

# Moser のツイストの定理

まるげり

2025 年 9 月 11 日

Levi-Moser[1] のノート. 面積保存ツイスト写像の母関数に解析性を課すが, ツイスト定理の証明としては一番読みやすいと思う.

## 1 背景: 面積保存ツイスト写像, 母関数

アニュラス  $\mathbb{A} = \mathbb{S}^1 \times \mathbb{R}$  上の面積保存ツイスト写像  $\varphi(x_1, y_1) = (x_2, y_2)$  とは, 面積保存性  $\varphi^*(dy_2 \wedge dx_2) = dy_1 \wedge dx_1$  とツイスト性  $\frac{\partial x_2}{\partial y_1} > 0$  を持つものである.

記号の濫用で,  $\mathbb{S}^1 \times \mathbb{R}$  の普遍被覆  $\mathbb{R}^2$  上の元もまた  $(x, y)$  のように書き, また  $\varphi$  の  $\mathbb{R}^2$  への持ち上げも  $\varphi$  と書くことにすると, 面積保存ツイスト写像  $\varphi$  が特に  $\mathbb{A}$  上の完全シンプレクティック写像 ( $\varphi^*(ydx) - ydx$  が  $\mathbb{A}$  上の完全形式になる) とき,  $\varphi$  の母関数と呼ばれる, 次の性質を満たす関数  $h: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  が存在する:

$h_1, h_2$  をそれぞれ  $h$  の第 1 成分, 第 2 成分での偏微分としたときに,  $h(x_1 + 1, x_2 + 1) = h(x_1, x_2), h_{12} < 0$  であり, さらに

$$\begin{cases} h_1(x_1, x_2) = -y_1 \\ h_2(x_1, x_2) = y_2 \end{cases} \iff \varphi(x_1, y_1) = (x_2, y_2)$$

となる.

(たぶん,  $\mathbb{R}^2$  で考える以上はポアンカレの補題から閉形式  $\varphi^*(ydx) - ydx$  が完全形式になることが保証されるけど, アニュラス  $\mathbb{A}$  上でもなお  $h$  が意味を持つためには別で  $\mathbb{A}$  上で完全形式になることを保証しないといけない... のだと思う.)

特に  $\varphi$  が母関数  $h$  を持つなら,  $(x_1, y_1)$  が与えられた下で,  $\{(x_n, y_n)\}_n$  が軌道  $\{\varphi^n(x_1, y_1)\}_n$  になることと

$$h_2(x_{i-1}, x_i) + h_1(x_i, x_{i+1}) = 0, \quad y_i = -h_2(x_i, x_{i+1}) \quad (\forall i \in \mathbb{Z})$$

が同値であることがわかる.

## 2 不変曲線と差分方程式への簡約化

面積保存ツイスト写像  $\varphi$  の不変曲線  $\gamma \subset \mathbb{A}$  とは,  $\varphi$  の不変集合であって  $\mathbb{R}^2$  上への持ち上げを  $w(\theta) = (u(\theta), v(\theta))$  としたときに  $u(\theta) - \theta$  および  $v(\theta)$  が周期 1 の周期関数となるものである. これは,  $u(\theta + 1) - (\theta + 1) = u(\theta) - \theta$  より  $u(\theta + 1) - u(\theta) = 1$  より, アニュラス  $\mathbb{A}$  を  $x$  方向に一周して戻ってくる曲線であることを意味している.

さて, ある回転数  $\omega$  についての不変曲線  $\gamma$ , つまり

$$\varphi(w(\theta)) = w(\theta + \omega)$$

を見つけない. これはラグランジュ方程式と呼ばれることもある次の 2 階差分方程式

$$E[u(\theta)] = h_1(u(\theta), u(\theta + \omega)) + h_2(u(\theta), u(\theta - \omega)) \equiv 0 \quad (2.1)$$

が解ければ,  $v(\theta) = -h_1(u(\theta), u(\theta + \omega))$  とおくことで不変曲線を見つけることができる. 以下,  $u^+(\theta) = u(\theta + \omega), u^-(\theta) = u(\theta - \omega)$  とする.

