

变分学与力学的变分原理

刘友生著

上海师院物理系

变分学目录

绪论

第一篇 依赖于一个变数之泛函变分学

第一章 变分方法

第一节 基本概念

(一) 泛函定义域中曲线间之 n 级距离

(二) 定义域中一曲线的邻域

(三) 泛函的最小值与最大值

(四) 泛函的强极值

(五) 泛函的弱极值

(六) 泛函定义域中函数的变分

(七) 泛函的变分

第二节 固定端点的变分问题 (欧拉方程)

第三节 可变端点的变分问题 (斜截方程)

(一) 可变端点的变分问题 (斜截方程)

(二) 间断问题

第二章 逗面曲线族

第一节 基本概念

(一) S 长度与 S 距离

(二) 从一直滑曲线 (作为斜截线) 产生的逗面曲线族

(1) 逗面曲线族的产生

(2) 关于逗面曲线族的包络线定理

(三) 从一点 (作为中心) 产生的中心逗面曲线族

(1) 逗面曲线族的产生

(2) 关于中心逗面曲线族的包络线定理

(3) 共轭点

(4) 雅可比条件

(四) 曲线族的概念

(1) 固有场

(2) 中心场

第二节 逗面曲线族

(一) 从一直滑曲线 (作为斜截线) 产生的逗面曲线固有场

(二) 从一点 (作为中心) 产生的逗面曲线中心场

第三节 斜截线场

第0章 平面曲线族的特征

(一) 同一斜截线上的点到固定斜截线 l (或固定点 A)

的距离相等

(二) 同一斜截线上的点到另一斜截线上的距离相等。反之, 对某一斜截线若与距离之差的轨迹为一斜截线。

(三) 迹函数

(四) 迹函数' —— 希子旧特不变性'

(五) 维尔斯特拉斯函数及其意义

第三章 固定端点变分问题之极小值与最小值条件

第一节 迹函数的增量与变分 (端点固定)

(一) 迹函数的增量与变分

(二) 迹函数在一点的变分

第二节 迹函数极小值的必要条件

(一) 迹函数弱极小的必要条件

1. 勒让德条件

2. 韦雅可比条件

3. 迹函数弱极小的必要条件总结

(二) 迹函数强极小的必要条件

第三章 二元函数极值的充分条件

→ 二元函数极值的充分条件

→ 二元函数强极值的充分条件

第四章 二元函数狭义最小值的充分条件

第五章 例题

第六章 二元曲线的正则方程

第一节 二元曲线的正则方程

第二节 S 双曲线与正则方程

第三节 从 S 双曲线方程导出二元曲线方程

第四节 从一点到一光滑曲线的 S 距离

S 哈密顿——雅可比方程的关系

第五节 正则方程 (或正则方程) 的普遍积分 (通解)

S 哈密顿——雅可比方程之完全积分的

关系 (哈密顿——雅可比定理)

第二篇 依赖于多个变数之位置变分学

第一章 变分方程

第一节 基本概念

(一) $n+1$ 维空间中的点与曲线

(二) $n+1$ 维空间曲线的位出

第二节 固定端点的变分问题 (尤拉方程)

(一) 位出的增^量与变分

(二) 尤拉方程与逗留曲线

(三) 位出在一点的变分

第三节 可变端点的变分问题 (科截方程)

(一) 位出的变分

(二) 可变端点的变分问题

第二章 逗留曲线族

第一节 逗留曲线族

(一) 中心逗留曲线族与逗留曲线中心场

(二) 从一支滑曲面 (作物科截面) 产生的逗留曲线族

与逗留曲线族固有场

(三) S 长度与 S 距离

第二章 斜截面场

第三章 希尔伯特不变积分

第四章 维尔斯特拉斯函数

第三章 固定端点变分问题之极小值与极大值条件

第一节 泛函弱极小的必要条件

第二节 泛函弱极小的充分条件

第三节 泛函强极小的充分条件

第四节 泛函强极大值的充分条件

第四章 泛函曲体的正则方程

第一节 泛函曲体的正则方程

第二节 距离与泛函曲体的微分关系

第三节 距离与哈密顿——雅可比方程的关系

第四节 龙格方程(或正则方程)的通解与哈密顿——雅可比

方程之完全积分的关系(哈密顿——雅可比定理)

变分学是古老的数学分支之一，它主要研究泛出和极值问题，是泛出分析的主要组成部分。变分学始于17世纪末期，尤拉做了奠基性的工作。它的发展是与物理及工程问题的研究紧密相连的。著名的最速降线问题就是在1696年由伯努利提出的力学极值问题（这个问题通常作为例题来解答）。

