

## Лекция 2.9.

### Критерии и свойства канонических преобразований

1. Для интегрируемости уравнений динамики большое значение имеет выбор координат, определяющих состояние системы.

В качестве обобщенных координат могут быть выбраны любые величины, однозначно определяющие положение системы. Оператор Лагранжа не зависит от этого выбора. При введении новых координат допустима зависимость от времени

$Q^s = Q^s(\tau, q)$ ,  $\dot{Q}^s = \sum_i \frac{\partial Q^s}{\partial q^i} \dot{q}^i + \frac{\partial Q^s}{\partial \tau}$ ,  $s = \overline{O, N}$ . Такие преобразования называют

точечными:

$$\begin{aligned} \frac{\partial L}{\partial q^i} &= \sum_s \frac{\partial L}{\partial Q^s} \frac{\partial Q^s}{\partial q^i} + \sum_s \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \left[ \sum_j \frac{\partial^2 Q^s}{\partial q^i \partial q^j} \dot{q}^j + \frac{\partial^2 Q^s}{\partial q^i \partial \tau} \right], \\ \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i} &= \sum_s \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \frac{\partial \dot{Q}^s}{\partial \dot{q}^i} = \sum_s \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \frac{\partial Q^s}{\partial q^i}, \\ \frac{d}{d\tau} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i} - \frac{\partial L}{\partial q^i} &= \sum_s \frac{d}{d\tau} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \right) \frac{\partial Q^s}{\partial q^i} + \sum_s \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \left[ \sum_j \frac{\partial^2 Q^s}{\partial q^i \partial q^j} \dot{q}^j + \frac{\partial^2 Q^s}{\partial \tau \partial q^i} \right] - \\ &- \sum_s \frac{\partial L}{\partial Q^s} \frac{\partial Q^s}{\partial q^i} + \sum_s \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \left[ \sum_j \frac{\partial^2 Q^s}{\partial q^i \partial q^j} \dot{q}^j + \frac{\partial^2 Q^s}{\partial q^i \partial \tau} \right] = \sum_s \left[ \frac{d}{d\tau} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \right) - \frac{\partial L}{\partial Q^s} \right] \frac{\partial Q^s}{\partial q^i}. \end{aligned}$$

Итак, 
$$\frac{d}{d\tau} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^s} \right) - \frac{\partial L}{\partial Q^s} = 0 \quad \rightarrow \quad \frac{d}{d\tau} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i} - \frac{\partial L}{\partial q^i} = 0.$$

При точечных преобразованиях наряду с сохранением оператора Лагранжа не изменяет свою форму и оператор Гамильтона. Однако оператор Гамильтона допускает более широкий класс преобразований. Это связано с тем, что в методе Гамильтона в качестве переменных наряду с координатами выступают и импульсы. Понятие преобразование расширяется и включает в себя преобразование всех  $2(N+1)$  переменных  $Q^s = Q^s(\tau, q, p)$ ,  $P_s = P_s(\tau, q, p)$ ,  $s = \overline{O, N}$ . Однако эти преобразования не произвольны. Ограничение состоит в том, что алгоритм составления уравнений динамики любой системы должен сохранить свою гамильтонову форму. Такие преобразования называют каноническими.

Важность изучения канонических преобразований связана с тем, что эти преобразования дают возможность заменить исходную гамильтонову систему другой гамильтоновой системой, в которой функция Гамильтона имеет более простую структуру, чем исходная.

**Определение.** Неособенное преобразование переменных  $\tilde{q}^i = \tilde{q}^i(t, q, p)$ ,

$\tilde{p}_i = \tilde{p}_i(t, q, p)$ ,  $i = \overline{1, n}$  называется каноническим, если оно переводит любую гамильтонову систему снова в гамильтонову систему  $H \Leftrightarrow \tilde{H}$ .

**Теорема.** Необходимым и достаточным условием каноничности преобразования  $\tilde{q}^i = \tilde{q}^i(t, q, p)$ ,  $\tilde{p}_i = \tilde{p}_i(t, q, p)$ ,  $i = \overline{1, n}$  является существование производящей функции  $F$  и некоторой постоянной  $c \neq 0$ , при которых имеет место тождество

$$\sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \delta \tilde{q}^i - \tilde{H} \delta t = c \left( \sum_{i=1}^n p_i \delta q^i - H \delta t \right) - \delta F.$$

В расширенных фазовых пространствах  $(t, q, p)$  и  $(t, \tilde{q}, \tilde{p})$ , переходящих одно в другое при рассматриваемом преобразовании, возьмем два “плоских” замкнутых контура  $C_o$  и  $\tilde{C}_o$ , также переходящих один в другой. Построим трубки прямых путей для этих контуров. Итак,

$$\oint_{\tilde{C}_o} \left( \sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \delta \tilde{q}^i - \tilde{H} \delta t \right) = \oint_{C_o} \sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \delta \tilde{q}^i,$$

$$\oint_{C_o} \left( \sum_{i=1}^n p_i \delta q^i - H \delta t \right) = \oint_{C_o} \sum_{i=1}^n p_i \delta q^i.$$

