

Dinámica

Antes escogimos curvas que satisfacen E-L

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{v}_i} (q, \dot{q}, t) \right) + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_i} (q, \dot{q}, t) = 0$$

¿Porqué estas ecuaciones?

Principio de "mínima acción"

(Principio de Hamilton, Principio de acción estacionaria).

La naturaleza optimiza

Last Thursday-ism.

"El universo se creó el jueves pasado!"



Demasiados postulados

Tomamos la Lagrangiana $L: T\mathbb{M} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

y una curva $\gamma(t)$

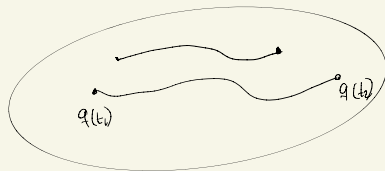
$$L(\gamma(t), \dot{\gamma}(t), t) : [t_1, t_2] \rightarrow \mathbb{R}$$

Definición (Acción)

$$A = \int_{t_1}^{t_2} \mathcal{L}(\gamma(t), \dot{\gamma}(t), t) dt$$

A depende de la curva $\gamma(t)$, Lagrangiana.

$$A_\gamma(\mathcal{L})$$



Tiene sentido preguntarse ¿Cuándo A tiene un mínimo?

Definición

$$C^\infty(t_1, q_1, t_2, q_2; M)$$

$$= \{ \text{curvas } C^\infty \gamma : [t_1, t_2] \rightarrow M \mid \gamma(t_1) = q_1, \gamma(t_2) = q_2 \}$$

$$A_\gamma : C^\infty(t_1, q_1, t_2, q_2; M) \rightarrow \mathbb{R}$$

Idea

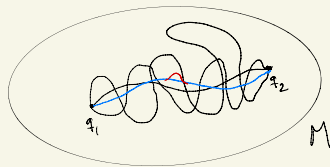
Encontrar una $\gamma \in C^\infty$ tal que $A_\gamma(\mathcal{L})$

es lo más pequeño posible.

Problema

$$C^\infty L$$

es de dimensión infinita.



$$\int_{t_1}^{t_2} \mathcal{L}(\gamma, \dot{\gamma}, t) dt$$

Principio de mínima

Mauvertuis 1744, 1746

- Euler lo discutió en 1744
- Hay evidencia de que Gottfried Leibniz ya lo sabía 37 años antes.

Vamos a demostrar E-L son la primera variación de Δ_L c.v.a f .

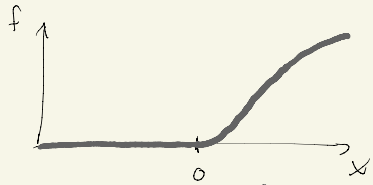
Preparativos

Lema

Sea $I_* = [a, b] \subset \mathbb{R} \Rightarrow \exists \phi_* \in C^\infty(\mathbb{R}; \mathbb{R})$ tal que $\phi_* > 0$ en $\text{int}(I_*)$ y $\phi_* = 0$ en $\mathbb{R} \setminus I_*$.

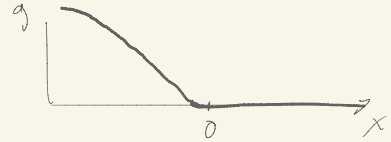
Dem (Idea)

Nos fijamos en la función

$$f(x) = \begin{cases} e^{-1/2x^2}, & x > 0 \\ 0, & x \leq 0 \end{cases}$$


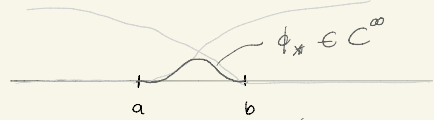
Todas las derivadas en $x=0$ son cero y además la función es C^∞ para toda $x \in \mathbb{R}$.
 La función es C^∞ pero no es analítica.

$$g(x) = \begin{cases} 0, & x \geq 0 \\ e^{-1/2x^2}, & x < 0 \end{cases}$$



Sea la función ϕ_*

$$\phi_*(x) = f(x-a)g(x-b)$$

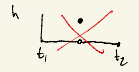


$\phi_*(x) > 0$ en $\text{Int}(I_*)$
 $\phi_*(x) = 0$ en $\mathbb{R} \setminus I_*$

Lema

Sea $I = (t_1, t_2)$, $h \in C^0(I, \mathbb{R})$ tal que $\int_{t_1}^{t_2} h \, dt = 0$, $\forall \phi \in C_0^\infty(I; \mathbb{R})$.
 Entonces $h = 0$, $\forall t \in I$. ($C_0^\infty(I, \mathbb{R})$ es el espacio de funciones C^∞ con $\phi(t_1) = 0 = \phi(t_2)$)

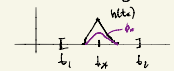
Ojo si h no es continua.



Dem (Lema)

Supongamos que no es verdad.

Existe h continua y $t_* \in \text{int}(I)$ tal que $h(t_*) > 0$



Hay una vecindad \mathcal{V} de t_* s.t. $h(t) > 0$

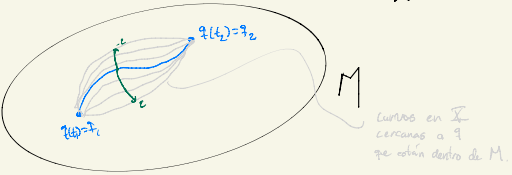
Por el lema anterior $\exists \phi_* \in C_0^\infty(I; \mathbb{R})$ s.t. $\phi_* > 0$ en \mathcal{V} y $\phi_* = 0$ en $I \setminus \mathcal{V}$

Entonces $\int_{t_1}^{t_2} h \phi_* \, dt > 0$. Esto es una contradicción.

$\Rightarrow h = 0 \quad \forall t \in I$.

Dem (E-L son la primera variación de \mathcal{A}_L)

Sea $\mathcal{X} = C^\infty(t_1, q_1, t_2, q_2; M)$ y sea $q \in \mathcal{X}$ el mínimo de \mathcal{A}_L .



Sea q_λ familia parametrizada (uniparamétrica) de curvas en \mathcal{X} tal que $q_0 = q$ (y $\lambda \in (-\varepsilon, \varepsilon)$).
Suponemos que q_λ es dif. c.r. a. λ .

$$\mathcal{A}_L(\lambda) = \mathcal{A}_L(q_\lambda) : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\int_{t_1}^{t_2} L(q_\lambda, \dot{q}_\lambda, t) dt$$

Nos conviene tomar $q_\lambda = q + \lambda \phi$ si $\lambda=0 \Rightarrow q_0 = q$
donde $\phi \in C^\infty(I, \mathbb{R})$ $\{ \phi(t_1) = 0, \phi(t_2) = 0 \}$
" $\tilde{\mathcal{X}}$ (Nota Fíjense que $\phi \notin \mathcal{X}$)

$$q_\lambda \in (\mathcal{X} + \lambda \tilde{\mathcal{X}}) \subset \mathcal{X} = C^\infty(I; M | q_\lambda(t_1) = q_1, q_\lambda(t_2) = q_2)$$

Ahora tomamos la derivada con respecto al parámetro λ y evaluamos en $\lambda=0$.

$$\left. \frac{d}{d\lambda} \mathcal{A}_L(\lambda) \right|_{\lambda=0}$$

esto nos dice como cambia la acción en la dirección de λ cerca de q .

Esto es la primera variación de \mathcal{A}_L en la dirección de λ .