

Bodové symetrie rovnice vedení tepla

• nyní už stručněji s využitím Mathematicy (viz notebook na webu)

• uvažuje rovnici $u_{xx} = u_t$

a hledáme $X = \xi^x(x,t,u) \frac{\partial}{\partial x} + \xi^t(x,t,u) \frac{\partial}{\partial t} + \eta(x,t,u) \frac{\partial}{\partial u}$

• z podmínky $X^{(2)}(u_{xx} - u_t) \Big|_{u_{xx} = u_t} = 0$ (*)

dostaneme (nimo jiné) podmínky

$$\frac{\partial \xi^x}{\partial u} = 0 = \frac{\partial \xi^t}{\partial u} = \frac{\partial \xi^t}{\partial x} = \frac{\partial^2 \eta}{\partial u^2} \quad \text{a} \quad 2 \frac{\partial \xi^x}{\partial x} = \frac{\partial \xi^t}{\partial t}$$

z nichž určíme 2. ansatz

$$\xi^t(x,t,u) = \tau(t), \quad \xi^x(x,t,u) = \frac{1}{2} \tau'(t)x + \chi(t), \quad \eta(x,t,u) = \alpha(x,t)u + \beta(x,t)$$

• opětovně - dosazením do (*) vyjde

$$\frac{\partial \alpha}{\partial x} = -\frac{1}{4} \tau''(t)x - \frac{1}{2} \chi'(t) \Rightarrow \alpha \text{ je kvadratická v } x$$

a tedy 3. ansatz je jako v 2. ansatzu, jen

$$\alpha(x,t) = -\frac{1}{8} \tau''(t)x^2 - \frac{1}{2} \chi'(t)x + \gamma(t)$$

• konečně máme podmínky

$$X''(t) = 0, \quad \tau'''(t) = 0 \quad \text{a} \quad 4\gamma'(t) = -\tau''(t)$$

$\Rightarrow \chi$ je lineární v t , τ kvadratická v t , a γ lineární v t

• odtud výsledek (6 nezávislých parametrů)

$$\xi^x(x,t,u) = c_1 + c_2 x + 2c_3 t + 4c_4 x t$$

$$\xi^t(x,t,u) = c_5 + 2c_6 t + 4c_7 t^2$$

$$\eta(x,t,u) = (c_8 - c_9 x - 2c_{10} t - c_{11} x^2)u + \beta(x,t)$$

kde $\beta(x,t)$ je libovolné řešení rovnice vedení tepla $\beta_{xx} = \beta_t$
(toto je důsledek linearitivy rovnice)

tj. máme 6 lin. nezávislých netriviálních gen.

$$X_1 = \frac{\partial}{\partial x}, \quad X_2 = \frac{\partial}{\partial t} \Leftrightarrow \text{translace v } x: \begin{matrix} \tilde{x} = x + \varepsilon \\ \tilde{t} = t, \tilde{u} = u \end{matrix}, \quad \text{translace v } t: \begin{matrix} \tilde{x} = x, \tilde{u} = u \\ \tilde{t} = t + \varepsilon \end{matrix}$$

$$X_3 = u \frac{\partial}{\partial u}, \quad X_4 = 2t \frac{\partial}{\partial t} + x \frac{\partial}{\partial x} \Leftrightarrow \text{skalování v } u: \begin{matrix} \tilde{u} = \varepsilon u \\ \tilde{x} = x, \tilde{t} = t \end{matrix}, \quad \text{skalování t a x:} \begin{matrix} \tilde{x} = \varepsilon x, \tilde{t} = \varepsilon^2 t, \tilde{u} = u \\ \tilde{x} = x, \tilde{t} = t \end{matrix}$$

$$X_5 = 2t \frac{\partial}{\partial x} - x u \frac{\partial}{\partial u} \Leftrightarrow \text{Galileova transf.} \quad \begin{matrix} \tilde{x} = x + 2\varepsilon t \\ \tilde{t} = t, \tilde{u} = u e^{-x\varepsilon - \varepsilon^2 t} \end{matrix}$$

$$X_6 = 4tx \frac{\partial}{\partial x} + 4t^2 \frac{\partial}{\partial t} - (2t+x)u \frac{\partial}{\partial u} \Leftrightarrow \text{projekční transf. v } t$$

a ∞ -rozm. Lieovu algebru ve tvaru

$$X_\infty = \beta(x,t) \frac{\partial}{\partial u} \Leftrightarrow \begin{matrix} \tilde{x} = x, \tilde{t} = t \\ \tilde{u} = u + \varepsilon \beta(x,t) \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} \tilde{x} = \frac{x}{1-4\varepsilon t}, \tilde{t} = \frac{t}{1-4\varepsilon t} \\ \tilde{u} = u \sqrt{1-4\varepsilon t} e^{-\frac{\varepsilon x^2}{1-4\varepsilon t}} \end{matrix}$$