В первых инвариантах перейдем от переменных  $(t, \tilde{q}, \tilde{p})$  к переменным  $(t, q, p)$ :

$$\oint_{C_o} \sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \delta \tilde{q}^i = \oint_{C_o} \sum_{ij=1}^n \tilde{p}_i \left( \frac{\partial \tilde{q}^i}{\partial q^j} \delta q^j + \frac{\partial \tilde{q}^i}{\partial p_j} \delta p_j \right) = \oint_{C_o} \sum_{j=1}^n (A_j \delta q^j + B_j \delta p_j) = c \oint_{C_o} \sum_{j=1}^n p_j \delta q^j$$

По теореме Ли Хуа-чжуна универсальные интегральные инварианты могут отличаться только постоянным множителем. Таким образом,

$$\oint_C \left[ \sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \delta \tilde{q}^i - \tilde{H} \delta t - c \left( \sum_{i=1}^n p_i \delta q^i - H \delta t \right) \right] = 0 = \oint_C -\delta F$$

и так как контур произвольный, подынтегральное выражение есть полный дифференциал.

Согласно обратной теореме достаточность следует из равенства

$$\oint_C \left( \sum_{i=1}^n \tilde{p}_i \delta \tilde{q}^i - \tilde{H} \delta t \right) = c \oint_C \left( \sum_{i=1}^n p_i \delta q^i - H \delta t \right) = const. \quad \text{Теорема доказана.}$$

2. Подойдем к критерию с других позиций. Отметим, что функция Лагранжа может быть определена с точностью до постоянного множителя и аддитивной полной производной по времени какой-либо функции координат и времени

$$\tilde{L}(\tau, Q, \dot{Q}) = cL(\tau, Q, \dot{Q}) + \frac{d}{d\tau} F(\tau, Q), \quad \text{в чем можно убедиться прямыми вычислениями :}$$

$$\frac{d}{d\tau} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{Q}^i} = \frac{d}{d\tau} \left[ c \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^i} + \frac{\partial}{\partial \dot{Q}^i} \left( \frac{\partial F}{\partial \tau} + \sum_{j=0}^N \frac{\partial F}{\partial Q^j} \dot{Q}^j \right) \right] = c \frac{d}{d\tau} \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^i} + \frac{\partial^2 F}{\partial \tau \partial Q^i} + \sum_{j=0}^N \frac{\partial F}{\partial Q^j \partial Q^i} \dot{Q}^j,$$

$$\frac{\partial \tilde{L}}{\partial Q^i} = c \frac{\partial L}{\partial Q^i} + \frac{\partial}{\partial Q^i} \left( \frac{\partial F}{\partial \tau} + \sum_{j=0}^N \frac{\partial F}{\partial Q^j} \dot{Q}^j \right) = c \frac{\partial L}{\partial Q^i} + \frac{\partial^2 F}{\partial Q^i \partial \tau} + \sum_{j=0}^N \frac{\partial F}{\partial Q^i \partial Q^j} \dot{Q}^j \quad \text{и}$$

$$\frac{d}{d\tau} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{Q}^i} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial Q^i} = c \left( \frac{d}{d\tau} \frac{\partial L}{\partial \dot{Q}^i} - \frac{\partial L}{\partial Q^i} \right) = 0.$$

2.1. Пусть некоторая динамическая система описывается двумя наборами гамильтоновых переменных  $\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}$  и  $\tau, Q, P$ . Соответствующие этим описаниям функции Лагранжа в  $\tau, \tilde{Q}, \dot{\tilde{Q}}$  и  $\tau, Q, \dot{Q}$  переменных

$$\tilde{L}(\tau, \tilde{Q}, \dot{\tilde{Q}}) = \sum_{i=0}^N \tilde{P}_i \dot{\tilde{Q}}^i - \tilde{H}(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}), \quad cL(\tau, Q, \dot{Q}) = c \left[ \sum_{i=0}^N P_i \dot{Q}^i - H(\tau, Q, P) \right]$$

могут отличаться друг от друга на полную производную по времени некоторой функции координат и времени :

$$\left[ \sum_{i=0}^N \tilde{P}_i \dot{\tilde{Q}}^i - \tilde{H}(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}) \right] - c \left[ \sum_{i=0}^N P_i \dot{Q}^i - H(\tau, Q, P) \right] = -\frac{dF(\tau, Q, \tilde{Q})}{d\tau}. \quad (*)$$

Пусть преобразование задано равенствами  $\tilde{Q}^i = \tilde{Q}^i(\tau, Q, P), \quad \tilde{P}_i = \tilde{P}_i(\tau, Q, P),$

тогда

$$\begin{aligned}\frac{d}{d\tau}\tilde{Q}^i &= \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial\tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} \dot{Q}^\alpha + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\alpha} \dot{P}_\alpha, \\ \frac{d}{d\tau}F &= \frac{\partial F}{\partial\tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial F}{\partial Q^\alpha} \dot{Q}^\alpha + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial F}{\partial P_\alpha} \dot{P}_\alpha.\end{aligned}$$

Подставим эти производные в равенство (\*) и приравняем коэффициенты перед

$$\text{скоростями } \dot{Q}^\alpha, \dot{P}_\alpha \quad \sum_{i=0}^N \tilde{P}_i \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} - cP_\alpha = -\frac{\partial F}{\partial Q^\alpha}, \quad \sum_{i=0}^N \tilde{P}_i \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\alpha} = -\frac{\partial F}{\partial P_\alpha}.$$

