Explizite Berechnung der Levelt-Turrittin-Zerlegung einer Klasse von Fourier-Transformationen

vorgelegt von Maximilian Huber

am Institut für Mathematik der Universität Augsburg

betreut durch Prof. Dr. Marco Hien

abgegeben am 11.05.2013

stand: 2. April 2013

Inhaltsverzeichnis

0	Mat	hematische Grundlagen	1
1	Moduln über \mathcal{D}_k		
	1.1	Weyl-Algebra und der Ring \mathcal{D}_k	6
		1.1.1 Alternative Definition / Sichtweise	8
	1.2	(Links) \mathcal{D} -Moduln	9
		1.2.1 Holonome \mathcal{D} -Moduln	10
	1.3	Lokalisierung von $\mathbb{C}\{x\}$ -Moduln	10
	1.4	Lokalisierung eines \mathcal{D} -Moduls	11
	1.5	Twisten von \mathcal{D} -Moduln	11
2	Mer	romorphe Zusammenhänge	12
	2.1	Systeme von ODEs und Meromorphe Zusammenhänge	12
		2.1.1 Meromorphe Zusammenhänge	13
	2.2	Eigenschaften / Äquivalenz zu holonomen lokalisierten \mathcal{D} -Moduln	14
	2.3	Newton Polygon	17
		2.3.1 Die Filtrierung ${}^LV\mathcal{D}_{\widehat{K}}$ und das L -Symbol	20
	2.4	Formale Struktur regulärer Zusammenhänge	21
	2.5	pull-back und push-forward	21
	2.6	Fouriertransformation	30
3	Elen	nentare Meromorphe Zusammenhänge	31
	3.1	Definition von Notizen	35
	3.2	Definition in [Sab90]	35
	3.3	Definition in [Sab07]	36
4	Leve	elt-Turrittin-Theorem	37
	4.1	Klassische Version	38
	4.2	Sabbah's Refined version	38

In halts verzeichn is

5	DIE Klasse der Fourier-Transformationen	39
	5.1 Rezept für allgemeine φ	. 39
	5.2 Spezialfall $\varphi_1 := \frac{a}{x}$. 41
	5.2.1 Levelt-Turrittin-Zerlegung für φ_1	. 43
	5.2.2 Sabah's refined Levelt-Turrittin-Zerlegung für φ_1	. 45
	5.3 Angewendet für $\varphi_2 := \frac{a}{x^2}$. 45
	5.3.1 Levelt-Turrittin-Zerlegung für φ_2	. 46
	5.4 Angewendet für $\varphi_3 := \frac{1}{x} + \frac{1}{x^2} \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots$. 48
	5.5 Angewendet für $\varphi_4 := \frac{1}{x^2} + \frac{1}{x^3} \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots$. 49
Ar	nhang	50
Α	Aufteilung von	51
В	Genaueres zu $(x^2\partial_x)^k$	52
PI	lan :	
*	Grundlagen	
*	Moduln über D	
*	Meromorphe Zusammenhänge	
	Sind spezielle moduln über D ??	
	Sind spezielle moduln über D ?? * ODE zu Meromorphe Zush	
	* ODE zu Meromorphe Zush	
	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen	
*	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen * pullback und pushforward	
*	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen * pullback und pushforward * Fouriertransformation	
	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen * pullback und pushforward * Fouriertransformation Elementare Meromorphe Zusammenhänge	
	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen * pullback und pushforward * Fouriertransformation Elementare Meromorphe Zusammenhänge Braucht pullback oder pushforward	
*	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen * pullback und pushforward * Fouriertransformation Elementare Meromorphe Zusammenhänge Braucht pullback oder pushforward Levelt Turrittin Theorem Braucht elem, Meromorphe Zush Das Beispiel	
*	* ODE zu Meromorphe Zush * Newton polygon und Steigungen * pullback und pushforward * Fouriertransformation Elementare Meromorphe Zusammenhänge Braucht pullback oder pushforward Levelt Turrittin Theorem Braucht elem, Meromorphe Zush	

0 Mathematische Grundlagen

Hier werde ich mich auf [Sab90] und [Cou95] beziehen.

Wir betrachten \mathbb{C} hier als Complexe Mannigfaltigkeit mit der Klassischen Topologie. In dieser Arbeit spielen die folgenden Funktionenräume eine große Rolle:

- $\mathbb{C}[x] := \{\sum_{i=1}^{N} a_i x^i | N \in \mathbb{N} \}$ die einfachen Potenzreihen
- $\mathbb{C}\{x\} := \{\sum_{i=1}^{\infty} a_i x^i | \text{pos. Konvergenz$ $radius} \}$ ([HTT07, Chap 5.1.1])
- $\mathbb{C}[\![x]\!] := \{\sum_{i=1}^{\infty} a_i x^i\}$ die formalen Potenzreihen
- $K := \mathbb{C}(\{x\}) := \mathbb{C}\{x\}[x^{-1}]$ der Ring der Laurent Reihen.
- $\widehat{K}:=\mathbb{C}(\!(x)\!):=\mathbb{C}[\![x]\!][x^{-1}]$ der Ring der formalen Laurent Reihen.
- \tilde{O} als der Raum der Keime aller (möglicherweise mehrdeutigen) Funktionen. (bei [HTT07] mit \tilde{K} bezeichnet)

Wobei offensichtlich die Inclulsionen $\mathbb{C}[x]\subsetneq\mathbb{C}\{x\}\subsetneq\mathbb{C}[\![x]\!]$ und $K\subsetneq\widehat{K}$ gelten.

Es bezeichnet der Hut (^) das jeweils formale äquivalent zu einem konvergentem Objekt.

Lemma 0.1 (Seite 2). ein paar eigenschaften

- 1. $\mathbb{C}[x]$ ist ein graduierter Ring, durch die Grad der Polynome. Diese graduierung induziert eine aufsteigende Filtrierung.
 - alle Ideale haben die form (x-a) mit $a \in \mathbb{C}$

2. wenn \mathfrak{m} das maximale Ideal von $\mathbb{C}[x]$ (erzeugt von x ist), so ist

$$\mathbb{C}[[x]] = \varprojlim_{k} \mathbb{C}[X] \backslash \mathfrak{m}^{k}$$

The ring $\mathbb{C}[[x]]$ ist ein nöterscher lokaler Ring: jede Potenzreihe mit konstantem term $\neq 0$ ist invertierbar.

