

Rysunek 1

0.0.1 Sprawdzamy jak zmienia się promień krzywizny przy transformacji $f(z)$

(rys 1).

$$\frac{1}{s} = \frac{\operatorname{Im}(\ddot{z}\bar{\dot{z}})}{|\dot{z}|^3}.$$

$$\frac{1}{\tilde{s}} = \frac{\operatorname{Im}\left(\left(\frac{d^2}{dt^2}(z(t))^2 \frac{d}{dt}|z(t)|\right)\right)}{\left|\frac{d}{dt}(z(t))^2\right|^3}.$$

$$\tilde{z}(t) = (z(t))^2.$$

$$(\dot{\tilde{z}}(t))' = (2(z(t)(\dot{z}(t))))' = 2\dot{z}(t)\dot{z}(t) + 2z(t)\ddot{z}(t).$$

$$(\bar{\tilde{z}})' = (\tilde{z}(t)\bar{\tilde{z}}(t))' = 2\bar{z}(t)\bar{\dot{z}}(t).$$

$$\ddot{\tilde{z}} \cdot \bar{\dot{\tilde{z}}} = (2(\dot{z}(t))^2 + 2z(t)\ddot{z}(t)) (2\bar{z}(t)\bar{\dot{z}}(t)) = 4\bar{z}(t)|\dot{z}|^2\dot{z}(t) + 4|z(t)|^2\bar{\dot{z}}(t) \cdot \ddot{z}(t).$$

Ale

$$\frac{\operatorname{Im}(\ddot{\tilde{z}}\bar{\dot{\tilde{z}}})}{|\dot{\tilde{z}}(t)|^3} = \frac{\operatorname{Im}(4\bar{z}(t)|(\dot{z}(t))^2 \cdot \dot{z}(t))}{8|z(t)|^3|\dot{z}(t)|^3} + \frac{\operatorname{Im}(4|z(t)|^2\bar{\dot{z}}(t)\ddot{z}(t))}{8|z(t)|^3|z(t)|^3}.$$

Zatem

$$\frac{1}{\tilde{s}} = \frac{1}{2|z(t)|} \left(\frac{\operatorname{Im}(\bar{z}(t)\dot{z}(t))}{|z(t)|^2|z(t)|} + \frac{1}{s} \right).$$

Ale

$$\bar{z}(t)\dot{z}(t) = (x(t) - iy(t))(\dot{x}(t) + i\dot{y}(t)) = x\dot{x} + y\dot{y} + i(x\dot{y} - y\dot{x}).$$

$$\operatorname{Im}(\bar{z}(t)\dot{z}(t)) = x\dot{y} - y\dot{x} = \begin{bmatrix} x & \dot{x} \\ y & \dot{y} \end{bmatrix} = |\bar{z}(t)| \cdot |\dot{z}(t)| \sin(\angle \dot{z}(t), \bar{z}(t)).$$

$$\frac{1}{\tilde{s}} = \frac{1}{2|z(t)|} \left(\frac{|z(t)||\dot{z}(t)|}{|z(t)|^2 \cdot |\dot{z}(t)|} \sin(\angle(\dot{z}, \bar{z})) + \frac{1}{s} \right).$$

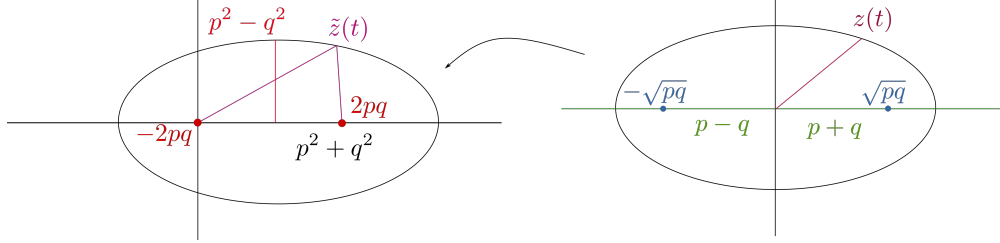
$$\frac{1}{\tilde{s}} = \frac{1}{2|z(t)|} \left(\frac{\sin(\angle(\dot{z}, \bar{z}))}{|z(t)|} + \frac{1}{s} \right).$$

0.0.2 Już prawie twierdzenie Kasner-Arnold

Rozważmy ruch na \mathbb{R}^2 , pod wpływem siły $F = -r$, czyli na \mathbb{C}

$$\ddot{z}(t) = -z(t), \text{ gdzie } (m = 1, k = 1).$$

Trajektoria wygląda tak:



Rysunek 2: przed i po

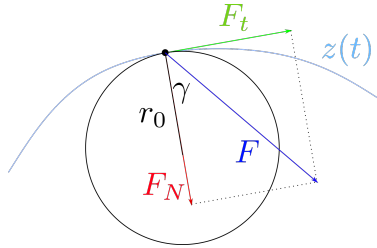
$$z(t) = pe^{it} + qe^{-it} = (p + q) \cos(t) + i(p - q) \sin(t).$$

$$(x(t), y(t)) = ((p + q) \cos(t), (p - q) \sin(t)).$$

Jak rozpoznać siłę typu $F = -\frac{1}{r^2}$ od $F = -r$? Trajektoria wychodzi taka sama, ale dla tej drugiej siła jest zaczepiona w środku elipsy. Co się stanie jak przepuścimy tę elipsę przez $f(z) = z^2$? Dostaniemy

$$\tilde{z}(t) = (pe^{it} + qe^{-it})^2 = p^2 e^{2it} + 2pq + q^2 e^{-2it} = (p^2 + q^2) \cos(2t) + 2pq + i(p^2 - q^2) \sin(2t)$$

taką przesuniętą elipsę jak na rys. 2



Rysunek 3

Pytanie 1. Jeżeli $F = -r$, To jaka jest \tilde{F} ? (sytuacja jak na rys. 3)