**Remark 1.** あとで使うので,  $u_\theta E[u]$  の平均値  $\int_0^1 (u_\theta E[u])(\theta) d\theta = 0$  を計算しておく.

$$\frac{\partial h}{\partial \theta}(u, u^+) = u_\theta(h_1(u, u^+) + h_2(u, u^+))$$

より,  $\nabla f := f(\theta + \omega) - f(\theta)$  と表記すれば,

$$\begin{aligned} \frac{\partial h}{\partial \theta}(u, u^+) - u_\theta h_2(u^-, u) &= u_\theta(h_1(u, u^+) + h_2(u, u^+) - h_2(u, u^+) + h_2(u^-, u)) \\ &= u_\theta(h_1(u, u^+) + h_2(u^-, u)) \\ &= u_\theta E[u] \end{aligned}$$

したがって,

$$u_\theta E[u] = \frac{\partial h}{\partial \theta}(u, u^+) - u_\theta h_2(u^-, u)$$

と表すことができる. ここで,  $h(x_1+1, x_2+1) = h(x_1, x_2)$  であることと,  $f(\theta)$  が周期 1 の周期関数であれば  $\int_0^1 (\nabla f)(\theta) d\theta = \int_0^1 (f(\theta + \omega) - f(\theta)) d\theta = 0$  であることから, 結局

$$\int_0^1 (u_\theta E[u])(\theta) d\theta = 0$$

である.

**Example 1** (standard map).  $S(x)$  を周期関数として,  $\varphi(x_1, y_1) = (x_2, y_2)$  を

$$\begin{aligned} x_2 &= x_1 + y_1 + S'(x_1), \\ y_2 &= y_1 + S'(x_1) \end{aligned}$$

で定める. 母関数  $h$  は

$$h(x_1, x_2) = \frac{1}{2}(x_1 - x_2)^2 + S(x_1)$$

である. これに対するラグランジュ方程式 (2.1) は

$$u(\theta + \omega) - 2u(\theta) + u(\theta - \omega) = S'(u(\theta))$$

と書ける.

### 3 ツイスト定理

ツイスト定理は,  $\omega$  がディオファントス数であるときに,  $E[u_0] \approx 0$  なる  $u_0(\theta)$  から始めて  $E[u] \equiv 0$  となる  $u(\theta)$  の存在を示す定理である.

$$W_r := \left\{ f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C} \mid f : \text{実解析的}, f(\theta + 1) = f(\theta), |f|_r := \sup_{|\operatorname{Im} \theta| \leq r} |f(\theta)| < \infty \right\}$$

する.

複素領域  $\mathcal{D} \subset \mathbb{C}^2$  を考え, その  $R$ -近傍を  $\mathcal{D}_R := \{z \in \mathcal{D} \mid \sup_{y \in \mathcal{D}} |y - z|\}$  と書くことにする.

- $h$  に関する仮定:

$h(x_1, x_2)$  が  $(x_1, x_2) \in \mathcal{D}$  で解析的,  $(x_1, x_2) \in \mathcal{D} \cap \mathbb{R}^2$  で実,  $h(x_1 + 1, x_2 + 1) = h(x_1, x_2)$  を満たす.  
また, ある定数  $\kappa > 0, M > 0$  により,

$$\min_{\mathcal{D}} |h_{12}| > \kappa, \quad (3.1)$$

$$|h|_{C^3(\mathcal{D})} < M. \quad (3.2)$$

- $u_0$  に関する仮定:

ある  $r \in (0, 1)$  に対して,  $u_0(\theta) - \theta \in W_r$  である.

さらに, ある (十分大きな)  $N_0 > 0$  に対し,

$$(u_0, u_0^+) \in \mathcal{D}_R \quad (|\operatorname{Im} \theta| < r), \quad (3.3)$$

$$|(u_0)_\theta|_r < N_0, \quad |(u_0)_\theta^{-1}|_r < N_0. \quad (3.4)$$

**Theorem 1** (ツイスト定理).  $\omega$  がディオファントス数, つまり, ある  $K > 0, \sigma > 0$  が存在して, 任意の  $p, q \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}$  について

$$|\omega - \frac{p}{q}| \geq \frac{K}{q^{2+\sigma}}$$

であるとする.

$h, u_0$  が上の仮定を満たすとする. このとき, ある定数  $\delta = \delta(r, h, M, N_0, K, \sigma, \kappa)$  が存在し, もし  $|E(u_0)|_r < \delta$  であればラグランジュ方程式  $E[u] \equiv 0$  の解  $u$  で,  $u_0$  に近く,  $u(\theta) - \theta \in W_{r/2}$  を満たし,  $u(\theta) - \theta$  の  $\theta \in \mathbb{S}^1$  での平均値が 0 になるものがただ一つ存在する.

**Example 2.** 摂動を受けたツイスト写像

$$\begin{aligned} x_2 &= x_1 + y_1 + \epsilon f(x_1, y_1, \epsilon) \\ y_2 &= y_1 + \epsilon g(x_1, y_1, \epsilon) \end{aligned}$$

が領域  $\mathcal{D} := \{(x_1, x_2) \in \mathbb{C}^2 | a < \operatorname{Re}(x_1 - x_2) < b, |\operatorname{Im} x_1| < 1, |\operatorname{Im} x_2| < 1\}$  上で定義された母関数  $h(x_1, x_2) = \frac{1}{2}(x_1 - x_2)^2 + \epsilon H(x_1, x_2, \epsilon)$  を持つとする. ( $|H|_{C^3(\mathcal{D})}$  が有界まで要りそう.)