Bodové symetrie 1D Schrödingerovy rovnice pro volnou částici

• téměř totožné s rovnicí vedení tepla, jen komplexní

• hledáme bod. symetrie vce

$$i\hbar \frac{\partial \psi(x,t)}{\partial t} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi(x,t)}{\partial x^2} \Rightarrow i \frac{\partial \psi}{\partial t} = -\lambda \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2}, \text{ kde } \lambda = \frac{\hbar}{2m}$$

generované

$$X = \xi^x(x,t,\psi) \frac{\partial}{\partial x} + \xi^t(x,t,\psi) \frac{\partial}{\partial t} + \eta(x,t,\psi) \frac{\partial}{\partial \psi} \quad \text{1. ansatz}$$

• z podmínky

$$X^{(2)} \left(i \frac{\partial \psi}{\partial t} + \lambda \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} \right) \Big|_{\frac{\partial \psi}{\partial t} = +i\lambda \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2}} = 0 \quad (*)$$

dostaneme (mimo jiné)

$$\frac{\partial \xi^t}{\partial \psi} = 0, \quad \frac{\partial \xi^t}{\partial x} = 0 \Rightarrow \xi^t = \xi^t(t) = \tau(t)$$

a dále

$$\frac{\partial \xi^x}{\partial \psi} = -i\lambda \frac{\partial^2 \xi^t}{\partial x \partial \psi} = 0 \Rightarrow \xi^x = \xi^x(x,t)$$

$$\frac{\partial \eta}{\partial \psi^2} = 2 \frac{\partial^2 \xi^x}{\partial x \partial \psi} = 0 \Rightarrow \eta = \eta^+(x,t) \psi + \eta^0(x,t)$$

2. ansatz

• dosazení - opět do (*):

$$\frac{d\tau}{dt} = 2 \frac{\partial \xi^x(x,t)}{\partial x} \Rightarrow \text{linearita } \xi^x \text{ v } x \Rightarrow \xi^x = \frac{1}{2} \frac{d\tau}{dt} x + \sigma(t)$$

$$-i \frac{\partial \xi^x}{\partial t} + 2\lambda \frac{\partial \eta^+}{\partial x} = \lambda \frac{\partial^2 \xi^x}{\partial x^2} = 0 \Rightarrow \eta^+ \text{ kvadratické v } x$$

$$\eta = (\alpha(t)x^2 + \beta(t)x + \gamma(t)) \psi + \eta^0(x,t)$$

3. ansatz

• opětovně dosazení do (*):

$$\frac{d\alpha}{dt} = 0, \quad \frac{d\beta}{dt} = 0 \quad \text{konstanty}$$

$$2\lambda x + i \frac{d\gamma}{dt} = 0, \quad 2\lambda\beta - i \frac{d\sigma}{dt} = 0 \Rightarrow \gamma \text{ a } \sigma \text{ lineární v } t$$

$$8\lambda\alpha = i \frac{d^2\tau}{dt^2} \Rightarrow \tau \text{ kvadratické v } t$$

⇒ 4. ansatz

$$\begin{aligned} \xi^x &= c_1 + c_3 x + c_5 t + c_6 t x \\ \xi^t &= c_2 + 2c_3 t + c_6 t^2 \\ \eta &= \left(c_4 + \frac{ic_5 x}{2\lambda} + \frac{ic_6 x^2}{4\lambda} - \frac{c_6 t}{2} \right) \psi + \eta^0(x,t) \end{aligned}$$

kde $\eta^0(x,t)$ je lib. řešení Schr. rovnice

• konečné transformace pro jediné $\epsilon_i = 1$, ostatní nulové

$$X_1 = \frac{\partial}{\partial x} \quad \dots \text{translace v } x: \quad \tilde{x} = x + \epsilon, \tilde{t} = t, \tilde{\psi} = \psi$$

$$X_2 = \frac{\partial}{\partial t} \quad \dots \text{translace v } t: \quad \tilde{x} = x, \tilde{t} = t + \epsilon, \tilde{\psi} = \psi$$