Равенство свободных членов дает еще одно соотношение

$$\tilde{H} = \sum_{i=0}^N \tilde{P}_i \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial\tau} + cH + \frac{\partial F}{\partial\tau}.$$

Существование производящей функции  $F[\tau, Q, \tilde{Q}(\tau, Q, P)] = F(\tau, Q, P)$  и отличной от нуля валентности  $c$  обеспечивается равенствами

$$\begin{aligned}-\frac{\partial^2 F}{\partial Q^\alpha \partial Q^\beta} &= \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\beta} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} = \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\beta}, \\ -\frac{\partial^2 F}{\partial Q^\alpha \partial P_\beta} &= \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\beta} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} - c\delta_\beta^\alpha = \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\beta}, \\ -\frac{\partial^2 F}{\partial P_\alpha \partial P_\beta} &= \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\beta} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\alpha} = \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\alpha} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\beta}.\end{aligned}$$

Из этих сумм составляют разности, называемые скобками Лагранжа

$$\begin{aligned}\sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\beta} - \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\beta} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \right) &= [Q^\alpha Q^\beta] = 0, \\ \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\beta} - \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\beta} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \right) &= [Q^\alpha P_\beta] = c\delta_\beta^\alpha, \\ \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\alpha} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\beta} - \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial P_\beta} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\alpha} \right) &= [P_\alpha P_\beta] = 0.\end{aligned}$$

При  $c = 1$  каноническое преобразование называется унивалентным.

**2.2.** Двум наборам гамильтоновых переменных  $\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}$  и  $\tau, Q, P$ , описывающих динамическую систему, можно также сопоставить функции Лагранжа соответственно в

$$\tau, P, \dot{P} \text{ и } \tau, \tilde{P}, \dot{\tilde{P}} \text{ описаниях} \quad \tilde{M}(\tau, \tilde{P}, \dot{\tilde{P}}) = -\sum_{i=0}^N \dot{\tilde{P}}_i \tilde{Q}^i - \tilde{H}(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}) \quad \text{и}$$

$$cM(\tau, P, \dot{P}) = c \left[ -\sum_{i=0}^N \dot{P}_i Q^i - H(\tau, Q, P) \right], \quad \text{которые могут отличаться на полную}$$

производную по времени некоторой функции импульсов и времени.

$$\left[ -\sum_{i=0}^N \dot{\tilde{P}}_i \tilde{Q}^i - \tilde{H}(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}) \right] - c \left[ -\sum_{i=0}^N \dot{P}_i Q^i - H(\tau, Q, P) \right] = -\frac{d}{d\tau} F(\tau, P, \tilde{P}) \quad (**)$$

Подстановка в это равенство выражений для производных

$$\begin{aligned}\frac{d}{d\tau}\tilde{P}_i &= \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial\tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \dot{Q}^\alpha + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\alpha} \dot{P}_\alpha, \\ \frac{d}{d\tau}F &= \frac{\partial F}{\partial\tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial F}{\partial Q^\alpha} \dot{Q}^\alpha + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial F}{\partial P_\alpha} \dot{P}_\alpha\end{aligned}$$

дает систему уравнений (коэффициенты перед скоростями  $\dot{Q}^\alpha, \dot{P}_\alpha$ )

$$\begin{aligned}\sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \tilde{Q}^i &= \frac{\partial F}{\partial Q^\alpha}, \quad \sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial P_\alpha} \tilde{Q}^i - cQ^\alpha = \frac{\partial F}{\partial P_\alpha}, \\ \tilde{H} &= -\sum_{i=0}^N \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial\tau} \tilde{Q}^i + cH + \frac{\partial F}{\partial\tau}.\end{aligned}$$

Существование производящей функции обеспечивается выполнением равенств

$$[Q^\alpha Q^\beta] = 0, \quad [Q^\alpha P_\beta] = c\delta_\beta^\alpha, \quad [P_\alpha P_\beta] = 0.$$

**2.3.** Критерием каноничности преобразования  $\tilde{Q}(\tau, Q, P), \tilde{P}(\tau, Q, P)$  можно считать

выполнение условия  $M^T J M = cJ$ , где  $M = \begin{pmatrix} \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right) & \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right) \\ \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right) & \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right) \end{pmatrix}$  – матрица Якоби,

$$J = \begin{pmatrix} 0 & -E \\ E & 0 \end{pmatrix}, \quad E \text{ – единичная матрица порядка } N+1.$$

Проведем вычисления

$$\begin{aligned}M^T J M &= \begin{pmatrix} \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right)^T & \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right)^T \\ \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right)^T & \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right)^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -E \\ E & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right) & \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right) \\ \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right) & \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right) \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right)^T & -\left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right)^T \\ \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right)^T & -\left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right)^T \end{pmatrix} M = \begin{pmatrix} \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right) - \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right) & \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right) - \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right) \\ \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right) - \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right) & \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right) - \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial P}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial P}\right) \end{pmatrix}\end{aligned}$$

Четыре блока этой матрицы представляют собой скобки Лагранжа, например,

$$\left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right) - \left(\frac{\partial\tilde{Q}}{\partial Q}\right)^T \left(\frac{\partial\tilde{P}}{\partial Q}\right) \rightarrow \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\alpha} \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\beta} - \frac{\partial\tilde{Q}^i}{\partial Q^\alpha} \frac{\partial\tilde{P}_i}{\partial Q^\beta} \right) = [Q^\alpha Q^\beta]$$

и поскольку преобразование каноническое имеем  $M^T J M = cJ$ .