泛出的定义——设 $\{y(x)\}$ 为某类函数集合， S 为变分量，对于该函数集合中任一函数 $y(x)$ ，变分量 S 有一确定数值 $S[y(x)]$ 与之对应，则称变分量 S 为依赖于函数 $y(x)$ 的泛出，记作 $S = S[y(x)]$ 。它的定义域为函数集合 $\{y(x)\}$ 。

每一函数 $y(x)$ 代表一根曲线 γ ，故泛出又可记作 $S = S(\gamma)$ ，定义域为曲线的集合 $\{\gamma\}$ 。如果变分量 S 是依赖于 n 个函数 $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$ 的泛出，则记作 $S = S(y_1(x), \dots, y_n(x))$ ，其定义域为 n 个函数的集合 $\{y_1(x)\}, \dots, \{y_n(x)\}$ 。函数组

$y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$ 代表 $n+1$ 维 (x, y_1, \dots, y_n) 空间中的一根曲线 γ ，故泛出又可记作 $S = S(\gamma)$ ，定义域为 $n+1$ 维空间的曲线集合 $\{\gamma\}$ 。

泛出的“自变量”不是数，而是函数或曲线，因此泛出可理解为“函数的函数”或“曲线的函数”。通常的 n 元函数 $W = W(y_1, \dots, y_n)$

的自变量是 n 个数 y_1, \dots, y_n ，这一组数代表 n 维空间中的一个点，故通常的函数可理解为“点的函数”，它的定义域是 n 维空间中的一个区域。

记此 $S = S(y_1(x), \dots, y_n(x))$ 为通常的复合函数

$W = W(y_1(x), \dots, y_n(x))$ 在符号表示法上相似，在意义上却完全不同。

复合函数中的 $y_1 = y_1(x), \dots, y_n = y_n(x)$ 是确定的 n 个自变量为 x 的函数，

它们本身是不变量的。它们作为桥梁，使变量 W 成为自变量 x 的函数，是“点的函数”。

而此函数中的 n 个函数是“自变量”，它们本身是变化的函数。此函数

并非 x 的函数，而是“函数的函数”或“曲线的函数”。

对于此函数的定义域如无特别的说明，则由此函数的表达式决定，即使

其表达式有意义的一切函数的集合（或称可取函数集）为此函数的定义域。

例如： $y = y(x)$ 为经过 $A(x_0, y_0)$ 及 $B(x_1, y_1)$ 两点的曲线方程，

以 $y(x)$ 表示 $y = y(x)$ 的导函数 $\frac{dy}{dx}$ ， $L = L(x, y(x), y'(x))$

为给定的复合函数，对此函数 L 进行积分：

$$S = \int_{x_0}^{x_1} L(x, y(x), y'(x)) dx, \quad y(x_0) = y_0, \quad y(x_1) = y_1$$

S 对于通过 A, B 两点的不同的曲线（即不同的函数 $y = y(x)$ ）取不同的数值，因此 S 是 $y = y(x)$ 的函数 $S = S(y(x))$ 。

它的定义域是一切通过 A, B 两点的曲线并使上面积分有意义的一切函数的集合 $\{y(x)\}$ 。

通过 A, B 两点 $y(x)$ 有有限个第一类间断点的函数 $y(x)$, 如果它逐段有
意义即为可取函数。显然不通过 A, B 两点之曲线方程 $y=y(x)$ 以及处处不
可导的函数, 不是可取函数。

本课程是变分学的初步, 只讲授基础知识, 所涉及到的问题如下
列两种:

依赖于一个函数的泛函

$$S[y(x)] = \int_{x_0}^{x_1} L(x, y(x), y'(x)) dx$$

依赖于 n 个函数的泛函

$$S[y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)] = \int_{x_0}^{x_1} L(x, y_1(x), \dots, y_n(x), y_1'(x), \dots, y_n'(x)) dx$$

以上括号下的函数 L (应用于物理上时, 称为拉格朗日函数) 总被假设为具有所
需要的偏导数。本课程讲授变分学的目的, 是为学习力学的变分原理 (分析力
学) 服务。

第一篇 依赖于一个变数之函数论

第一章 积分方法

第一节 基本概念

一、位出变域中曲线间之 n 级距离

在数学分析里，讨论函数的变比时，总及提到自变量的增量，也就是两空间的距离。位出的“自变量”是函数，讨论位出的变比时，就涉及到函数的增量，也就是两个用于定义域中的曲线的距离概念。距离概念应价现两根曲线接近的程度，这不仅是两个函数的差值问题，而且与两根曲线形状差异有关，即涉及到阶导函数的差异，因此作如下的定义：