Der ring ist ebenfalls ein diskreter ??? Ring (discrete valuation ring)

Die Filtrierung nach grad des Maximalen Ideals, genannt \mathfrak{m} -adische Fitration, ist die Filtrierung $\mathfrak{m}^k = \{ f \in \mathbb{C}[[x]] | v(f) \geq k \}$

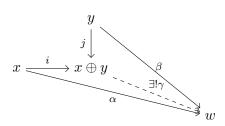
und es gilt $gr_{\mathfrak{m}}(\mathbb{C}[[x]]) = \mathbb{C}[x]$

Für $v = (v_1, \ldots, v_n)$ ein Vektor, bezeichnet

$$tv := \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

den Transponierten Vektor. Es bezeichnet $M(n \times m, k)$ die Menge der n mal m Dimensionalen Matritzen mit Einträgen in k.

Definition 0.2 (Direkte Summe). [Sta12, 4(Categories).5.1] Seien $x, y \in \text{Ob}(\mathcal{C})$, eine *Direkte Summe* oder das *coprodukt* von x und y ist ein Objekt $x \oplus y \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ zusammen mit Morphismen $i \in \text{Mor}_{\mathcal{C}}(x, x \oplus y)$ und $j \in \text{Mor}_{\mathcal{C}}(y, x \oplus y)$ so dass die folgende universelle Eigenschaft gilt: für jedes $w \in Ob(\mathcal{C})$ mit Morphismen $\alpha \in \text{Mor}_{\mathcal{C}}(x, w)$ und $\beta \in \text{Mor}_{\mathcal{C}}(y, w)$ existiert ein eindeutiges $\gamma \in \text{Mor}_{\mathcal{C}}(x \oplus y, w)$ so dass das Diagram



kommutiert.

Definition 0.3 (Tensorprodukt). [Sta12, 3(Algebra).11.21]

Faserprodukt: [Sta12, 4(Categories).6.1]

$$M \times N \longrightarrow M \otimes_R N$$

$$\downarrow \exists ! \gamma$$

$$T$$

Für eine Abbildung $f: M \to M'$ definiere das Tensorprodukt davon über R mit N als

$$\operatorname{id}_N \otimes f : N \otimes_R M \to N \otimes_R M'$$

 $n \otimes m \mapsto n \otimes f(m)$

Bemerkung 0.4. Hier ein paar Rechenregeln für das Tensorprodukt,

$$(M \otimes_R N) \otimes_S L \cong M \otimes_R (N \otimes_S L) \tag{0.1}$$

$$M \otimes_R R \cong M \tag{0.2}$$

Sei $f: M' \to M$ eine Abbildung, so gilt

$$N \otimes_R (M/\operatorname{im}(f)) \cong N \otimes_R M/\operatorname{im}(\operatorname{id}_R \otimes f) \tag{0.3}$$

Definition 0.5 (Exacte Sequenz). Eine Sequenz

$$\cdots \longrightarrow M_{i-1} \xrightarrow{f_{i-1}} M_i \xrightarrow{f_i} M_{i+1} \longrightarrow \cdots$$

heißt exact, wenn für alle i gilt, dass $\operatorname{im}(f_{i-1}) = \ker f_i$.

Definition 0.6 (Kurze exacte Sequenz). Eine kurze exacte Sequenz ist eine Sequenz

$$0 \longrightarrow M' \stackrel{f}{\longrightarrow} M \stackrel{g}{\longrightarrow} M'' \longrightarrow 0$$

welche exact ist.

Definition 0.7 (Kokern). Ist $f: M' \to M$ eine Abbildung, so ist der *Kokern* von f definiert als $\operatorname{coker}(f) = M/\operatorname{im}(f)$.

Proposition 0.8. Ist $f: M' \to M$ eine injektive Abbildung, so ist

$$0 \longrightarrow M' \stackrel{f}{\longrightarrow} M \stackrel{\pi}{\longrightarrow} M/f(M') \longrightarrow 0$$
$$m \longmapsto m \mod f(M')$$

eine kurze exacte Sequenz und $M/f(M') = \operatorname{coker}(f)$ ist der Kokern von f.

Beweis.
$$\Box$$

Definition 0.9 (Filtrierung). [Sta12, Def 10.13.1.] [Ell10, Rem 2.5.] Eine aufsteigende Filtrierung F von einem Objekt (Ring) A ist eine Familie von $(F_iA)_{i\in\mathbb{Z}}$ von Unterobjekten (Unterring), so dass

$$0 \subset \cdots \subset F_i \subset F_{i+1} \subset \cdots \subset A$$

und definiere weiter $gr_i^FA:=F_iA/F_{k-1}A$ und damit das zu A mit Filtrierung F assoziierte graduierte Modul

$$gr^F A := \bigoplus_{k \in \mathbb{Z}} gr_i^F A$$
.

gr_i^F als was??

Definition 0.10. [Ayo09] [Sab90, Def 3.2.1] Eine Filtrierung heißt gut, falls ...

Definition 0.11 (Kommutator). Sei R ein Ring. Für $a, b \in R$ wird

$$[a, b] = a \cdot b - b \cdot a$$

als der Kommutator von a und b definiert.

Proposition 0.12. Sei $k \in \{\mathbb{C}[x], \mathbb{C}[x], \mathbb{C}[x], K, \widehat{K}\}$. Sei $\partial_x : k \to k$ der gewohnte Ableitungs-operator nach x, so gilt

1.
$$[\partial_x, x] = \partial_x x - x \partial_x = 1$$

2. $f\ddot{u}r \ f \in k \ ist$

$$[\partial_x, f] = \frac{\partial f}{\partial x}.$$

3. Es gelten die Formeln

$$[\partial_x, x^k] = kx^{k-1} \tag{0.4}$$

$$[\partial_x^j, x] = j\partial_x^{j-1} \tag{0.5}$$

$$[\partial_x^j, x^k] = \sum_{i \ge 1} \frac{k(k-1)\cdots(k-i+1)\cdot j(j-1)\cdots(j-i+1)}{i!} x^{k-i} \partial_x^{j-i}$$
 (0.6)

Beweis. 1. Klar.