ディオファントス数  $\omega \in (a, b)$  と  $u_0(\theta) = \theta$  を選ぶ. いま,  $\epsilon$  を十分小さく取れば,  $|h_{12}| = |-1 + \epsilon H_{12}| > 1 - O(\epsilon)$  より (3.1) は ok.  $|h_i| \leq |x_1 - x_2| + \epsilon |H_1| < b + 2 + O(\epsilon)$ ,  $|h_{ii}| = |1 + \epsilon H_{ii}| < 1 + O(\epsilon)$ ,  $|h_{ijk}| < \epsilon |H_{ijk}| < O(\epsilon)$  より (3.2) も ok.  $R = \min \left\{ \frac{1}{2\sqrt{2}}(b - \omega), \frac{1}{2\sqrt{2}}(\omega - a), r \right\}$  として,  $(u_0, u_0^+) = (\theta, \theta + \omega) \in D_R$  ( $|\operatorname{Im} \theta| < r$ ) より (3.3) は ok.  $u_0 = (u_0)^{-1} = \theta$  なので  $N_0 = \max\{-a, b\} + r$  とすれば (3.4) も ok.

以上から, ツイスト定理が使えて, 不変曲線の存在が証明できる.

## 4 homological equation

ツイスト定理の証明のカギは, 初期解  $u_0$  から始めて”修正ニュートン法”によって  $E[u]$  の零点を探すことである.  $\tilde{u} = u + v$  として,  $E[\tilde{u}]$  は

$$E[u + v] = E[u] + E'[u]v + Q(v)$$

と書ける. ここで,  $Q$  は剰余項であり,  $E'[u]v$  はガトー微分である. 具体的に計算すると,  $h_{ij}^- = h_{ij}(u^-, u)$  として,

$$E'[u]v = (h_{11} + h_{22}^-)v + h_{12}v^+ + h_{12}^-v^-$$

と書き下すことができる.

ふつうのニュートン法では,  $v$  に関する方程式

$$E'[u]v = -E[u] \tag{4.1}$$

の解として  $v$  を定める.

今回は, (4.1) の代わりに, 両辺に  $u_\theta$  を掛けて左辺から  $v \frac{d}{d\theta} E[u] = v E'[u] u_\theta$  を引いた方程式

$$u_\theta E'[u]v - v E'[u] u_\theta = -u_\theta E[u] \tag{4.2}$$

の解として  $v$  を与える. もちろんこれは (4.1) とは等価ではない式だが, この場合の更新則  $u \mapsto u + v$  でも  $E[u]$  の零点へ収束することを後に示す. (4.2) のままだと扱いにくいので, 少し変形する. 左辺が

$$u_\theta E'[u]v - v E'[u] u_\theta = h_{12}(u_\theta v^+ - u_\theta^+ v) + h_{12}^-(u_\theta v^- - u_\theta^- v)$$

であることに注意して, 新変数  $w := \frac{v}{u_\theta}$  を導入すれば,

$$h_{12}(u_\theta v^+ - u_\theta^+ v) + h_{12}^-(u_\theta v^- - u_\theta^- v) = h_{12} u_\theta u_\theta^+ (w^+ - w) - h_{12}^- u_\theta^- u_\theta (w - w^-) = \nabla^*(h_{12} u_\theta u_\theta^+ \nabla w)$$

となる. ただし,

$$\nabla f(\theta) := f(\theta + \omega) - f(\theta), \quad \nabla^* f(\theta) := f(\theta) - f(\theta - \omega)$$

と表記した.

まとめると,  $w$  に関する関数方程式

$$\nabla^*(h_{12} u_\theta u_\theta^+ \nabla w) = -u_\theta E[u]$$

の解として  $w$  を選び, 更新則

$$\tilde{u} = u + v, \quad v = u_\theta w$$

を考える. 初期解  $u_0$  から始めて最終的に  $u$  が  $E[u]$  の零点に収束することを示す.

## 5 homological equation の求解

$u$  を既知,  $w$  を未知の関数とする.

TO DO: ツイスト定理の証明をまとめる

## 参考文献

- [1] M. Levi and J. Moser, A Lagrangian proof of the invariant curve theorem for twist mappings, Smooth ergodic theory and its applications (Seattle, WA, 1999), Proc. Sympos. Pure Math. **69**, 733-746, Amer. Math. Soc., Providence, RI, 2001