

Descrizione di un sistema Hamiltoniano

$\{q_i\}$  coordinate (generalizzate)

↑ indice di coordinate

$\{p_i\}$  momenti generalizzati

$$H(\{q_i\}, \{p_i\}) = T(\{q_i\}, \{p_i\}) + V(\{q_i\}, \{p_i\})$$

$$\frac{d}{dt} q_i = + \frac{\partial H}{\partial p_i} \quad \frac{d}{dt} p_i = - \frac{\partial H}{\partial q_i}$$

A osservabile

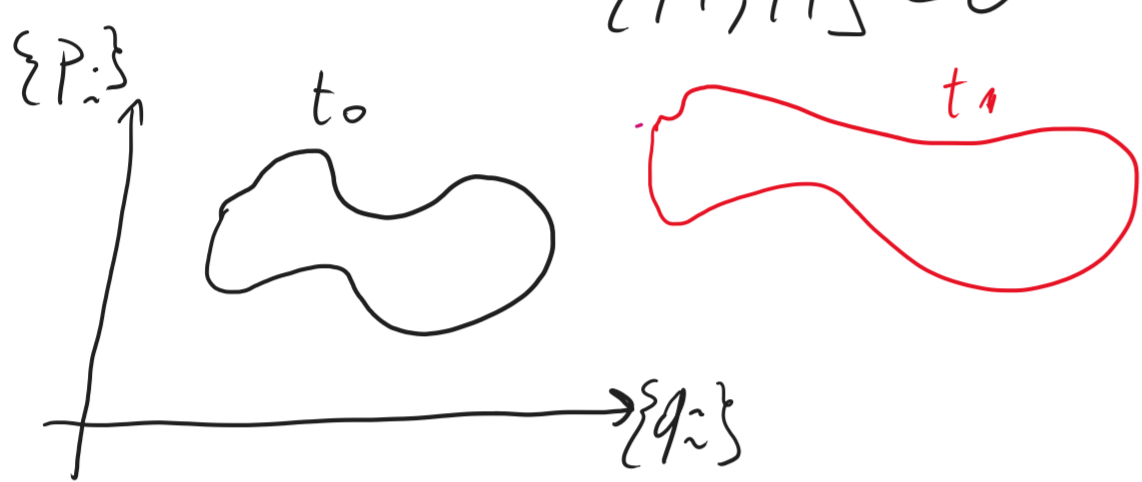
$$\frac{dA}{dt} = \{A, H\} + \frac{\partial A}{\partial t}$$

con parentesi di Poisson

$$\{A, B\} = \sum_i \left( \frac{\partial A}{\partial q_i} \frac{\partial B}{\partial p_i} - \frac{\partial A}{\partial p_i} \frac{\partial B}{\partial q_i} \right)$$

allora H è una costante del moto

$$\{H, H\} = 0$$



Il teorema di Liouville dice che il volume si conserva nello spazio delle fasi

I propagatori che conservano il volume vengono chiamati Simplottici

SIMPLETTICI → CONSERVANO L'ENERGIA

NON-SIMPLETTICI → NON CONSERVANO L'ENERGIA

Eulero esplicito/implicito, RK2, RK3, sono non-simplottici

PROPAGATORE DI EULERO SIMPLETTICO

Usiamo la notazione

$q_{i,m}$  ← indice di passo temporale  
↑  
indice di coordinate

$$\begin{cases} q_{i,m+1} = q_{i,m} + \frac{\partial H(\{q_j, m\}, \{p_j, m+1\})}{\partial p_i} \Delta t \\ p_{i,m+1} = p_{i,m} - \frac{\partial H(\{q_j, m\}, \{p_j, m+1\})}{\partial q_i} \Delta t \end{cases}$$

Caso in cui

$$T = T(\{p_i\}) \quad e \quad V = V(\{q_i\})$$

E. oscillatore armonico

$$T = \frac{p^2}{2m} \quad e \quad V = kq^2$$

allora implementazione

$$\begin{cases} p_{i,m+1} = p_{i,m} - \frac{\partial V(\{q_j, m\})}{\partial q_i} \Delta t + O(\Delta t^2) \\ q_{i,m+1} = q_{i,m} + \frac{\partial T(\{p_j, m+1\})}{\partial p_i} \Delta t + O(\Delta t^2) \end{cases}$$

Sistema Hamiltoniano con vincolo olonomo

$$f(\{q_i\}) = e$$

$$H(\{q_i\}, \{p_i\}) \rightarrow H(\{q_i\}, \{p_i\}) - \lambda (f(\{q_i\}) - e) = H'(\{q_i\}, \{p_i\}, \lambda)$$

es. con Eulero simplottico

$$p_{i,m+1}(\lambda) = p_{i,m} - \frac{\partial V(\{q_j\})}{\partial q_i} \Delta t + \lambda \frac{\partial f(\{q_j\})}{\partial q_i} \Delta t$$

$$q_{i,m+1}(\lambda) = q_{i,m} + \frac{\partial T(\{p_j, m+1}(\lambda)\})}{\partial p_i} \Delta t$$

scelgo  $\lambda$  tale che il vincolo sia soddisfatto