2. Für ein Testobjekt $g \in k$ ist

$$[\partial_x, f] \cdot g = \partial_x (fg) - f\partial_x g = (\partial_x f)g + \underbrace{f(\partial_x g) - f(\partial_x g)}_{=0} = (\partial_x f)g$$

3. Siehe [AV09, ???]

1 Moduln über \mathcal{D}_k

Ich werde hier die Weyl Algebra, wie in [Sab90, Chapter 1], in einer Veränderlichen einführen. Wir werden als k immer ein Element aus $\{\mathbb{C}[x], \mathbb{C}\{x\}, \mathbb{C}[x], K, \widehat{K}\}$ betrachten.

1.1 Weyl-Algebra und der Ring \mathcal{D}_k

Sei dazu $\frac{\partial}{\partial x} = \partial_x$ der Ableitungsoperator nach x und sei $f \in k$. Man hat die folgende Kommutations-Relation zwischen dem Ableitungsoperator und dem Multiplikations Operator f:

$$\left[\frac{\partial}{\partial x}, f\right] = \frac{\partial f}{\partial x} \tag{1.1}$$

wobei die Rechte Seite die Multiplikation mit $\frac{\partial f}{\partial x}$ darstellt. Dies bedeutet, für alle $g \in \mathbb{C}[x]$ hat man

$$\left[\frac{\partial}{\partial x}, f\right] \cdot g = \frac{\partial fg}{\partial x} - f\frac{\partial g}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot g.$$

Definition 1.1. Definiere nun den Ring \mathcal{D}_k als die Quotientenalgebra der freien Algebra, welche von dem Koeffizientenring in k zusammen mit dem Element ∂_x , erzeugt wird, Modulo der Relation (1.1). Wir schreiben diesen Ring auch als

- $A_1(\mathbb{C}):=\mathbb{C}[x]<\partial_x>$ falls $k=\mathbb{C}[x],$ und nennen ihn die Weyl Algebra
- $\mathcal{D} := \mathbb{C}\{x\} < \partial_x > \text{falls } k = \mathbb{C}\{x\}$
- $\widehat{\mathcal{D}} := \mathbb{C}[x] < \partial_x > \text{falls } k = \mathbb{C}[x]$
- $\mathcal{D}_K := \mathbb{C}(\{x\}) < \partial_x > \text{falls } k = K \stackrel{\text{def}}{=} \mathbb{C}\{x\}[x^{-1}]$
- $\mathcal{D}_{\widehat{K}} := \mathbb{C}((x)) < \partial_x > \text{falls } k = \widehat{K} \stackrel{\text{def}}{=} \mathbb{C}[x][x^{-1}]^{[1]}$.

Bemerkung 1.2. • Es gilt $\mathcal{D}[x^{-1}] = \mathcal{D}_K$ und $\widehat{\mathcal{D}}[x^{-1}] = \mathcal{D}_{\widehat{K}}$

^[1] Wird mit $\widehat{\mathcal{D}}_{\widehat{K}}$ bezeichnet, in [AV09].

- Offensichtlich erhält \mathcal{D}_k in kanonischer weiße eine Ringstruktur, dies ist in [AV09, Kapittel 2 Section 1] genauer ausgeführt.
- \mathcal{D}_k ist offensichtlich nichtkommutativ.

Proposition 1.3. [Sab90, Proposition 1.2.3] Jedes Element in \mathcal{D}_k kann auf eindeutige weiße als $P = \sum_{i=0}^n a_i(x) \partial_x^i$, mit $a_i(x) \in k$, geschrieben werden.

Beweis. Siehe [Sab90, Proposition 1.2.3]

ein teil des Beweises ist "left as an exersice"

Gilt das folgende??

$$\alpha_i(x)\partial_x^i \equiv \frac{\alpha_i}{x^i}(x\partial_x)^i \mod F_{i-1}\mathcal{D}$$

Besser?:

erst Filtrierung definieren und dadurch dann den Grad?

Definition 1.4. Sei $P = \sum_{i=0}^{n} a_i(x) \partial_x^i$, wie in Proposition 1.3, gegeben, so definiere

$$\deg P := \max\{i | a_i \neq 0\}$$

als den Grad von P.

Unabhängigkeit von Schreibung? Sabbah script!

In natürlicher Weise erhält man die aufsteigende Filtrierung $F_N\mathcal{D}:=\{P\in\mathcal{D}|\deg P\leq N\}$ mit

$$\cdots \subset F_{-1}\mathcal{D} \subset F_0\mathcal{D} \subset F_1\mathcal{D} \subset \cdots \subset \mathcal{D}$$

und erhalte $gr_k^F \mathcal{D} \stackrel{\text{def}}{=} F_N \mathcal{D}/F_{N-1} \mathcal{D} = \{P \in \mathcal{D} | \deg P = N\} \cong \mathbb{C}\{x\}.$

Beweis. Sei $P \in F_N \mathcal{D}$ so betrachte den Isomorphismus:

$$F_N \mathcal{D}/F_{N-1} \mathcal{D} \to \mathbb{C}\{x\}; [P] = P + F_{N-1} \mathcal{D} \mapsto a_n(x)$$

Proposition 1.5. Es gilt:

$$gr^F \mathcal{D} := \bigoplus_{N \in \mathbb{Z}} gr_N^F \mathcal{D} = \bigoplus_{N \in \mathbb{N}_0} gr_N^F \mathcal{D} \cong \bigoplus_{N \in \mathbb{N}_0} \mathbb{C}\{x\} \cong \mathbb{C}\{x\}[\xi] = \bigoplus_{N \in \mathbb{N}_0} \mathbb{C}\{x\} \cdot \xi^N$$

$$isomorph \ als \ grad. \ Ringe$$

also $gr^F \mathcal{D} \cong \bigoplus_{N \in \mathbb{N}_0} \mathbb{C}\{x\} \cdot \xi^N$ als graduierte Ringe.