Матрицы, удовлетворяющие этому свойству, называют обобщенно–симплектическими, а в случае унивалентного преобразования – симплектическими. Условие обобщенной симплектичности матрицы Якоби можно рассматривать как

критерий каноничности преобразования. Все обобщенно-симплектические матрицы образуют группу и  $\det M = \pm c^n$ .

Для того чтобы некоторое преобразование  $\tilde{Q} = \tilde{Q}(\tau, Q, P)$ ,  $\tilde{P} = \tilde{P}(\tau, Q, P)$  было каноническим, необходимо и достаточно, чтобы соответствующая этому преобразованию матрица Якоби была обобщенно-симплектической с постоянной валентностью  $c$ . Условие симплектичности должно выполняться тождественно относительно всех переменных  $Q^i, P_i$ ,  $i = \overline{0, N}$ .

2.4. Отметим, что  $J^2 = \begin{pmatrix} 0 & -E \\ E & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -E \\ E & 0 \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} E & 0 \\ 0 & E \end{pmatrix} = -E = -J \cdot J^{-1}$ , то есть

$J^{-1} = -J$ , и запишем условие каноничности преобразования  $M^T J M = cJ$  в измененной форме. Умножая обе части этого равенства слева на  $(M^T)^{-1}$ , а справа на  $M^{-1}$ ,

получаем  $\frac{1}{c} J = (M^T)^{-1} J M^{-1} = -(M^T)^{-1} J^{-1} M^{-1} = -(M J M^T)^{-1}$  или

$\frac{1}{c} J^{-1} = (M J M^T)^{-1} \rightarrow \frac{1}{c} J = M J M^T$ . Проведем вычисления

$$M J = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} & \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \\ \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} & \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -E \\ E & 0 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} & \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \\ \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} & \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -E \\ E & 0 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} & -\frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} \\ \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} & -\frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} & -\frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} \\ \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} & -\frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \end{pmatrix} \end{pmatrix},$$

$$M J M^T = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} & \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \\ \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} & \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} & \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial P} \end{pmatrix} \end{pmatrix}.$$

Четыре блока этой матрицы есть множество скобок Пуассона, например,

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} - \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \end{pmatrix} \rightarrow \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial \tilde{Q}^\beta}{\partial P_i} \frac{\partial \tilde{Q}^\alpha}{\partial Q^i} - \frac{\partial \tilde{Q}^\beta}{\partial Q^i} \frac{\partial \tilde{Q}^\alpha}{\partial P_i} \right) = (\tilde{Q}^\alpha \tilde{Q}^\beta)$$

и условия каноничности преобразования могут быть записаны с помощью скобок Пуассона в виде

$$(\tilde{Q}^\alpha \tilde{Q}^\beta) = 0, \quad (\tilde{Q}^\alpha \tilde{P}_\beta) = \frac{1}{c} \delta_\beta^\alpha, \quad (\tilde{P}_\alpha \tilde{P}_\beta) = 0.$$

Важным фактом является инвариантность скобок Пуассона относительно унивалентных канонических преобразований  $(\tilde{\varphi}(\tilde{Q}, \tilde{P}) \tilde{\psi}(\tilde{Q}, \tilde{P})) = c(\varphi(Q, P) \psi(Q, P))$ .

$$\begin{aligned} (\tilde{\varphi} \tilde{\psi}) &= \sum_{\alpha=0}^N \left( \frac{\partial \varphi}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial \psi}{\partial \tilde{P}_\alpha} - \frac{\partial \varphi}{\partial \tilde{P}_\alpha} \frac{\partial \psi}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \right) = \\ &= \sum_{\alpha=0}^N \left( \sum_{ij=0}^N \frac{\partial \varphi}{\partial(Q^i P_j)} \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial \psi}{\partial(Q^i P_j)} \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{P}_\alpha} - \frac{\partial \varphi}{\partial(Q^i P_j)} \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{P}_\alpha} \frac{\partial \psi}{\partial(Q^i P_j)} \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \right) = \\ &= \sum_{ij=0}^N \frac{\partial \varphi}{\partial(Q^i P_j)} \frac{\partial \psi}{\partial(Q^i P_j)} \sum_{\alpha=0}^N \left( \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{P}_\alpha} - \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{P}_\alpha} \frac{\partial(Q^i P_j)}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \right) \end{aligned}$$

В этом выражении сокращаются все произведения в скобках кроме

$$\sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\alpha} - \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \right) = 1, \quad \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} - \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \right) = -1$$

поэтому  $(\tilde{\varphi}\tilde{\psi}) = \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial \varphi}{\partial Q^i} \frac{\partial \psi}{\partial P_i} - \frac{\partial \varphi}{\partial P_i} \frac{\partial \psi}{\partial Q^i} \right) = (\varphi\psi).$

**2.5.** Преобразование может быть задано равенствами  $Q^i = Q^i(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}), P_i = P_i(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}),$  тогда

$$\begin{aligned} \frac{d}{d\tau} Q^i &= \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \dot{\tilde{Q}}^\alpha + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \dot{\tilde{P}}_\alpha, \\ \frac{d}{d\tau} F &= \frac{\partial F}{\partial \tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial F}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \dot{\tilde{Q}}^\alpha + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial F}{\partial \tilde{P}_\alpha} \dot{\tilde{P}}_\alpha. \end{aligned}$$