定义——具有 n 阶连续导数的两曲线 $y_1(x)$ 及 $y_2(x)$ ，它们在区间 $(a \leq x \leq b)$ 上的 n 级距离，就是下面各式在区间 $(a \leq x \leq b)$ 上的最大值：

$$|y_1(x) - y_2(x)|$$

$$|y_1'(x) - y_2'(x)|$$

.....

$$|y_1^{(n)}(x) - y_2^{(n)}(x)|$$

$y_1(x)$ 与 $y_2(x)$ 的一级距离用 $r(y_1, y_2)$ 表示

(一) 定义域中一曲线的邻域——所有与曲线

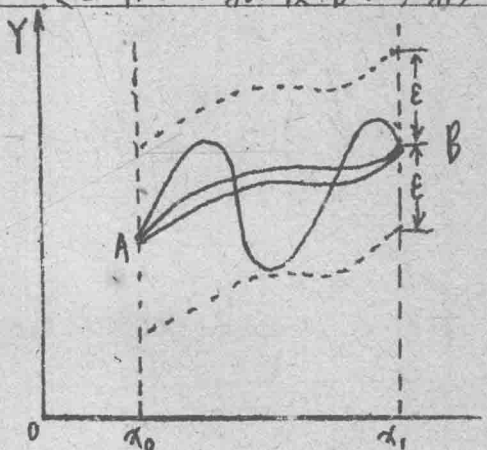
$$y = y(x) \quad a \leq x \leq b$$

的 n 级距离大于 ε 的曲线 $\bar{y} = \bar{y}(x)$ 的邻域称为曲线 $y = y(x)$ 在闭区间

$a \leq x \leq b$ 内的 n 级 ε 邻域 ($y = y(x)$ 的零级 ε 邻域即由所有位于 $y = y(x)$ 上下宽为 2ε 的带形区域内的曲线集合)

例: 已知泛函 $S = S[y(x)] = \int_{x_0}^{x_1} L(x, y(x), y'(x)) dx$ 的定义域为通过两

定点 $A(x_0, y_0)$ 及 $B(x_1, y_1)$ 之一切使积分有意义的曲线集合 $\{y(x)\}$ 。



设曲线 1 为 $y = y(x)$, 曲线 2 为 $y_1 = \bar{y}_1(x)$, 曲线 3 为

$\bar{y}_2 = \bar{y}_2(x)$ (如图示), 且满足以下关系式:

$$|\bar{y}_1(x) - y(x)| \text{ 的最大值} < \varepsilon$$

$$|\bar{y}_2(x) - y(x)| \text{ 的最大值} < \varepsilon$$

$$|\bar{y}_1(x) - \bar{y}_2(x)| \text{ 的最大值} > \varepsilon$$

$$|\bar{y}_1(x) - y(x)| \text{ 的最大值} > \varepsilon$$

由上式知 $\bar{y}_1 = \bar{y}_1(x)$ 属于 $y = y(x)$ 的一级 ε 邻域, $\bar{y}_2 = \bar{y}_2(x)$ 属于 $y = y(x)$ 的

零级 ε 邻域, 但不属于一级 ε 邻域。

(二) 泛函的最值与最大值

设曲线集合 $\{y(x)\}$ 为泛函 S 的定义域, 如果有一曲线 $y = y(x) \in \{y(x)\}$, 对于任

$\bar{y} = \bar{y}(x) \in \{y(x)\}$ 有 $S[\bar{y}(x)] - S[y(x)] \geq 0$

则称函数 $s = S(y(x))$ 在 $y = y(x)$ 上达到广义最小值 (如果没有符号则为狭义最小值)。 如果

$$S(\bar{y}(x)) - S(y(x)) \leq 0$$

则称函数在 $y = y(x)$ 上达到广义最大值 (如果没有符号则为狭义最大值)。

(四) 函数的强极值

如果有一曲线 $y = y(x) \in \{y(x)\}$, 对于任一 $\bar{y}(x) \in \{y(x)\}$, 且属于 $y = y(x)$ 的一级 ε 邻域的曲线, 有

$$S(\bar{y}(x)) - S(y(x)) \geq 0$$

则称函数在 $y = y(x)$ 上达到强极小值 (如果没有符号则为狭义强极小)

如果

$$S(\bar{y}(x)) - S(y(x)) \leq 0$$

则称函数在 $y = y(x)$ 上达到强极大值 (如果没有符号则为狭义强极大值)。

(五) 函数的弱极值

如果有一曲线 $y = y(x) \in \{y(x)\}$, 对于任一 $\bar{y}(x) \in \{y(x)\}$, 且属于 $y = y(x)$ 的一级 ε 邻域, 有

$$S(\bar{y}(x)) - S(y(x)) \geq 0$$

则称函数在 $y = y(x)$ 上达到弱极小值 (没有符号则为狭义弱极小值)