Beweis. TODO

Treffen?

1.1.1 Alternative Definition / Sichtweise

Nur abgeschrieben

[Kas03, Chap 1.1.] Sei X eine 1-Dimensionale Complexe Mannigfaltigkeit und \mathcal{O}_X die Garbe der holomorphen Funktionen auf X. Ein (holomorpher) differential Operator auf X ist ein Garben-Morphismus $P: \mathcal{O}_X \to \mathcal{O}_X$, lokal in der Koordinate x und mit holomorphen Funktionen $a_n(x)$ als

$$(Pu)(x) = \sum_{n>0} a_n(x)\partial_x^n u(x)$$

geschrieben (für $u \in \mathcal{O}_X$). Zusätzlich nehmen wir an, dass $a_n(x) \equiv 0$ für fast alle $n \in \mathbb{N}$ gilt. Wir setzten $\partial_x^n u(x) = \frac{\partial^n u}{\partial x^n}(x)$. Wir sagen ein Operator hat Ordnung m, falls $\forall n \geq m : \alpha_n(x) \equiv 0$. Mit \mathcal{D}_X bezeichnen wir die Garbe von Differentialoperatoren auf X. Die Garbe \mathcal{D}_X hat eine Ring Struktur mittels der Komposition als Multiplikation und \mathcal{O}_X ist ein Unterring von \mathcal{D}_X . Sei Θ_X die Garbe der Vektorfelder über über X. Es gilt, dass Θ_X in \mathcal{D}_X enthalten ist. Bemerke auch, dass Θ_X ein links \mathcal{O}_X -Untermodul, aber kein rechts \mathcal{O}_X -Untermodul ist.

Proposition 1.6. [Ark12, Exmp 1.1] Sei $X = \mathbb{A}^1 = \mathbb{C}$, $\mathcal{O}_X = \mathbb{C}[t]$ und $\Theta_X = \mathbb{C}[x]\partial_x$. Wobei ∂_x als $\partial_x(x^n) = nx^{n-1}$ wirkt. Dann sind die Differentialoperatoren

$$\mathcal{D}_X = \mathbb{C}[x, \partial_x],$$
 mit $\partial_x x - x \partial_x = 1.$

Somit stimmt die Alternative Definition schon mal mit der Einfachen überein.

Definition 1.7. [Ark12, Defn 2.1] Sei $X = \mathbb{A}^1$, $\mathcal{O}_X = \mathbb{C}[x]$ und $\mathcal{D}_X = [x, \partial_x]$ mit der Relation $[\partial_x, x] = 1$. Dann definieren wir die links \mathcal{D} -Moduln über \mathbb{A}^1 als die $\mathbb{C}[x, \partial_x]$ -Moduln. Sie werden geschrieben als $\mathcal{D} - mod(\mathbb{A}^1)$

1.2 (Links) \mathcal{D} -Moduln

Da \mathcal{D} ein nichtkommutativer Ring ist, muss man vorsichtig sein und zwischen links unr rechts \mathcal{D} -Moduln unterschiden. Wenn ich im folgendem von \mathcal{D} -Moduln rede, werde ich mich immer auf links \mathcal{D} -Moduln beziehen.

Beispiel 1.8 (links \mathcal{D} -Moduln). [Ark12, Exmp 2.2]

- 1. \mathcal{D} ist ein links und rechts \mathcal{D} -Modul
- 2. $\mathcal{M} = \mathbb{C}[x]$ oder $\mathcal{M} = \mathbb{C}[x, x^{-1}]$ jeweils durch $x \cdot x^m = x^{m+1}$ und $\partial(x^m) = mx^{m-1}$
- 3. [Ark12, Exmp 2.2] Führe formal, also ohne analytischen Hintergurnd, ein Symbol $\exp(\lambda x)$ ein, mit $\partial(f(x)\exp(\lambda x)) = \frac{\partial f}{\partial x}\exp(\lambda x) + f\lambda\exp(\lambda x)$. So ist $\mathcal{M} = \mathscr{O}_X\exp(\lambda x)$ ein \mathcal{D} -Modul.
- 4. [Gin98, Exmp 3.1.4] Führe formal ein Symbol $\log(x)$ mit den Eigenschaften $\partial_x \log(x) = \frac{1}{x}$ ein. Erhalte nun das \mathcal{D} -Modul $\mathbb{C}[x] \log(x) + \mathbb{C}[x, x^{-1}]$. Dieses Modul ist über \mathcal{D} erzeugt durch $\log(x)$ und man hat

$$\mathbb{C}[x]\log(x) + \mathbb{C}[x, x^{-1}] = \mathcal{D} \cdot \log(x) = \mathcal{D}/\mathcal{D}(\partial_x x \partial_x).$$

Lemma 1.9. [Sab90, Lem 2.3.3.] Sei \mathcal{M} ein links \mathcal{D} -Modul von endlichem Typ, welches auch von endlichem Typ über $\mathbb{C}\{x\}$ ist. Dann ist \mathcal{M} bereits ein freies $\mathbb{C}\{x\}$ -Modul.

Beweis. Siehe [Sab90, Lem 2.3.3.].

Korollar 1.10. [Sab90, Cor 2.3.4.] Falls \mathcal{M} ein links \mathcal{D} -Modul von endlichem typ, welches außerdem ein endich dimensionaler Vektorraum ist, so ist schon $\mathcal{M} = \{0\}$.

1.2.1 Holonome \mathcal{D} -Moduln

TODO: defn of Car als Charakteristische Varietät

Definition 1.11. [Sab90, Def 3.3.1.] Sei \mathcal{M} lineares Differentialsystem (linear differential system) . Man sagt, \mathcal{M} ist holonom, falls $\mathcal{M} = 0$ oder falls $\operatorname{Car} \mathcal{M} \subset \{x = 0\} \cup \xi = 0$.

