

# פרויקט מחקר לקיץ:

## דינמיקה המילטונית של המילטוניאנים ריבועיים

מיכאל אנטוב

entov@math.technion.ac.il

דינמיקה המילטונית מתארת את ההשתנות של מערכת מכנית קלאסית עם הזמן. במקרה הכי פשוט לניסוח, דינמיקה המילטונית חוקרת את התנהגות הפתרונות של המערכת הבאה של משוואות דיפרנציאליות רגילות הנקראות **משוואות המילטון**:

$$\begin{cases} p'(t) = -\frac{\partial H}{\partial q}(p, q) \\ q'(t) = \frac{\partial H}{\partial p}(p, q) \end{cases} \quad (1)$$

כאן  $p = (p_1, \dots, p_n), q = (q_1, \dots, q_n) \in \mathbf{R}^{2n}$  הן הקואורדינטות על  $\mathbf{R}^{2n}$ ,  $p_1, \dots, p_n, q_1, \dots, q_n$  הם קואורדינטות על  $\mathbf{R}^{2n}$ ,  $H : \mathbf{R}^{2n} \rightarrow \mathbf{R}$  היא פונקציה חלקה הנקראת **המילטוניאן** של המערכת.

להלן דוגמה של שאלה חשובה בדינמיקה המילטונית:

**שאלה (\*):** בהינתן המילטוניאן  $H : \mathbf{R}^{2n} \rightarrow \mathbf{R}$  וקבוצות זרות  $X_0, X_1 \subset \mathbf{R}^{2n}$ , האם אפשר למצא פתרון  $(p(t), q(t))$  של (1) העובר דרך  $X_0$  בזמן  $t = 0$  ודרך  $X_1$  באיזשהו זמן  $T > 0$ ? אם כן, מה אפשר להגיד על  $T$ ?

היעד של הפרויקט המוצע הוא לחקור שאלה (\*) עבור קבוצות  $X_0, X_1$  בעלות משמעות פיסיקאית במקרים כאשר ההמילטוניאן  $H(p, q)$  הוא תבנית ריבועית. במקרה כזה המשוואות (1) הן לינאריות ואפשר לפתור אותן במפורש אבל זה עדיין לא נותן תשובה מיידית לשאלה (\*). נלמד במהרה את הפרקים הרלוונטיים של אלגברה לינארית, נפתור את השאלה (\*) במקרה  $n = 1$ , ואז נעבור למקרה  $n = 2$ .

### דרישות קדם:

קורסים בסיסיים בתחומים הבאים: אלגברה לינארית (כולל תבניות בילינאריות וריבועיות וצורת ג'ורדן של מטריצה), חדו"א/אינפי, טופולוגיה כללית, תורת החבורות, מד"ר.

**ספרות מומלצת** (קריאת הספרים הבאים תעזור למחקר אבל לא מהווה דרישת קדם):

1. Arnold, V., *Mathematical methods of classical mechanics*, Springer, 1989. **Chapters 1-3, 41-42, Appendix 6.**
2. Arnold V., Givental, A., *Symplectic geometry*, in *Dynamical systems, IV, 1-138, Encyclopaedia Math. Sci., 4*, Springer, 2001. **Parts 1,2, 4.1-4.2 of Chapter 1.**
3. McDuff D., Salamon D., *Introduction to Symplectic Topology*, Oxford University Press, 1998. **Chapters 1.1, 2.1-2.3**

# Summer research project: Hamiltonian dynamics of quadratic Hamiltonians

Michael Entov  
entov@math.technion.ac.il

Hamiltonian dynamics models the evolution of classical mechanical systems. In the simplest setting, it studies the solutions of the following systems of ODEs, called *the Hamilton equations*:

$$\begin{cases} p'(t) &= -\frac{\partial H}{\partial q}(p, q) \\ q'(t) &= \frac{\partial H}{\partial p}(p, q) \end{cases} \quad (1)$$

Here  $p_1, \dots, p_n, q_1, \dots, q_n$  are the coordinates on  $\mathbf{R}^{2n}$ ,  $p = (p_1, \dots, p_n)$ ,  $q = (q_1, \dots, q_n)$ , and  $H : \mathbf{R}^{2n} \rightarrow \mathbf{R}$  is a smooth function called *the Hamiltonian* of the system.

Here is an example of an important problem in Hamiltonian dynamics:

*Problem (\*)*: Given a Hamiltonian  $H : \mathbf{R}^{2n} \rightarrow \mathbf{R}$  and disjoint sets  $X_0, X_1 \subset \mathbf{R}^{2n}$ , does there exist a solution  $(p(t), q(t))$  of (1) passing through  $X_0$  at  $t = 0$  and through  $X_1$  at some  $T > 0$ ? If yes, what can be said about  $T$ ?

The suggested project is to study Problem (\*) for physically meaningful  $X_0, X_1$  in the cases where the Hamiltonian function  $H(p, q)$  is a quadratic form. In this case the equations (1) become linear and can be solved explicitly but the answer to Problem (\*) is still not immediate.

We will start with learning quickly the basics of the relevant linear algebra, then proceed to solving Problem (\*) in the case  $n = 1$  and then move to the case  $n = 2$ .

## Prerequisites.

Basic courses in linear algebra (including bilinear and quadratic forms and the Jordan form of a matrix), multivariable calculus, general topology, group theory and ordinary differential equations.

**Literature** (reading the following books would be helpful but is *not* a prerequisite).

1. Arnold, V., *Mathematical methods of classical mechanics*, Springer, 1989. **Chapters 1-3, 41-42, Appendix 6.**
2. Arnold V., Givental, A., *Symplectic geometry*, in *Dynamical systems, IV, 1-138, Encyclopaedia Math. Sci., 4*, Springer, 2001. **Parts 1,2, 4.1-4.2 of Chapter 1.**
3. McDuff D., Salamon D., *Introduction to Symplectic Topology*, Oxford University Press, 1998. **Chapters 1.1, 2.1-2.3**