如果

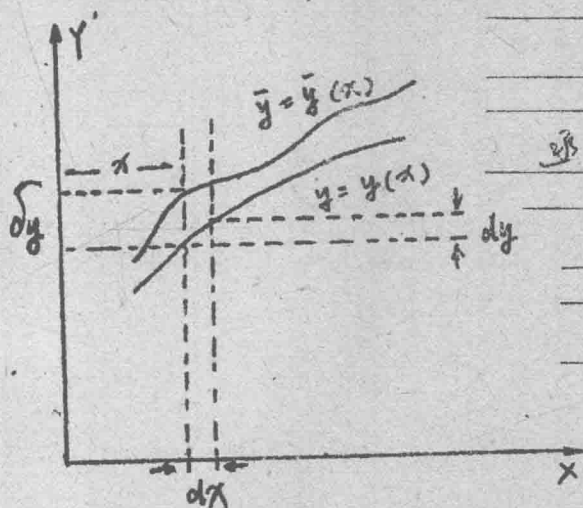
$$S[\bar{y}(x)] - S[y(x)] = 0$$

则称函数在 $y = f(x)$ 上达到弱极大值 (有等号则为狭义弱极大值)。

1) 在讨论函数的最小值, 强极小, 弱极小 (只针对最小值, 强极小,

弱极小的条件作相应的改变即得关于最大值, 强极大, 弱极大的结论)。

5) 函数定义域中函数的变化



设 $\bar{y} = \bar{y}(x)$ 与 $y = y(x)$ 是同属于定

义域的同一函数

则函数 $\bar{y}(x) = \bar{y}(x) - y(x)$ 称为
函数 $y = y(x)$ 的变化, 在 x 处之大小如

图, 定是在 x 处由于函数形式

的变化而产生的增量, 而函数在 x 处的微分 $dy = y'(x)dx$ 为由于自
变量 x 的改变而产生的函数 $y = y(x)$ 的增量 (实际为函数增量
 $\Delta y = dy + o(dx)$ 的线性部分)。两函数导函数的变化为

$$\delta \bar{y}(x) = \bar{y}(x) - y(x) = \frac{d}{dx} [\bar{y}(x) - y(x)] = \frac{d}{dx} (\delta y)$$

$$\text{则 } \delta \left(\frac{d}{dx} y \right) = \frac{d}{dx} (\delta y) \quad \text{或} \quad \delta(dy) = d(\delta y)$$

以上结果表明对于函数微分运算与变分运算可交换。

在一般情况，位由 $S[y(x)] = \int_{x_0}^{x_1} L(x, y(x), y'(x)) dx$ 所依的曲线之端点 $A(x_0, y_0)$ 与 $B(x_1, y_1)$ 是不固定的。如果我们研究位速在某一曲线上 $y = y(x)$ 的性质，自然每每得到与该曲线一切邻近之可取曲线，这一族曲线可用参数 α 来表示，即

$$y = y(x, \alpha)$$

并设 $y = y(x, 0) = y(x)$ 为所求的函数，函数 $y = y(x)$ 的变分也

可变为

$$\delta y = \left. \frac{\partial y(x, \alpha)}{\partial \alpha} \right|_{\alpha=0}$$

它的导函数的变分为

$$\begin{aligned} \delta y' &= \left. \frac{\partial}{\partial \alpha} \left[\frac{\partial y(x, \alpha)}{\partial x} \right] \right|_{\alpha=0} \\ &= \left. \frac{d}{dx} \left[\frac{\partial y(x, \alpha)}{\partial \alpha} \right] \right|_{\alpha=0} \\ &= \frac{d}{dx} \delta y \end{aligned}$$