Lemma 1.12. [Sab90, Lem 3.3.8.] Ein \mathcal{D} -Modul ist holonom genau dann, wenn $\dim_{gr^F\mathcal{D},0} gr^F\mathcal{M} = 1$.

Beweis. Siehe [Sab90, Lem 3.3.8.]

Alternative Definition

Countinho definiert die Carakteristische Varietät erst nach holonom

Definition 1.13 (Holonome \mathcal{D} -Moduln). [Cou95, Chap 10 §1] Ein endlich genertierter \mathcal{D} -Modul \mathcal{M} ist *holonom*, falls $\mathcal{M} = 0$ gilt, oder falls es die Dimension 1 hat.

Bemerkung 1.14. [Cou95, Chap 10 §1] Sei $\mathfrak{a} \neq 0$ ein Links-Ideal von \mathcal{D} . Es gilt nach [Cou95, Corollary 9.3.5], dass $d(\mathcal{D}/\mathfrak{a}) \leq 1$. Falls $\mathfrak{a} \neq \mathcal{D}$, dann gilt nach der Bernstein's inequality [Cou95, Chap 9 4], dass $d(\mathcal{D}/\mathfrak{a}) = 1$. Somit ist \mathcal{D}/\mathfrak{a} ein holonomes \mathcal{D} -Modul.

Bemerkung 1.15. [Cou95, Prop 10.1.1]

- Submoduln und Quotienten von holonomen \mathcal{D} -Moduln sind holonom.
- ullet Endliche Summen von holonomen \mathcal{D} -Moduln sind holonom.

1.3 Lokalisierung von $\mathbb{C}\{x\}$ -Moduln

[Sab90, Chap 4.1.] Sei M ein $\mathbb{C}\{x\}$ -Modul. Wir schreiben $M[x^{-1}]$ für den K-Vektor Raum $M \otimes_{\mathbb{C}\{x\}} K$. Im allgemeinen gilt, falls M von andlichen Typ über $\mathbb{C}\{x\}$ ist, so ist $C[x^{-1}]$ von endlichem Typ über K. Bemerke aber, dass $M[x^{-1}]$ generell nicht von endlichem Typ über $\mathbb{C}\{x\}$ ist.

1.4 Lokalisierung eines \mathcal{D} -Moduls

[Sab90, Chap 4.2.] Sei \mathcal{M} ein links \mathcal{D} -Modul. Betrachte \mathcal{M} als $\mathbb{C}\{x\}$ -Modul und definiere darauf

$$\mathcal{M}[x^{-1}] := \mathcal{M} \otimes_{\mathbb{C}\{x\}} K$$

als die Lokalisierung von \mathcal{M} .

Proposition 1.16. [Sab 90, Prop 4.2.1.] $\mathcal{M}[x^{-1}]$ erhält in natürlicher Weise eine \mathcal{D} -Modul Struktur.

Beweis. [Sab90, Prop 4.2.1.] mit:

$$\partial_x(m\otimes x^{-k})=((\partial_x m)\otimes x^{-k})-km\otimes x^{-k-1}$$

beweis der \mathcal{D} -linearität ist als übung gelassen

Korollar 1.17. [Sab90, Cor 4.2.8.] Sei \mathcal{M} ein holonomes Modul. Dann ist die lokalisierung von \mathcal{M} isomorph zu $\mathcal{D}/\mathcal{D} \cdot P$ für ein $P \in \mathcal{D}/\{0\}$

1.5 Twisten von \mathcal{D} -Moduln

[Cou95, Chap 5 §2]

2 Meromorphe Zusammenhänge

Alle MeromZsh sind holonome lokalisierte \mathcal{D} -Moduln und andersherum

Sei \mathcal{M} ein \mathcal{D} -Modul ungleich Null von endlichem Typ. Falls die links-Multiplikation mit x bijektiv ist, so nennen wir \mathcal{M} einen Meromorphen Zusammenhang. [Sab90, Chap 4]

2.1 Systeme von ODEs und Meromorphe Zusammenhänge

[HTT07, Chap 5.1.1] Für eine Matrix $A(x) = (a_{ij}(x))_{ij} \in M(n \times n, K)$ betrachten wir das System von gewöhnlichen Differentialgleichungen (kurz ODEs)

$$\frac{d}{dx}u(x) = A(x)u(x) \tag{2.1}$$

wobei $u(x) = {}^t(u_1(x), \ldots, u_n(x))$ ein Spaltenvektor von unbekannten Funktionen. Wir werden (2.1) immer in einer Umgebung um $x = 0 \in \mathbb{C}$ betrachten. Als Lösungen von (2.1) betrachten wir Keime von holomorphen (aber möglicherweise mehrdeutigen) Funktionen an x = 0 (geschrieben als $\tilde{\mathcal{O}}$). Wir sagen $v(x) = {}^t(v_1(x), \ldots, v_n(x))$ ist eine Lösung von (2.1), falls $v_i \in \tilde{\mathcal{O}}$ für alle $i \in \{1, \ldots, n\}$ und v die Gleichung (2.1), auf einer Umgebung um die 0, erfüllt.

TODO: zeige, das der lösungsraum die eigenschaften von \mathcal{D} -Moduln erfüllt siehe alternativer Zugang

Alternativer Zugang

Sei P ein linearer Differentialoperator mit Koeffizienten in $a_i(x) \in \mathbb{C}\{x\}$ geschrieben als $P = \sum_{i=0}^{d} a_i(x) \partial_x^i$. Man sagt eine Funktion $u \in \mathcal{F}$ ist Lösung von P, falls u die Gleichung Pu = 0 erfüllt. Man sagt 0 ist ein singulärer Punkt falls $a_d(0) = 0$. Falls 0 kein singulärer Punkt ist, hat P genau d über \mathbb{C} Unabhängige Lösungen in $\mathbb{C}\{x\}$.

[Sab90, 3.1.1] Sei \mathcal{F} ein Funktionenraum, auf dem die Differentialoperatoren \mathcal{D} wirken. Ein Element $u \in \mathcal{F}$ ist Lösung von $P \in \mathcal{D}$ falls $P \cdot u = 0$ gilt.

