

# L15 Forms and Tensor

2024年3月11日 星期一 09:57

Symplectic Maps.

$$S. \quad S^T JS = J \quad \dot{x} = \underbrace{J}_{\text{Hamiltonian Matrix}} H x \quad \Rightarrow \quad x(t) = \underbrace{e^{At}}_{\text{Symplectic}} x_0$$

Symplectic Map  $\Phi$ .

Stability of Map.

Transformation  $S$  是 stable 的若  $\forall \varepsilon > 0$ ,  $\exists \delta > 0$ .  $|x| < \delta \Rightarrow |S^N x| < \varepsilon \quad \forall N$

因此若一个  $S$  的 eigen value 在单位圆之外 (不在单位圆上)  $\Rightarrow$  Unstable.

因为有一个在外必有一个在内

定义：一个变换  $S$  被称为强稳定的，若所有的靠近于  $S$  的变换是稳定的。

定理：如果一个变换所有的特征值均不同而且在单位圆之上， $S$  是强稳定的。

PF：因为所有特征值在单位圆上  $\Rightarrow$  强稳定

$S: 2n \times 2n$      $2n$  个特征值不同且 对每一个 e.v. 画一个小区，但没有达到另一个特征值

如果在这些小区里有另一个特征值不在小区上  $\Rightarrow$  则会导致 eigen value 数量增加

因此这个  $S$  是强稳定的

Groups (辛群 / 正交群 / 可逆群 / 流形)

Groups  $G$ . (Lie 群的特殊情况) 李群：群 + 流形

定义了  $TG$ ,  $T^*G$  (Tangent Space / Co-Tangent Space).

群有一个单位元  $e$ . 而  $T_e G$  为 Lie - Algebra

- tangent vector at  $e$

- tangent vector at e

$$- g(t) \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} g(t) \quad \text{when } g(0).$$

Lie-Algebra element A.  $e^{tA}$   $\Rightarrow$  群的元素.

$$\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} e^{tA} = \frac{d}{dt} (I + tA + \frac{t^2 A^2}{2!} + \dots) = A.$$

### Cotangent Bundle

- 有一个天然的辛结构

令 M 是一个微分流形. 令  $T^*M$  是  $T$  Cotangent Bundle

$T^*M$  的一个点是  $M$  上的一个点加上一个在该点切向空间上的 1-form

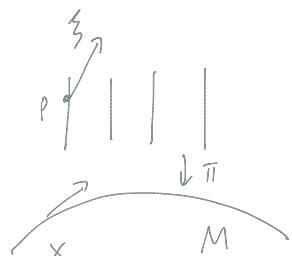
令  $q$  是 local coordinates  $\mathbb{R}^n$  上的坐标. 令  $p$  是  $n$  local coordinates 上的 form

$(q, p)$  -  $T^*M$  中 local coordinate.

令  $\pi$  是 Canonical Projection  $\pi: T^*M \rightarrow M$

定理:  $T^*M$  是一个辛流形 在 local coordinates  $(q, p)$  上

$$\text{Symp form } \omega = dq^1 \wedge dp_1 + \dots + dq^n \wedge dp_n$$



Pf: 定义一个 distinguished 1-form on  $T^*M$

$T^*M$  也是 1 流形

令  $\zeta \in T(T^*M)_p$  是一个 tangent to cotangent bundle 的向量.

其象  $\pi(\zeta) \in T_x M$ .

