega(d) = \sum_{\nu=1}^n p_\nu dq_\nu. \quad (7)$$

Форма (7) есть точный дифференциал ($\omega = d\omega$).
Интегралами системы (3) будут зависимости

$$p_\nu = \frac{\partial \omega}{\partial q_\nu}, \quad \nu = 1, 2, \dots, n, \quad (8)$$

а для получения остальных интегралов системы (3) необходимо выполнить интеграцию уравнений

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \omega}{\partial c_\nu} = \frac{d\omega}{dc_\nu}, \quad \nu = 1, 2, \dots, n. \quad (9)$$

Доказательство. Рассмотрим поле импульсов (1):

$$p_\nu = p_\nu(q_1, \dots, q_n) \quad (10)$$

и представим уравнения (3) в вихревой форме

$$\sum_{\mu=1}^n \left(\frac{\partial p_\nu}{\partial q_\mu} - \frac{\partial p_\mu}{\partial q_\nu} \right) \frac{\partial H}{\partial p_\mu} = \tilde{Q}_\nu - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial q_\nu}, \quad \nu = 1, 2, \dots, n, \quad (11)$$

где $\tilde{H} = H(q_1, \dots, q_n, p_1(q_1, \dots, q_n), \dots, p_n(q_1, \dots, q_n))$. Эти уравнения тождественно выполняются, если имеют место равенства (5) и (6). В самом деле, в силу подстановки (5) правые части уравнений (11) равны нулю, а в силу условий (6) функции $\tilde{Q}_\nu - \partial \tilde{H} / \partial q_\nu$ находятся в инволюции, и так как имеет место неравенство (2), а определитель

$$\left\| \frac{\partial^2 L}{\partial \dot{q}_\nu \partial \dot{q}_\mu} \right\|$$

не равен нулю, то после импульсов (10) потенциально:

$$\frac{\partial p_\nu}{\partial q_\mu} - \frac{\partial p_\mu}{\partial q_\nu} = 0. \quad (12)$$

Покажем, что характеристики интегральных поверхностей уравнения (4) совпадают с траекториями нашей системы. Действительно, уравнение (4) возникает в результате исключения импульсов из системы (5). Но для совместимости этой системы должны выполняться уравнения

$$\tilde{Q}_\nu = \frac{\partial H}{\partial q_\nu} + \sum_{\mu=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_\mu} \frac{\partial p_\mu}{\partial q_\nu}, \quad \nu = 1, 2, \dots, n, \quad (13)$$

которые, в силу потенциальности поля импульсов, запишем в виде:

$$\sum_{\mu=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_\mu} \frac{\partial p_\mu}{\partial q_\nu} = \tilde{Q}_\nu - \frac{\partial H}{\partial q_\nu}. \quad (14)$$

Здесь мы имеем систему квази-линейных дифференциальных уравнений в частных производных с одинаковой главной частью. Для ее интегрирования поступаем обычным способом: ищем решения в неявном виде

$$\psi_\nu(q_1, \dots, q_n, p_1, \dots, p_n, c_1, \dots, c_n) = 0, \quad \nu = 1, 2, \dots, n. \quad (15)$$

Предполагая, что

$$\frac{\partial(\psi_1, \dots, \psi_n)}{\partial(p_1, \dots, p_n)} \neq 0, \quad (16)$$

получим для определения функций ψ_ν систему:

$$\sum_{\mu=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_\mu} \frac{\partial \psi_\nu}{\partial q_\mu} + \sum_{\mu=1}^n \left(\tilde{Q}_\mu - \frac{\partial H}{\partial q_\mu} \right) \frac{\partial \psi_\nu}{\partial p_\mu} = 0, \quad (17)$$

т. е. функции ψ_ν определяют интегралы нашей системы (3). Интегралы (15), согласно условиям (12), должны находиться в инволюции. Но условия инволюции $(\psi_\nu \psi_\mu) = 0$ будут выполнены, если учесть условия (6), при таком выборе функции ψ_ν :

$$\psi_\nu = \tilde{Q}_\nu - \frac{\partial v}{\partial q_\nu}.$$

Отсюда следует, что форма (7) есть точный дифференциал. Следовательно, имеют место интегралы (8). Далее имеем:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial w}{\partial c_\nu} = \sum_{\mu=1}^n \frac{\partial^2 w}{\partial q_\mu \partial c_\nu} \frac{\partial H}{\partial p_\mu} = \sum_{\mu=1}^n \frac{\partial H}{\partial p_\mu} \frac{\partial p_\mu}{\partial c_\nu} = \frac{\partial v}{\partial c_\nu}. \quad (18)$$

Замечание 1. Наибольшую трудность при реализации доказанной теоремы в конкретных случаях представляет проверка выполнимости условий (6). Однако легко построить в явном виде достаточные критерии выполнимости условий (6). В самом деле, из уравнения (4) имеем

$$\frac{\partial F}{\partial q_\nu} + \frac{\partial F}{\partial v} \tilde{Q}_\nu + \sum_{\mu=1}^n \frac{\partial F}{\partial \pi_\mu} \frac{\partial \pi_\mu}{\partial q_\nu} = 0, \quad \pi_\mu = \frac{\partial v}{\partial q_\mu}. \quad (19)$$