$\cos \gamma = \frac{F_N}{F}$, $F = \frac{F_N}{\cos \gamma}$, ale $F_N = \frac{v^2(t)}{r_0}$. My wiemy, że czasami zachowany jest moment pędu

$$\bar{r} \times \bar{v}(t) = r \cdot v \sin(\angle r, v) = rv \cos \gamma = \text{const} = A.$$

Czyli

$$v = \frac{A}{r \cos \gamma}.$$

$$F = \frac{F_N}{\cos \gamma} = \frac{1}{r_0} \frac{A^2}{r^2 (\cos \gamma)^3}.$$

I dostaliśmy taki związek. Dla ruchu po okręgu $\gamma = 0$, $r = r_0$ i wtedy

$$F = \frac{1}{r^3} A^2 = \frac{1}{r^3} (rv)^2 = \frac{v^2}{r}.$$

Znowu spróbujemy przepuścić taki ruch przez $f(z) = z^2$. Przypuszczamy, że będą takie zmiany:

$$\begin{aligned} A &\sim \tilde{A} \\ r &\sim \tilde{r} \\ r_0 &\sim \tilde{r}_0 \\ \gamma &\sim \gamma \quad (\text{bo } f(z) \text{ - koforemna}) \\ v &\sim \tilde{v} \\ F &\sim \tilde{F}. \end{aligned}$$

Ale

$$F = \frac{A^2}{r_0} \frac{1}{r^2} \frac{1}{(\cos \gamma)^3}.$$

Zatem

$$\tilde{F} = \frac{1}{\tilde{r}_0} \frac{(\tilde{A})^2}{\tilde{r}^2} \cdot \frac{1}{(\cos \gamma)^3}.$$

A i \tilde{A} się nie przejmujemy, ale za to r_0 już tak

$$\frac{1}{\tilde{r}_0} = \frac{1}{2r} \left(\frac{1}{r_0} + \frac{\sin(\angle(z, \bar{z}))}{r} \right).$$

Z tego co wcześniej napisaliśmy, mamy

$$\frac{1}{r_0} = \frac{F}{(A)^2} r^2 (\cos \gamma)^3.$$

Wtedy

$$\begin{aligned} \frac{1}{\tilde{r}_0} &= \frac{1}{2r} \left(\frac{\cos \gamma}{r} + \frac{F}{(A)^2} r^2 (\cos \gamma)^3 \right). \\ \frac{1}{\tilde{r}_0} &= \frac{1}{r} \frac{(\cos \gamma)^3}{(A)^2} r \left(\frac{(A)^2}{2r^2 (\cos \gamma)^2} + \frac{Fr}{2} \right). \\ \frac{1}{\tilde{r}_0} &= \frac{(\cos \gamma)^3}{(A)^2} \left(\frac{1}{2} v^2 + \frac{Fr}{2} \right). \end{aligned}$$

Zauważmy, że gdy $F \sim r$, to

$$\frac{1}{2} v^2 + \frac{1}{2} r^2 = E.$$

(Energia całkowita ruchu po elipsie, przed przepuszczeniem przez $f(z) = z^2$)

$$\frac{1}{\tilde{r}_0} = \frac{(\cos \gamma)^3}{(A)^2} \cdot E.$$

Zatem podstawiając do wcześniej wyliczonego \tilde{F} mamy

$$\tilde{F} = \frac{(\cos \gamma)^3 E}{(A)^2} \cdot \frac{(\tilde{A})^2}{\tilde{r}^2} \frac{1}{(\cos \gamma)^3} = \left(\frac{\tilde{A}}{A} \right)^2 \frac{E}{\tilde{r}^2} = \frac{const}{\tilde{r}^2}.$$

To jest dowód Kasnera - Arnolda w przypadku $f(z) = z^2$. Siły grawitacji i te $\sim r$ okazują się być w jakiejś "dualności" względem z^2 .

Twierdzenie 1. *(Kasner-Arnold)*

Jeżeli $F_1 \sim r^A$, a $F_2 \sim r^{\tilde{A}}$ i

$$(A+3)(\tilde{A}+3)=4$$

i $m = \frac{A+3}{2}$, to transformacja $f(z) = z^m$ przeprowadza ruch (trajektorię i cały ten posag) pod wpływem siły F_1 w ruch pod wpływem siły F_2 .

Przykład 1. *sprężyna* - $A = 1$, $\tilde{A} = -2$, $m = \frac{1+3}{2} = 2$

$$(1+3)(-2+3)=4.$$

Wtedy nasz f wynosi $f(z) = z^2$.