Подставим эти производные в равенство (\*) и приравняем коэффициенты перед скоростями  $\dot{\tilde{Q}}^\alpha, \dot{\tilde{P}}_\alpha$

$$-c \sum_{i=0}^N P_i \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} + \tilde{P}_\alpha = -\frac{\partial F}{\partial \tilde{Q}^\alpha}, \quad c \sum_{i=0}^N P_i \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\alpha} = \frac{\partial F}{\partial \tilde{P}_\alpha}.$$

Равенство свободных членов дает еще одно соотношение

$$\tilde{H} = -c \sum_{i=0}^N P_i \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} + cH + \frac{\partial F}{\partial \tau}.$$

Существование производящей функции  $F[\tau, \tilde{Q}, Q(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P})]$  и отличной от нуля валентности  $c$  обеспечивается равенствами

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 F}{\partial \tilde{Q}^\beta \partial \tilde{Q}^\alpha} &= \sum_{i=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\beta} \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} = \sum_{i=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\beta}, \\ \frac{\partial^2 F}{\partial \tilde{Q}^\alpha \partial \tilde{P}_\beta} &= c \sum_{i=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\beta} = c \sum_{i=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\beta} \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} - \delta_\beta^\alpha, \\ \frac{\partial^2 F}{\partial \tilde{P}_\alpha \partial \tilde{P}_\beta} &= \sum_{i=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\beta} = \sum_{i=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\beta} \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\alpha}, \end{aligned}$$

которые эквивалентны скобкам Лагранжа  $[\tilde{Q}^\alpha \tilde{Q}^\beta] = 0, [\tilde{Q}^\alpha \tilde{P}_\beta] = \frac{1}{c} \delta_\beta^\alpha, [\tilde{P}_\alpha \tilde{P}_\beta] = 0.$

**2.6.** Полезно рассмотреть переход к новым гамильтоновым переменным непосредственно в уравнениях Гамильтона

$$\begin{aligned} \frac{dQ^i}{d\tau} &= \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \dot{\tilde{Q}}^\alpha + \sum_{j=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \dot{\tilde{P}}_\alpha = \frac{\partial H}{\partial P_i}, \\ \frac{dP_i}{d\tau} &= \frac{\partial P_i}{\partial \tau} + \sum_{\alpha=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\alpha} \dot{\tilde{Q}}^\alpha + \sum_{j=0}^N \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\alpha} \dot{\tilde{P}}_\alpha = -\frac{\partial H}{\partial Q^i}. \end{aligned}$$

После умножений этих уравнений соответственно на  $\frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\beta} \left( \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\beta} \right), -\frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\beta} \left( -\frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\beta} \right)$  и

суммирования по индексу  $i$  получим

$$\sum_{\alpha=0}^N \dot{\tilde{Q}}^\alpha [\tilde{Q}^\alpha \tilde{P}_\beta] + \sum_{\alpha=0}^N \dot{\tilde{P}}_\alpha [\tilde{P}_\alpha \tilde{P}_\beta] = - \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\beta} - \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\beta} \frac{\partial P_i}{\partial \tau} \right) + \frac{\partial H}{\partial \tilde{P}_\beta},$$

$$\sum_{\alpha=0}^N \dot{\tilde{Q}}^\alpha [\tilde{Q}^\alpha \tilde{Q}^\beta] + \sum_{\alpha=0}^N \dot{\tilde{P}}_\alpha [\tilde{P}_\alpha \tilde{Q}^\beta] = - \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\beta} - \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\beta} \frac{\partial P_i}{\partial \tau} \right) - \frac{\partial H}{\partial \tilde{Q}^\beta}.$$

Преобразуем правые части этих уравнений

$$- \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{P}_\beta} - \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\beta} \frac{\partial P_i}{\partial \tau} \right) + \frac{\partial H}{\partial \tilde{P}_\beta} = - \frac{\partial}{\partial \tilde{P}_\beta} \sum_{i=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} P_i + \frac{\partial}{\partial \tau} \sum_{i=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{P}_\beta} P_i + \frac{\partial H}{\partial \tilde{P}_\beta} =$$

$$= \frac{\partial}{\partial \tilde{P}_\beta} \left( - \sum_{i=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} P_i + \frac{1}{c} F + H \right) = \frac{1}{c} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{P}_\beta},$$

$$- \sum_{i=0}^N \left( \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} \frac{\partial P_i}{\partial \tilde{Q}^\beta} - \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\beta} \frac{\partial P_i}{\partial \tau} \right) - \frac{\partial H}{\partial \tilde{Q}^\beta} = - \frac{\partial}{\partial \tilde{Q}^\beta} \sum_{i=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} P_i + \frac{\partial}{\partial \tau} \sum_{i=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tilde{Q}^\beta} P_i - \frac{\partial H}{\partial \tilde{Q}^\beta} =$$

$$= \frac{\partial}{\partial \tilde{Q}^\beta} \left( - \sum_{i=0}^N \frac{\partial Q^i}{\partial \tau} P_i + \frac{1}{c} F - H \right) = \frac{1}{c} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{Q}^\beta}.$$

Учитывая значения скобок Лагранжа, получаем  $\tilde{Q}^\beta = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{P}_\beta}$ ,  $\dot{\tilde{P}}_\beta = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial \tilde{Q}^\beta}$ .