则  $\pi$  的微分

$$T\pi = \pi_x$$

$$T(T^*M) \rightarrow TM.$$

$$\text{定义 } \omega^1(\zeta) = p(\pi^*\zeta)$$

$$\text{定义 } \omega^1(\xi) = p(\pi^*\xi)$$

在 local coordinates 里面  $\omega^1(\xi) = p dq$

Symplectic form 由  $p dq$  给出  $dq \wedge dp = \sum_{i=1}^n dq^i \wedge dp_i$

Locally: Dynamics corresponding to Hamiltonian  $H$  on  $T^*M$ . It's  $\begin{cases} \dot{q}^i = \frac{\partial H}{\partial p_i} \\ \dot{p}_i = -\frac{\partial H}{\partial q^i} \end{cases}$

e.g.  $H$  on  $T^*S^2$  e.g.  $S^2 \times S^2$

### Darboux's Theorem

任何的辛流形  $(M, \omega)$  有一组 local coordinate s.t.  $\omega = \sum_{i=1}^n dq^i \wedge dp_i$

### Differential forms & Tensors

假设我们有一个在  $M$  上的 2-form

$\Omega$  on  $M$ :  $\Omega(x) : T_x M \times T_x M \mapsto \mathbb{R} \Rightarrow$  Skew Symmetric Bilinear

因此在  $M$  上面的  $k$ -form

$\alpha$  on  $M$ :  $T_x M \times \dots \times T_x M$  (k times). Assigning to each  $x \in M$ .

a skew symmetric  $k$ -multilinear map on  $T_x M$ , tangent space to  $M$  at  $x$ .

变换任何两个元素  $\alpha \rightarrow -\alpha$ .

Remark: 具有 Skew-Sym 条件.  $\Omega$  被称作  $(0, k)$  tensor.

$\Omega$  是  $k$  阶 generalized 矩阵

- ↗ Map  $\alpha: V \times \cdots \times V$  ( $k$ -factor). multi-linear 如果对每个元素除线性  
Skew / Alternating. 交错的 / 变换的.

$$\det \{e_1, e_2, \dots, e_n\} = \left\{ \frac{\partial}{\partial x_1}, \frac{\partial}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n} \right\} - T_x M \text{ 的 basis}$$

$dx^1, dx^2, \dots, dx^n$   $T_x M$  的坐标基向量

$$\text{Then 在每一个 } x \in M, \quad \Omega(x)(v, w) = \Omega_{ij}(x) v_i w_j$$

$$\Omega_{ij}(x) = \Omega(x) \left( \frac{\partial}{\partial x^i}, \frac{\partial}{\partial x^j} \right)$$

$$v = \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial}{\partial x^i}, w = \sum_{j=1}^m w^j \frac{\partial}{\partial x^j}$$

$$\alpha(x)(v_1, \dots, v_k) = \alpha_{i_1, i_2, \dots, i_k}(x) v^{i_1} \dots v^{i_k}$$

$$\alpha_{i_1, \dots, i_k}(x) = \alpha(x) \left( \frac{\partial}{\partial x^{i_1}}, \dots, \frac{\partial}{\partial x^{i_k}} \right)$$

### Tensor product

Given  $\alpha$   $(0, k)$  tensor on  $M$ .

$\alpha \otimes \beta$   $(0, k+l)$  tensor

$\beta$   $(0, l)$

$$(\alpha \otimes \beta)(x)(v_1, \dots, v_{k+l}) = \alpha(x)(v_1, \dots, v_k) \beta(x)(v_{k+1}, \dots, v_{k+l})$$

要把这个东西改成 form. Alternating Operator

$$A(t)(v_1, v_2, \dots, v_p) = \frac{1}{p!} \sum_{\pi \in S_p} \operatorname{sgn}(\pi) t(v_{\pi(1)}, \dots, v_{\pi(p)})$$

let  $\alpha$  be a  $k$ -form,  $\beta$   $l$ -form on  $M$ .

is a wedge product.  $\dots \wedge \alpha \wedge \beta$   $(k+l)!$

then we have the following

$$\text{Wedge product: } \alpha \wedge \beta = \frac{(k+l)!}{k!l!} A (\alpha \otimes \beta)$$

性质: ①  $\alpha \wedge (\beta \wedge \gamma) = (\alpha \wedge \beta) \wedge \gamma$

②  $\alpha \wedge \beta$  is bilinear forms.

③  $\alpha \wedge \beta = (-1)^{k+l} \beta \wedge \alpha$