

Noether の定理.

物理系 の 対称性 (変換 に対する 不変性) と 保存量 の 存在性.

時間不変性 \rightarrow エネルギー保存則.

循環座標 の 存在 (座標変換 に対する 不変性) \rightarrow 運動量保存則.

Noether の定理

Lagrangian $L(t, \mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}})$... 変換 $q^a(t) \rightarrow q^a(t, \sigma)$ ($a=1, \dots, N$)
 (不変性) $q^a(t, \sigma=0) = q^a(t)$ (対称性)

$L(t, \mathbf{q}(t, \sigma), \dot{\mathbf{q}}(t, \sigma)) = L(t, \mathbf{q}(t), \dot{\mathbf{q}}(t))$

\downarrow

Noether change

~~$Q = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^a} \dot{q}^a - L$~~

$Q := \frac{\partial L(t, \mathbf{q}(t, \sigma), \dot{\mathbf{q}}(t, \sigma))}{\partial \dot{q}^a(t, \sigma)} \frac{\partial q^a(t, \sigma)}{\partial \sigma} \Big|_{\sigma=0}$

は 保存量 : $\frac{dQ}{dt} = 0$.

~~$q^a(t, \sigma) \rightarrow q^a(t)$ 変換~~

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}^a} \frac{\partial q^a}{\partial \sigma} \right) = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}^a} \right) \frac{\partial q^a}{\partial \sigma} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^a} \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial q^a}{\partial \sigma} \right)$$

(Lagrange 運動方程式) $= \frac{\partial L}{\partial q^a} \frac{\partial q^a}{\partial \sigma} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^a} \frac{\partial \dot{q}^a}{\partial \sigma}$ — (1)

\rightarrow $L = L(t, \mathbf{q}(t, \sigma), \dot{\mathbf{q}}(t, \sigma))$ は σ に関する 変数,

$$0 = \frac{\partial L}{\partial \sigma} = \frac{\partial L}{\partial q^a} \frac{\partial q^a}{\partial \sigma} + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^a} \frac{\partial \dot{q}^a}{\partial \sigma}$$

$\therefore Q = 0$. $\sigma = 0$ 対称性. $\frac{dQ}{dt} = 0$ 変換. □

例 q^a は 循環座標 変換 対称性,

$$q^a(t, \sigma) = \begin{cases} q^a(t) + \sigma & (a = \beta) \\ q^a(t) & (a \neq \beta) \end{cases}$$

変換 対称性

$$Q = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^{\beta}} = p_{\beta} \rightarrow \text{運動量保存則.}$$



(例) (1粒子系, 直交座標系)

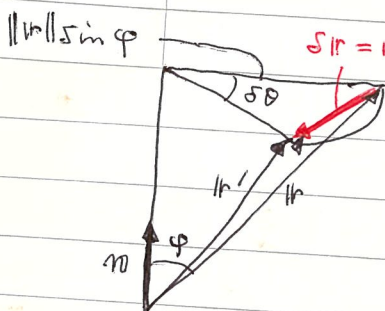
任意の単位 n に対する n のまわりの座標軸の回転 (角度 θ)

r : 旧座標系における位置ベクトル,

r' : 新座標系における位置ベクトル,

τ (これが変換パラメータ)

$\theta < \pi$, 微小角 θ の回転を考慮.



$$\|\delta r\| = \|r\| \sin \phi \approx \|r \times n\| \theta, \\ \delta r \text{ の向き} = r \times n \text{ の向き.}$$

$$\delta r = (r \times n) \theta.$$

$$\therefore \frac{\partial r}{\partial \theta} = r \times n.$$

$\rightarrow \frac{\partial L}{\partial n} = \rho (= m r^2)$, n 軸の, Noether change to.

$$Q = \frac{\partial L}{\partial n} \cdot \frac{\partial n}{\partial \theta} = \rho \cdot (r \times n) = n \cdot (\rho \times r) = -n \cdot Q.$$

(\because ベクトル解析の公式 $a \cdot (b \times c) = b \cdot (c \times a) = c \cdot (a \times b)$)
 $\therefore Q = r \times \rho$ (初等力学における角運動量)

n は任意 n かつ, 結局角運動量 Q が自体の保存量である.

角運動量保存則