3. Перейдем к рассмотрению структурных формул критерия каноничности преобразования. Равенства (\*) и (\*\*) можно объединить в одно

$$\left[ \sum_{i=1}^n \tilde{P}_i \dot{\tilde{Q}}^i - \sum_{i=1}^n \dot{\tilde{P}}_i \tilde{Q}^i - \tilde{H}(\tau, \tilde{Q}, \tilde{P}) \right] - c \left[ \sum_{\alpha=1}^n P_\alpha \dot{Q}^\alpha - \sum_{\beta=1}^n \dot{P}_\beta Q^\beta - H(\tau, Q, P) \right] =$$

$$= - \frac{d}{d\tau} F(\tau, Q, \tilde{Q}, P, \tilde{P}) = - \frac{\partial F}{\partial \tau} - \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial \tilde{Q}^i} \dot{\tilde{Q}}^i - \sum_{i=1}^n \frac{\partial F}{\partial \tilde{P}_i} \dot{\tilde{P}}_i - \sum_{\alpha=1}^n \frac{\partial F}{\partial Q^\alpha} \dot{Q}^\alpha - \sum_{\beta=1}^n \frac{\partial F}{\partial P_\beta} \dot{P}_\beta$$

Приравнявая свободные члены и коэффициенты перед  $\dot{\tilde{Q}}^i, \dot{\tilde{P}}_i, \dot{Q}^\alpha, \dot{P}_\alpha$ , получаем

$$\tilde{H} = cH + \frac{dF}{d\tau}, \quad \frac{\partial F}{\partial Q^\alpha} = cP_\alpha, \quad \frac{\partial F}{\partial P_\beta} = -cQ^\beta,$$

$$\frac{\partial F}{\partial \tilde{Q}^i} = -\tilde{P}_i, \quad \frac{\partial F}{\partial \tilde{P}_j} = \tilde{Q}^j.$$

В качестве независимых переменных можно выбрать половину исходных переменных и вторую половину новых переменных. Это возможно, если какие либо  $N + 1$  выражений из  $\tilde{Q} = \tilde{Q}(\tau, Q, P)$ ,  $\tilde{P} = \tilde{P}(\tau, Q, P)$  разрешимы относительно исходных

$$\text{переменных: } \det \left( \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial Q} \right) \neq 0 \rightarrow Q = Q(\tau, P, \tilde{Q}) \rightarrow \tilde{P} = \tilde{P}[\tau, Q(\tau, P, \tilde{Q}), P] \rightarrow F(\tau, P, \tilde{Q});$$

$$\det \left( \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial P} \right) \neq 0 \rightarrow P = P(\tau, Q, \tilde{Q}) \rightarrow \tilde{P} = \tilde{P}[\tau, Q, P(\tau, Q, \tilde{Q})] \rightarrow F(\tau, Q, \tilde{Q});$$

$$\det \left( \frac{\partial \tilde{P}}{\partial Q} \right) \neq 0 \rightarrow Q = Q(\tau, P, \tilde{P}) \rightarrow \tilde{P} = \tilde{P}[\tau, Q(\tau, P, \tilde{P}), P] \rightarrow F(\tau, P, \tilde{P});$$

$$\det\left(\frac{\partial \tilde{P}}{\partial P}\right) \neq 0 \rightarrow P = P(\tau, Q, \tilde{P}) \rightarrow P = P[\tau, Q, P(\tau, Q, \tilde{P})] \rightarrow F(\tau, Q, \tilde{P}).$$

Например, подстановка решений  $P = P(\tau, Q, \tilde{P})$  в выражения  $\tilde{Q} = \tilde{Q}(\tau, Q, P)$  дает  $\tilde{Q} = \tilde{Q}(\tau, Q, \tilde{P})$ . Валентность и производящая функция определяются структурными формулами  $\frac{\partial F}{\partial Q^\alpha} = c P_\alpha(\tau, Q, \tilde{P}), \frac{\partial F}{\partial \tilde{P}_j} = \tilde{Q}^j(\tau, Q, \tilde{P})$ , если выполнены условия

$$\begin{aligned} \text{существования производящей функции} \quad \frac{\partial^2 F}{\partial Q^\alpha \partial Q^\beta} = c \frac{\partial P_\beta}{\partial Q^\alpha} = c \frac{\partial P_\alpha}{\partial Q_\beta}, \\ \frac{\partial^2 F}{\partial \tilde{P}_j \partial Q^\alpha} = c \frac{\partial P_\alpha}{\partial \tilde{P}_j} = \frac{\partial \tilde{Q}^j}{\partial Q^\alpha}, \quad \frac{\partial^2 F}{\partial \tilde{P}_j \partial \tilde{P}_i} = \frac{\partial \tilde{Q}^i}{\partial \tilde{P}_j} = \frac{\partial \tilde{Q}^j}{\partial \tilde{P}_i}. \end{aligned}$$

**3.1.** Покажем, что переход к независимым переменным в уравнениях Гамильтона

$$\dot{Q}^\alpha = \frac{\partial H}{\partial P_\alpha}, \quad \dot{\varphi}^\nu = \sum_{\alpha=0}^N l_\alpha^\nu \dot{Q}^\alpha = 0, \quad \nu = \overline{0, M}, \quad \dot{P}_\alpha = -\frac{\partial H}{\partial Q^\alpha} - \sum_{\nu=0}^M \lambda_\nu l_\alpha^\nu, \quad \alpha = \overline{0, N}$$

с конечными связями является каноническим преобразованием.