Falls u ein Lösung von P ist, so ist u auch Lösung von $Q \cdot P$ mit $Q \in \mathcal{D}$. Also hängt die Lösung nur vom Links Ideal $\mathcal{D} \cdot P \triangleleft \mathcal{D}$ ab.

2.1.1 Meromorphe Zusammenhänge

Nun wollen wir dieses Klassische Gebilde nun in die moderne Sprache der Meromorphen Zusammenhänge übersetzen.

Definition 2.1 (Meromorpher Zusammenhang). Ein Meromorpher Zusammenhang (bei x = 0) ist ein Tuppel $(\mathcal{M}_K, \partial)$ und besteht aus folgenden Daten:

- \mathcal{M}_K , ein endlich dimensionaler K-Vektor Raum
- einer C-linearen Abbildung $\partial: \mathcal{M}_K \to \mathcal{M}_K$, genannt Derivation oder Zusammenhang, welche für alle $f \in K$ und $u \in \mathcal{M}_K$ die Leibnitzregel

$$\partial(fu) = f'u + f\partial u \tag{2.2}$$

erfüllen soll.

Bemerkung 2.2 (Formaler Meromorpher Zusammenhang). Analog definiert man einen formalen Meromorphen Zusammenhang $(\mathcal{M}_{\widehat{K}}, \partial)$ bestehend, analog wie in Definition 2.1, aus folgenden Daten:

- $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$, ein endlich dimensionaler \widehat{K} -Vektor Raum
- einer \mathbb{C} -linearen Derivation $\partial: \mathcal{M}_{\widehat{K}} \to \mathcal{M}_{\widehat{K}}$, welche die *Leibnitzregel* (2.2) erfüllen soll.

bei Zula
Barbara ist
$$\widehat{\mathcal{D}}_{\widehat{K}}=\mathbb{C}(\!(x)\!)<\partial_x>$$
 hier = $\mathcal{D}_{\widehat{K}}$

Definition 2.3. Seien $(\mathcal{M}_K, \partial_{\mathcal{M}})$ und $(\mathcal{N}_K, \partial_{\mathcal{N}})$ zwei Meromorphe Zusammenhänge. Eine Klineare Abbildung $\varphi : \mathcal{M} \to \mathcal{N}$ heißt Morphismus von Meromorphen Zusammenhängen, falls
sie $\varphi \circ \partial_{\mathcal{M}} = \varphi \circ \partial_{\mathcal{N}}$ erfüllt. In diesem Fall schreiben wir auch $\varphi : (\mathcal{M}_K, \partial_{\mathcal{M}}) \to (\mathcal{N}_K, \partial_{\mathcal{N}})$.

Bemerkung 2.4. 1. Später wird man auf die Angabe von ∂ verzichten und einfach \mathcal{M}_K als den Meromorphen Zusammenhang bezeichnen, auch wird manchmal auf die Angabe von K verzichtet.

2. [HTT07, Rem 5.1.2.] Die Bedingung (2.2) ist zur schwächeren Bedingung

$$\partial(fu) = f'u + f\partial u \,,$$

welche für alle $f \in \tilde{\mathcal{O}}$ und für alle $u \in \mathcal{M}_K$ erfüllt sein muss, äquivalent.

Definition 2.5 (Zusammenhangsmatrix). [HTT07, Seite 129] Sei $(\mathcal{M}_K, \partial)$ ein Meromorpher Zusammenhang so wähle eine K-Basis $\{e_i\}_{i \in \{1,...,n\}}$ von \mathcal{M} . Dann ist die Zusammenhangsmatrix bzgl. der Basis $\{e_i\}_{i \in \{1,...,n\}}$ die Matrix $A(x) = (a_{ij}(x)) \in M(n \times n, K)$ definiert durch

$$a_{ij}(x) = -^t e_i \partial e_j.$$

Also ist, bezüglich der Basis $\{e_i\}_{i\in\{1,\ldots,n\}}$, die Wirkung von ∂ auf $u=:{}^t(u_1,\ldots,u_n)$ beschrieben durch

$$\partial(u) = \partial\left(\sum_{i=1}^{n} u_i(x)e_i\right) \stackrel{??}{=} \sum_{i=1}^{n} \left(u_i'(x) - \sum_{j=1}^{n} a_{ij}u_j(x)\right)e_i.$$

Einfache Umformungen zeigen, dass die Bedingung $\partial u(x) = 0$, für $u(x) \in \sum_{i=1}^{n} u_i e_i \in \tilde{\mathcal{O}} \otimes_K \mathcal{M}$, äquivalent zu der Gleichung

$$u'(x) = A(x)u(x)$$

für $u(x) = {}^t(u_1(x), \ldots, u_n(x)) \in \tilde{\mathcal{O}}^n$. Damit haben wir gesehen, dass jeder Meromorphe Zusammanhang (\mathcal{M}, ∂) ausgestattet mit einer K-Basis $\{e_i\}_{i \in \{1, \ldots, n\}}$ von \mathcal{M} zu einem ODE zugeordnet werden kann.

Umgekehrt können wir für jede Matrix $A(x) = (a_{ij}(x))$ den assoziierten Meromorphen Zusammenhang $(\mathcal{M}_A, \partial_A)$ angeben, durch

$$\mathcal{M}_A := \bigoplus_{i=1}^n Ke_i,$$
 $\partial_A e_i := -\sum_{i=1}^n a_{ij}(x)e_i.$

2.2 Eigenschaften / Äquivalenz zu holonomen lokalisierten \mathcal{D} -Moduln

[Sab90, 4.2] Let \mathcal{M} be a left \mathcal{D} -module. First we consider it only as a $\mathbb{C}\{x\}$ -module and let $\mathcal{M}[x^{-1}]$ be the localized module.

Lemma 2.6 (Lemma vom zyklischen Vektor). [Sab90, Thm 4.3.3] [AV09, Satz 4.8] Sei \mathcal{M}_K ein Meromorpher Zusammenhang. Es Existiert ein Element $m \in \mathcal{M}_K$ und eine ganze Zahl d so dass $m, \partial_x m, \ldots, \partial_x^{d-1} m$ eine K-Basis von \mathcal{M}_K ist.

