

ヤコビ恒等式の証明

陰山 聡

神戸大学システム情報学研究科 計算科学専攻

ver. 131220a

相空間 $(q, p) = (q_1, q_2, \dots, q_N, p_1, p_2, \dots, p_N)$ 中の関数 f, g, h に対して、ヤコビ恒等式と呼ばれる以下の式が成り立つ。

$$\{f, \{g, h\}\} + \{g, \{h, f\}\} + \{h, \{f, g\}\} = 0 \quad (1)$$

ここで

$$\{f, g\} = \frac{\partial f}{\partial q_j} \frac{\partial g}{\partial p_j} - \frac{\partial g}{\partial q_j} \frac{\partial f}{\partial p_j} \quad (2)$$

はポアソン括弧である（和をとる添字 j は 1 から N まで）

証明：行列 J を

$$J = \begin{pmatrix} \mathbf{0} & \mathbf{1} \\ -\mathbf{1} & \mathbf{0} \end{pmatrix} \quad (3)$$

と定義する。ここで $\mathbf{0}$ と $\mathbf{1}$ は N 行 N 列のゼロ行列と単位行列である。 J を使うとポアソン括弧は

$$\{f, g\} = \frac{\partial f}{\partial r_i} J_{ij} \frac{\partial g}{\partial r_j} \quad (4)$$

と書ける。ここで $r_i := q_i$ ($i \leq N$ の場合) または $r_i := p_i$ ($i > N$ の場合) と定義した。(式 (4) では和をとる添字 j は 1 から $2N$ まで。) 従って

$$\begin{aligned} \text{式 (1) の左辺} &= \frac{\partial f}{\partial r_i} J_{ij} \frac{\partial}{\partial r_j} \left(\frac{\partial g}{\partial r_\ell} J_{\ell m} \frac{\partial h}{\partial r_m} \right) \\ &\quad + \frac{\partial g}{\partial r_\ell} J_{\ell j} \frac{\partial}{\partial r_j} \left(\frac{\partial h}{\partial r_m} J_{mi} \frac{\partial f}{\partial r_i} \right) \\ &\quad + \frac{\partial h}{\partial r_m} J_{mj} \frac{\partial}{\partial r_j} \left(\frac{\partial f}{\partial r_i} J_{il} \frac{\partial g}{\partial r_\ell} \right) \\ &= \frac{\partial f}{\partial r_i} \frac{\partial g}{\partial r_\ell} \frac{\partial^2 h}{\partial r_j \partial r_m} \underbrace{(J_{ij} J_{\ell m} + J_{\ell j} J_{mi})}_{(a)} \\ &\quad + \frac{\partial f}{\partial r_i} \frac{\partial h}{\partial r_m} \frac{\partial^2 g}{\partial r_j \partial r_\ell} (J_{ij} J_{\ell m} + J_{mj} J_{il}) \\ &\quad + \frac{\partial g}{\partial r_\ell} \frac{\partial h}{\partial r_m} \frac{\partial^2 f}{\partial r_j \partial r_i} (J_{\ell j} J_{mi} + J_{mj} J_{il}) \end{aligned} \quad (5)$$

ここで

$$\begin{aligned} (a) &= \frac{\partial^2 h}{\partial r_j \partial r_m} J_{ij} J_{\ell m} + \frac{\partial^2 h}{\partial r_m \partial r_j} J_{\ell m} J_{ji} \quad [\text{第 2 項の } j \text{ と } m \text{ を交換}] \\ &= \frac{\partial^2 h}{\partial r_j \partial r_m} J_{ij} J_{\ell m} - \frac{\partial^2 h}{\partial r_m \partial r_j} J_{\ell m} J_{ij} \quad [J_{ji} = -J_{ij} \text{ より}] \\ &= 0 \end{aligned}$$

式 (5) の他の 2 項も同様である。従って (1) が成り立つ。