Уравнения связей  $x^\nu = \varphi^\nu(Q^0, \dots, Q^N) = const, \nu = \overline{0, M}$  позволяют выразить все исходные координаты как функции независимых координат  $q^i, i = \overline{1, n}, n = N - M$ .

$Q^\alpha = Q^\alpha(q, x) = -\frac{\partial V}{\partial P_\alpha}, \alpha = \overline{0, N}$  и наоборот – все независимые координаты как функции исходных координат

$$q^i = q^i(Q) = \frac{\partial W}{\partial p_i}, \quad i = \overline{0, n}, \quad x^\nu = \varphi^\nu(Q) = \frac{\partial W}{\partial y_\nu}, \quad \nu = \overline{1, M}.$$

Производящая функция этого преобразования в  $(P, q)$  описании имеет вид

$$V(P, q) = -\sum_{\alpha=0}^N P_\alpha Q^\alpha(q, x) \text{ либо в } (Q, p) \text{ описании } W(Q, p) = \sum_{i=0}^n p_i q^i(Q) + \sum_{\nu=1}^M y_\nu x^\nu(Q).$$

В этих преобразованиях задействованы только связи, стационарные по  $\tau$ . Соответствующие импульсы введем соотношениями

$$P_\alpha = \frac{\partial W}{\partial Q^\alpha} = \sum_{i=0}^n p_i \frac{\partial q^i}{\partial Q^\alpha} + \sum_{\nu=1}^M y_\nu \frac{\partial x^\nu}{\partial Q^\alpha}, \quad \alpha = \overline{0, N}$$

$$\text{либо} \quad p_i = -\frac{\partial V}{\partial q^i} = \sum_{\alpha=0}^N P_\alpha \frac{\partial Q^\alpha}{\partial q^i}, \quad i = \overline{0, n}$$

$$y_\nu = -\frac{\partial V}{\partial x^\nu} = \sum_{\alpha=0}^N P_\alpha \frac{\partial Q^\alpha}{\partial x^\nu}, \quad \nu = \overline{1, M}.$$

Отметим равенство нулю скобок Пуассона

$$(q^i x^\nu) = 0, \quad (x^\nu x^\mu) = 0, \quad (p_i x^\nu) = -\sum_{\alpha=1}^N \frac{\partial Q^\alpha}{\partial q^i} \frac{\partial \varphi^\nu}{\partial Q^\alpha} = -\frac{\partial \varphi^\nu}{\partial q^i} = 0.$$

Все величины  $q, x, p$  в скобках Пуассона рассматриваются как функции  $Q, P$ . Таким образом, любая функция переменных  $q, x, p$  находится в инволюции с функциями  $\varphi^\nu(Q), \nu = \overline{1, M}$ . Существование производящей функции обеспечивает каноничность рассмотренного перехода от переменных  $Q^\alpha, P_\alpha, \alpha = \overline{0, N}$  к переменным



$q^i, p_i, \quad i = \overline{0, n}, \quad x^\nu, y_\nu, \quad \nu = \overline{1, M}$  и выполнение критерия каноничности в виде скобок Лагранжа  $[q^\alpha q^\beta] = 0, \quad [p_\alpha p_\beta] = 0, \quad [q^\alpha p_\beta] = \delta_\beta^\alpha, \quad \alpha, \beta = \overline{0, N}$ . Функции  $x^\nu, y_\nu, \quad \nu = \overline{1, M}$  обозначены здесь как  $q^\alpha, p_\alpha, \quad \alpha = \overline{n+1, N}$

Переходя к новым переменным, получаем

$$\dot{q}^i = \frac{\partial H}{\partial p_i}, \quad \dot{p}_i = -\frac{\partial H}{\partial q^i} - \lambda_o \delta_{io} \quad i = \overline{0, n}$$

$$\dot{x}^\nu = \frac{\partial H}{\partial y_\nu} = 0, \quad y_\nu = -\frac{\partial H}{\partial x^\nu} - \lambda_\nu \quad \nu = \overline{1, M}$$

Для натуральной системы функция Гамильтона имеет вид

$$H(q, x, p, y) = \frac{1}{2} \sum_{ij=0}^n A^{ij} p_i p_j + \sum_{i=0}^n \sum_{\nu=1}^M A^{i\nu} p_i p_\nu + \frac{1}{2} \sum_{\nu\mu=1}^M y_\nu y_\mu + \Pi(q, x).$$

Отметим возможность исключения импульсов  $y_\nu, \quad \nu = \overline{1, M}$  из первых  $2n$  уравнений.