Beweis. [AV09, Satz 4.8]
$$\Box$$

Satz 2.7. [Sab 90, Thm 4.3.2] Ein Meromorpher Zusammenhang bestimmt ein holonomes lo-kalisiertes \mathcal{D}_K -Modul und andersherum.

Beweis. [Sab90, Thm
$$4.3.2$$
]

Lemma 2.8. [AV09, Satz 4.12] [Sab90, Thm 4.3.2] Ist \mathcal{M}_K ein Meromorpher Zusammenhang, dann existiert ein $P \in \mathcal{D}_K$ so dass $\mathcal{M}_K \cong \mathcal{D}_K/\mathcal{D}_K \cdot P$.

Beweis. [AV09, Satz 4.12]
$$\Box$$

Bemerkung 2.9. [Sab90, Proof of Theorem 5.4.7]

$$\dim_{\widehat{K}}\mathcal{M}_{\widehat{K}}=\deg P$$
wenn $\mathcal{M}_{\widehat{K}}=\mathcal{D}/\mathcal{D}\cdot P$

Lemma 2.10. Sei $(\mathcal{M}_K, \partial)$ ein gegebener Meromorpher Zusammenhang, und φ ein Basisisomorphismus von K^r nach \mathcal{M}_K , also in der Situation

$$\mathcal{M}_{K} \xrightarrow{\partial} \mathcal{M}_{K}
\uparrow \qquad \uparrow \qquad \uparrow \qquad \qquad \uparrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \qquad \qquad \downarrow$$

gilt: $(K^r, \varphi^{-1} \circ \partial \circ \varphi)$ ist ebenfalls ein Meromorpher Zusammenhang.

Beweis. TODO, (3. Treffen)
$$\Box$$

Lemma 2.11. Sei $(\mathcal{M}_K, \partial)$ ein gegebener Meromorpher Zusammenhang, und $\varphi : \mathcal{M} \to \mathcal{N}$ ein Isomorphismus so ist $(\mathcal{N}, \varphi^{-1} \circ \partial \circ \varphi)$ ein zu $(\mathcal{M}_K, \partial)$ isomorpher Zusammenhang.

$$\mathcal{M}_{K} \xrightarrow{\partial} \mathcal{M}_{K}$$

$$\uparrow \qquad \uparrow \qquad \qquad \uparrow$$

$$\cong \varphi \qquad \qquad \varphi \cong \qquad \qquad \downarrow$$

$$\downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow$$

$$\mathcal{N} \xrightarrow{\varphi^{-1} \circ \partial \circ \varphi} \mathcal{N}$$

Beweis. TODO, (3. Treffen)

Lemma 2.12. Sei \mathcal{M}_K ein endlich dimensionaler K-Vektor Raum mit ∂_1 und ∂_2 zwei darauf definierte Derivationen. So gilt, die differenz zweier Derivationen ist K-linear.

Beweis. Seien ∂_1 und ∂_2 zwei Derivationen auf \mathcal{M}_K . Da ∂_1 und ∂_2 \mathbb{C} -linear, ist $\partial_1 - \partial_2$ \mathbb{C} -linear, also muss nur noch gezeigt werden, dass $(\partial_1 - \partial_2)(fu) = f \cdot (\partial_1 - \partial_2)(u) \ \forall f \in K$ und $u \in \mathcal{M}_K$ gilt.

$$(\partial_1 - \partial_2)(fu) = \partial_1(fu) - \partial_2(fu)$$

$$= f'u + f\partial_1 u - f'u - f\partial_2 u$$

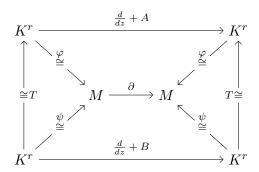
$$= \underbrace{f'u - f'u}_{=0} + f \cdot (\partial_1 u - \partial_2 u)$$

$$= f \cdot (\partial_1 - \partial_2)(u)$$

Korollar 2.13. Für (K^r, ∂) ein Meromorpher Zusammenhang existiert ein $A \in M(r \times r, K)$, so dass $\partial = \frac{d}{dx} - A$.

Beweis. Es sei (K^r, ∂) ein Meromorpher Zusammenhang. So ist $\frac{d}{dx} - \partial : K^r \to K^r$ K-linear, also lässt sich durch eine Matrix $A \in M(r \times r, K)$ darstellen , also ist, wie behauptet, $\partial = \frac{d}{dx} - A$.

Proposition 2.14 (Transformationsformel). [HTT07, Chap 5.1.1] In der Situation



 $mit\ arphi, \psi\ und\ T\ K$ -Linear und $\partial, (\frac{d}{dx}+A)\ und\ (\frac{d}{dx}+B)\ \mathbb{C}$ -Linear, gilt: Der Meromorphe Zusammenhang. $\frac{d}{dx}+A\ auf\ K^r\ wird\ durch\ Basiswechsel\ T\in GL(r,K)\ zu$

$$\frac{d}{dx} + (T^{-1} \cdot T' + T^{-1}AT) = \frac{d}{dx} + B$$

Definition 2.15 (Differenziell Äquivalent). Man nennt A und B differenziell Äquivalent ($A \sim B$) genau dann, wenn es ein $T \in GL(r, K)$ gibt, mit $B = T^{-1} \cdot T' + T^{-1}AT$.

$$1 = TT^{-1} \rightsquigarrow T'T^{-1} + T(T^{-1})' = 0$$

$$1 = T^{-1}T \rightsquigarrow (T^{-1})'T + T^{-1}T' = 0$$

Proposition 2.16. [Sch, Prop 4.1.1] Seien $(\mathcal{M}, \partial_{\mathcal{M}})$ und $(\mathcal{N}, \partial_{\mathcal{N}})$ Meromorphe Zusammenhänge. Durch setzten von

$$\partial(m \otimes n) = \partial_{\mathcal{M}}(m) \otimes n + m \otimes \partial_{\mathcal{N}}(n)$$

als die Wirkung von ∂ auf das K-Modul $\mathcal{M} \otimes_K \mathcal{N}$, wird $(\mathcal{M} \otimes_K \mathcal{N}, \partial)$ zu einem Meromorphen Zusammenhang.