Присоединяя к этим уравнениям условия (6)

$$(\tilde{Q}_\nu \tilde{Q}_\mu) + \sum_{\lambda=1}^n \left(\frac{\partial \tilde{Q}_\lambda}{\partial p_\lambda} \frac{\partial \pi_\lambda}{\partial q_\mu} - \frac{\partial \tilde{Q}_\mu}{\partial p_\lambda} \frac{\partial \pi_\lambda}{\partial q_\nu} \right) = 0, \quad \frac{\partial \pi_\nu}{\partial q_\mu} - \frac{\partial \pi_\mu}{\partial q_\nu} = 0, \quad (20)$$

имеем n^2 уравнений для определения n^2 функций

$$\frac{\partial \pi_\nu}{\partial p_\mu} = \Pi_{\nu\mu}(q_1, \dots, q_n, v, \pi_1, \dots, \pi_n). \quad (21)$$

Отсюда следуют условия совместности:

$$\frac{\partial \Pi_{\nu\mu}}{\partial q_\lambda} - \frac{\partial \Pi_{\nu\lambda}}{\partial q_\mu} + \frac{\partial \Pi_{\nu\mu}}{\partial v} \tilde{Q}_\lambda - \frac{\partial \Pi_{\nu\lambda}}{\partial v} \tilde{Q}_\mu = \sum_{\kappa=1}^n \left(\frac{\partial \Pi_{\nu\lambda}}{\partial \pi_\kappa} \Pi_{\kappa\mu} - \frac{\partial \Pi_{\nu\mu}}{\partial \pi_\kappa} \Pi_{\kappa\lambda} \right). \quad (22)$$

Замечание 2. Составим для уравнения (4) систему характеристик Коши

$$\frac{dq_1}{\frac{\partial F}{\partial \pi_1}} = \dots = \frac{dq_n}{\frac{\partial F}{\partial \pi_n}} = \frac{dv}{\sum_{\nu=1}^n \frac{\partial F}{\partial \pi_\nu} \pi_\nu} = \frac{-d\pi_1}{\frac{\partial F}{\partial q_1} + \frac{\partial F}{\partial v} \pi_1} = \dots = \frac{-d\pi_n}{\frac{\partial F}{\partial q_n} + \frac{\partial F}{\partial v} \pi_n}. \quad (23)$$

Если найден ее интеграл $\Phi(q_1, \dots, q_n, v, \pi_1, \dots, \pi_n) = c$, то интегралом системы (3) будет

$$\Phi(q_1, \dots, q_n, H, \tilde{Q}_1, \dots, \tilde{Q}_n) = c. \quad (24)$$

Рассмотрим для иллюстрации два примера.

Пример 1. $L = \frac{1}{2}(\dot{q}_1^2 + \dot{q}_2^2)$, $Q_\nu = f_\nu(q_\nu) \dot{q}_\nu$, $\nu = 1, 2$. Здесь мы имеем

$$\frac{1}{2}(p_1^2 + p_2^2) = v, \quad f_1 p_1 = \frac{\partial v}{\partial q_1}, \quad f_2 p_2 = \frac{\partial v}{\partial q_2}.$$

Исключая импульсы, получаем уравнение (4):

$$\frac{1}{2} \left[\frac{1}{f_1^2} \left(\frac{\partial v}{\partial q_1} \right)^2 + \frac{1}{f_2^2} \left(\frac{\partial v}{\partial q_2} \right)^2 \right] = v.$$

Полный интеграл будет

$$w = \frac{1}{2} \left(\int f_1 dq_1 + c_1 \right)^2 + \frac{1}{2} \left(\int f_2 dq_2 + c_2 \right)^2.$$

Условия (6) выполнены. Составляем форму (7) и находим

$$w = c_1 q_1 + c_2 q_2 + \sum_{v=1}^2 \iint f_v dq_v dq_v.$$

Следовательно, уравнения (9) будут

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial w}{\partial c_v} = \frac{dq_v}{dt} = \frac{\partial v}{\partial c_v} = \int f_v dq_v + c_v.$$

Пример 2. Рассмотрим систему

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_v} - \frac{\partial L}{\partial q_v} = -k \frac{\partial L}{\partial q_v}, \quad k = \text{const.}$$

Каноническая система имеет вид

$$\dot{q}_v = \frac{\partial H}{\partial p_v}, \quad \dot{p}_v = -kp_v - \frac{\partial H}{\partial q_v}.$$

Выполним подстановку (5):

$$H = v, \quad -kp_v = \frac{\partial v}{\partial q_v}.$$

Условия (6) выполняются. Уравнение (4) будет

$$H \left(q_1, \dots, q_n, -\frac{1}{k} \frac{\partial v}{\partial q_1}, \dots, -\frac{1}{k} \frac{\partial v}{\partial q_n} \right) = v.$$

Составив форму ω , находим

$$w = -\frac{1}{k} v.$$

Следовательно, в данном случае система (9) легко интегрируется

$$\frac{\partial v}{\partial c_v} = d_v e^{-kt}, \quad d_v = \text{const.}$$

Институт математики и механики
Академии наук Узб.ССР

Поступило
11 V 1953

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

¹ И. С. Аржаных, ДАН, 65, № 5 (1949).