Из равенств  $\dot{x}^\nu = \sum_{j=0}^n A^{j\nu} p_j + \sum_{\lambda=1}^M A^{\nu\lambda} y_\lambda = 0, \quad \nu = \overline{1, M}$  можно выразить импульсы  $y_\mu, \quad \mu = \overline{1, M}$ . Пусть  $B_{\nu\lambda}$  – матрица, обратная матрице  $A^{\lambda\mu}$ , то есть  $\sum_{\lambda=1}^M B_{\nu\lambda} A^{\lambda\mu} = \delta_\nu^\mu, \quad \nu, \mu = \overline{1, M}$ . Тогда  $y_\mu = -\sum_{\nu=1}^M \sum_{j=0}^n B_{\mu\nu} A^{j\nu} p_j, \quad \mu = \overline{1, M}$  и

$$\dot{q}^i = \sum_{j=0}^n \left( A^{ij} - \sum_{\mu\nu=1}^M A^{i\mu} B_{\mu\nu} A^{j\nu} \right) p_j, \quad i = \overline{0, n}.$$

Из процедуры Фробениуса обращения блочных матриц следует, что

$$\sum_{\alpha=0}^n A_{i\alpha} \left( A^{\alpha j} - \sum_{\mu\nu=1}^M A^{\alpha\mu} B_{\mu\nu} A^{j\nu} \right) = \delta_i^j, \quad i, j = \overline{0, n}, \quad \text{где } A_{i\alpha}, \quad i, \alpha = \overline{0, N} \text{ – матрица}$$

кинетической энергии в переменных  $\dot{q}^i, \dot{x}^\nu, \quad i = \overline{0, n}, \quad \nu = \overline{1, M}$ . Таким образом, матрица кинетической энергии системы в переменных  $\dot{q}^i, p_i, \quad i = \overline{0, n}$  имеет вид  $a^{ij} = A^{ij} - \sum_{\mu\nu=1}^M A^{i\mu} B_{\mu\nu} A^{j\nu}, \quad i, j = \overline{0, n}$ . Исключение импульсов  $y_\mu, \quad \mu = \overline{1, M}$  из второй

группы уравнений дает

$$\dot{p}_s = -\frac{1}{2} \sum_{ij}^n \frac{\partial A^{ij}}{\partial q^s} p_i p_j - \sum_{i=0}^n \sum_{\mu=1}^M \frac{\partial A^{i\mu}}{\partial q^s} p_i y_\mu - \frac{1}{2} \sum_{\alpha\beta=1}^M \frac{\partial A^{\alpha\beta}}{\partial q^i} y_\alpha y_\beta - \frac{\partial \Pi}{\partial q^i} =$$

$$= -\frac{1}{2} \sum_{ij}^n \frac{\partial A^{ij}}{\partial q^s} p_i p_j + \frac{1}{2} \sum_{i=0}^n \sum_{\mu=1}^M \frac{\partial A^{i\mu}}{\partial q^s} p_i \sum_{\nu=1}^M \sum_{j=0}^n B_{\mu\nu} A^{j\nu} p_j + \frac{1}{2} \sum_{j=0}^n \sum_{\mu=1}^M \frac{\partial A^{j\mu}}{\partial q^s} p_j \sum_{\nu=1}^M \sum_{i=0}^n B_{\nu\mu} A^{i\nu} p_i -$$

$$- \frac{1}{2} \sum_{\alpha\beta=1}^M \frac{\partial A^{\alpha\beta}}{\partial q^s} \sum_{\nu=1}^M \sum_{i=0}^n B_{\alpha\nu} A^{i\nu} p_i \sum_{\mu=1}^M \sum_{j=0}^n B_{\beta\mu} A^{j\mu} p_j - \frac{\partial \Pi}{\partial q^i} = -\frac{1}{2} \sum_{ij=0}^n \frac{\partial a^{ij}}{\partial q^s} p_i p_j - \frac{\partial \Pi}{\partial q^i}, \quad s = \overline{0, n}$$

Этот результат становится очевидным, если учесть тождество

$$\sum_{\alpha\beta=1}^M B_{\alpha\nu} \frac{\partial A^{\alpha\beta}}{\partial q^s} B_{\beta\mu} = -\frac{\partial B_{\nu\mu}}{\partial q^s}, \quad \nu, \mu = \overline{1, M}.$$

Итак, переход к независимым переменным  $q, p$  сводится к подстановке выражений для импульсов  $y = y(x, q, p)$  в функцию Гамильтона  $H[x, q, y(x, q, p), p]$ .

Возможен обратный переход от системы  $\widehat{T} = \frac{1}{2} \sum_{ij=0}^n a^{ij} p_i p_j$  к системе со связями

$\bar{T} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha\beta=0}^N A^{\alpha\beta} P_\alpha P_\beta$ . Для этого уравнения связей следует ввести в виде

$$\dot{x}^\mu = \sum_{j=0}^n A^{\mu j} p_j + \sum_{\nu=n+1}^N A^{\mu\nu} y_\nu = 0, \quad \mu = \overline{n+1, N}, \quad \text{где} \quad \det A^{\nu\mu} \neq 0 \quad \text{и} \quad \sum_{\nu=n+1}^N B_{\lambda\nu} A^{\nu\mu} = \delta_\lambda^\mu.$$

Далее формируется матрица  $A^{ij} = a^{ij} + \sum_{\nu\lambda=n+1}^N A^{i\nu} B_{\nu\lambda} A^{\lambda j}$  и союзное выражение кинетической

энергии 
$$\widehat{T} = \frac{1}{2} \sum_{ij=0}^n A^{ij} p_i p_j + \sum_{\nu=n+1}^N \sum_{j=0}^n A^{\nu j} y_\nu p_j + \frac{1}{2} \sum_{\nu\mu=n+1}^N A^{\nu\mu} y_\nu y_\mu$$