左端点 A 的坐标为：

$$x_0 = x_0(\alpha), \quad y_0 = y(x_0(\alpha), \alpha)$$

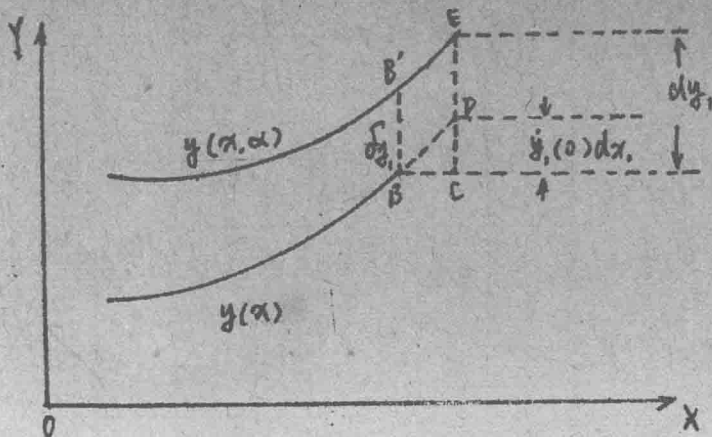
右端点 B 的坐标为：

$$x_1 = x_1(\alpha), \quad y_1 = y(x_1(\alpha), \alpha)$$

当 $\alpha = 0$ 端点即 $y = y(x)$ 的端点：

$$A(x_0(0), y(x_0(0), 0) = y_0(0))$$

$$B(x_1(0), y(x_1(0), 0) = y_1(0))$$



在 $y = y(x)$ 之端点 $B(x, (0), y_1(0))$

处之坐标的微分与变分为:

$$dx_1 = \left. \frac{dx_1(\alpha)}{d\alpha} \right|_{\alpha=0} d\alpha$$

$$dy_1 = \left[\frac{d}{d\alpha} y(x, \alpha), x \right]_{\alpha=0} d\alpha = \left[\frac{\partial y}{\partial x_1} \frac{dx_1}{d\alpha} \right]_{\alpha=0} d\alpha + \left[\frac{\partial y}{\partial \alpha} \right]_{\alpha=0} d\alpha$$

$$\text{式中的 } \left[\frac{\partial y}{\partial x_1} (x, \alpha), x \right]_{\alpha=0} = \frac{\partial y}{\partial x_1} (x, (0), 0) = y_1(0)$$

为 $y = y(x)$ 在端点 B 处的导数

$$\text{则 } \left[\frac{\partial y}{\partial x_1} \frac{dx_1}{d\alpha} \right]_{\alpha=0} d\alpha = y_1(0) dx_1$$

以无限邻近于 $y = y(x)$ 的曲线 $y = y(x, \alpha)$ 作比较, 设两者之端点的 x 坐标以前者大, 增大部分中的由于 x 坐标的增量 dx , 而产生的增量即 $y_1(0) dx$. (在图中 $\overline{BC} = dx_1$, $\overline{DC} = y_1(0) dx_1$.)

由表式中的

$$\left[\frac{\partial y}{\partial \alpha} \right]_{\alpha=0} d\alpha = \left. \frac{\partial y(x, \alpha), \alpha}{\partial \alpha} \right|_{\alpha=0} d\alpha = \overline{dy_1}$$

和在 $y = y(x)$ 的端点 B 上, 在同一 x_1 坐标下, 曲线 $y = y(x, \alpha)$ 的 y 坐标比 $y = y(x)$ 的 y 坐标的增量, 即 $y = y(x)$ 在端点 B 的变分 $\overline{dy_1}$. (在图中为 $\overline{BB'} = \overline{dy_1}$.)

因此 dy_1 的表达式为

$$dy_1 = y_1'(\alpha) d\alpha + \delta y_1 \quad \dots \dots \dots (1)$$

同理在 $y = y(x)$ 的 A 端, 有

$$dy_0 = y_0'(\alpha) d\alpha + \delta y_0 \quad \dots \dots \dots (2)$$

有了以上一些结果, 就可以在一般的情况下求变文位速的变分 (一阶的) 并求得它的表达式。

(七) 位速的变分

根据上面的结果, 在曲线端点可变的一般情况下位速可表示为

参数 α 的变分函数:

$$S = S(\alpha) = \int_{x_0(\alpha)}^{x_1(\alpha)} L(x, y(x, \alpha), y_n(x, \alpha)) dx$$

现定义位速 S 在曲线 $y = y(x)$ 上的变分为

$$\delta S(y(x)) = \left. \frac{dS}{d\alpha} \right|_{\alpha=0}$$

它的表达式可应用变参数微分法中的莱布尼兹公式求得:

$$\begin{aligned} \delta S &= \left. \frac{dS}{d\alpha} \right|_{\alpha=0} \\ &= L(x_1(0), y(x_1(0), 0), y_n(x_1(0), 0)) \frac{dx_1}{d\alpha} \Big|_{\alpha=0} - \\ &\quad L(x_0(0), y(x_0(0), 0), y_n(x_0(0), 0)) \frac{dx_0}{d\alpha} \Big|_{\alpha=0} + \\ &\quad \int_{x_0(0)}^{x_1(0)} \left. \frac{\partial L}{\partial \alpha} \right|_{\alpha=0} dx \end{aligned}$$