$$X_3 = 2t \frac{\partial}{\partial t} + x \frac{\partial}{\partial x} \quad \dots \text{škálování: } \tilde{x} = x e^\epsilon, \tilde{t} = t e^{2\epsilon}, \tilde{\psi} = \psi$$

$$X_4 = c \psi \frac{\partial}{\partial \psi} \quad \dots \text{škálování a fáze, } \epsilon \text{ obecně komplexní}$$

$$\text{pro } c=1: \quad \tilde{x} = x, \tilde{t} = t, \tilde{\psi} = e^\epsilon \psi$$

$$\text{pro } c=i: \quad \tilde{x} = x, \tilde{t} = t, \tilde{\psi} = e^{i\epsilon} \psi$$

$$X_5 = t \frac{\partial}{\partial x} + \frac{i x}{2\lambda} \psi \frac{\partial}{\partial \psi} \quad \dots \text{Galileova transf. se změnou fáze } \psi$$

$$(\text{pro } \epsilon=v) \quad \tilde{x} = x + vt, \tilde{t} = t, \tilde{\psi} = \psi e^{i(2vx + t^3)/4\lambda} = \psi e^{i(mvx + \frac{1}{2}mv^2t)/\hbar}$$

ovšem pozor, řešení $\psi = \Theta(x,t)$ se transformuje na jiné řešení dává implicitně $\tilde{\psi} = G(F(\tilde{x}, \tilde{t}, \tilde{\psi}, \tilde{\epsilon}^{-1}), \Theta(F(\tilde{x}, \tilde{t}, \tilde{\psi}, \tilde{\epsilon}^{-1}), \epsilon))$

a tedy např. z $\Theta(x,t) = A$ bude

$$\tilde{\psi} = A e^{\frac{i}{\hbar} [mv(\tilde{x} - v\tilde{t}) + \frac{1}{2}m v^2 \tilde{t}]} \Rightarrow$$

nové řešení (odulnbované)

$$\psi(x,t) = A e^{\frac{i}{\hbar} (mvx - \frac{1}{2}mv^2t)}$$

rovinná vlna

$$X_6 = t x \frac{\partial}{\partial x} + t^2 \frac{\partial}{\partial t} + \left(\frac{i x^2}{4\lambda} - \frac{t}{2} \right) \psi \frac{\partial}{\partial \psi} \quad \dots \text{projektivní transformace}$$

$$\tilde{t} = \frac{t}{1 - \epsilon t}, \tilde{x} = \frac{x}{1 - \epsilon t}, \tilde{\psi} = \psi \sqrt{1 - \epsilon t} e^{\frac{i m \epsilon x^2}{2\hbar(1 - \epsilon t)}}$$

opět bychom z konstantního řešení $\Theta(x,t) = A$ dostali

$$\text{netrivialní řešení } \psi(x,t) = \frac{A}{\sqrt{1 + \epsilon t}} e^{\frac{i m \epsilon x^2}{2\hbar(1 + \epsilon t)}}$$

• totéž bychom dostali pro $\psi = \psi_R + i\psi_I \Rightarrow$

$$\Rightarrow \frac{\partial \psi_I}{\partial t} = \lambda \frac{\partial^2 \psi_R}{\partial x^2}$$

$$\frac{\partial \psi_R}{\partial t} = -\lambda \frac{\partial^2 \psi_I}{\partial x^2}$$

jen nyní zvlášť škálování $X_4 = \psi_R \frac{\partial}{\partial \psi_R} + \psi_I \frac{\partial}{\partial \psi_I}$

a násobení fází $X_5 = -\psi_R \frac{\partial}{\partial \psi_I} + \psi_I \frac{\partial}{\partial \psi_R}$

(rotace v (ψ_R, ψ_I))

$$\text{a nyní } X_5 = t \frac{\partial}{\partial x} + \frac{x}{2\lambda} \left(\psi_R \frac{\partial}{\partial \psi_I} - \psi_I \frac{\partial}{\partial \psi_R} \right)$$

$$X_6 = t x \frac{\partial}{\partial x} + t^2 \frac{\partial}{\partial t} - \frac{t}{2} \left(\psi_R \frac{\partial}{\partial \psi_I} + \psi_I \frac{\partial}{\partial \psi_R} \right) + \frac{x^2}{4\lambda} \left(\psi_R \frac{\partial}{\partial \psi_I} - \psi_I \frac{\partial}{\partial \psi_R} \right)$$