Beweis. Klar
$$\Box$$

2.3 Newton Polygon

Quelle: sabba?

sabbah mach alles formal, barbara mach alles konvergent

Jedes $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$, also insbesondere auch jedes $P \in \mathcal{D}_K$, lässt sich eindeutig als

$$P = \sum_{k=0}^{n} a_k \partial_x^k = \sum_{k=0}^{n} \left(\sum_{l=-N}^{\infty} \alpha_{kl} x^l \right) \partial_x^k$$

mit $\alpha_{ml} \in \mathbb{C}$ schreiben. Betrachte das zu P dazugehörige

$$H(P) := \bigcup_{m,l \text{ mit } \alpha_{ml} \neq 0} \left((m, l - m) + \mathbb{R}_{\leq 0} \times \mathbb{R}_{\geq 0} \right) \subset \mathbb{R}^2.$$

Definition 2.17. Das Randpolygon der konvexen Hülle conv(H(P)) von H(P) heißt das Newton Polygon von P und wird als N(P) geschrieben.

Definition 2.18. Die Menge slopes(P) sind die nicht-vertikalen Steigungen von N(P), die sich echt rechts von $\{0\} \times \mathbb{R}$ befinden.

- Schreibe $\mathcal{P}(\mathcal{M})$ für die Menge der zu \mathcal{M} gehörigen slopes.
- P heißt regulär oder regulär singulär : \Leftrightarrow slopes $(P) = \{0\}$ oder deg P = 0, sonst irregulär singulär.
- Ein meromorpher Zusammenhang $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ (bzw. \mathcal{M}_K) heißt regulär singulär, falls es ein regulär singuläres $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$ (bzw. $P \in \mathcal{D}_K$) gibt, mit $\mathcal{M}_{\widehat{K}} \cong \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P$ (bzw. $\mathcal{M}_K \cong \mathcal{D}_K/\mathcal{D}_K \cdot P$).

Beispiel 2.19. 1. Ein besonders einfaches Beispiel ist $P_1 = x^1 \partial_x^2$. Es ist leicht abzulesen, dass

$$m=2$$
 $l=1$

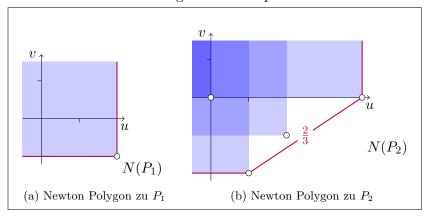
so dass

$$H(P_1) = ((2, 1 - 2) + \mathbb{R}_{\leq 0} \times \mathbb{R}_{\geq 0}) = \{(u, v) \in \mathbb{R}^2 | u \leq 2, v \geq -1\}.$$

In Abbildung 2.2b ist $H(P_1)$ (blau) sowie das Newton Polygon eingezeichnet. Offensichtlich ist slopes $(P_1) = \{0\}$ und damit ist P_1 regulär singulär.

2. [AV09, Bsp 5.3. 2.] Sei $P_2 = x^4(x+1)\partial_x^4 + x\partial_x^2 + \frac{1}{x}\partial_x + 1$ so kann man das entsprechende Newton Polygon konstruieren. Das Newton Polygon wurde in Abbildung ?? visualisiert. Man erkennt, dass $\mathcal{P}(P_2) = \{0, \frac{2}{3}\}$ ist.

Abbildung 2.1: Zu Beispiel 2.19



Bemerkung 2.20. [AV09, Bem 5.4] Für alle $f \in \mathbb{C}(\{x\}) \setminus \{0\}$ gilt allgemein, dass das zu $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$ gehörige Newton Polygon, bis auf Verschiebung mit dem von $f \cdot P$ übereinstimmt.

Beweis. TODO

Lemma 2.21. [Sab90, 5.1]

- 1. $\mathcal{P}(\mathcal{M}_K)$ ist nicht Leer, wenn $\mathcal{M}_K \neq \{0\}$
- 2. Wenn man eine exacte Sequenz $0 \to \mathcal{M}'_K \to \mathcal{M}_K \to \mathcal{M}''_K \to 0$ hat, so gilt $\mathcal{P}(\mathcal{M}_K) = \mathcal{P}(\mathcal{M}'_K) \cup \mathcal{P}(\mathcal{M}''_K)$.

Siehe auch [Sab90, Thm 5.3.4]

Dort Steht:

Wir erhalten die Exacte Sequenz

$$0 \to \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P_1 \to \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P \to \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P_2 \to 0$$

Korollar 2.22. [Sab90, Thm 5.3.4] $\mathcal{P}(P) = \mathcal{P}(P_1) \cup \mathcal{P}(P_2)$ und $\mathcal{P}(P_1) \cap \mathcal{P}(P_2) = \emptyset$

Satz 2.23. [Sab90, Thm 5.3.1] [AV09, 5.15] Sei $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ ein formaler Meromorpher Zusammenhang und sei $\mathcal{P}(\mathcal{M}_{\widehat{K}}) = \{\Lambda_1, \ldots, \Lambda_r\}$ die Menge seiner slopes. Es exisitiert eine (bis auf Permutation) eindutige Zerlegung

$$\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \bigoplus_{i=1}^{r} \mathcal{M}_{\widehat{K}}^{(i)}$$

in formale Meromorphe Zusammenhänge mit $\mathcal{P}(\mathcal{M}_{\widehat{K}}^{(i)}) = \{\Lambda_i\}.$

Beweis. [Sab90, Thm 5.3.1] oder [AV09, 5.15]

2.3.1 Die Filtrierung ${}^LV\mathcal{D}_{\widehat{K}}$ und das L-Symbol

Sei $\Lambda = \frac{\lambda_0}{\lambda_1} \in \mathbb{Q}_{\geq 0}$ vollständig gekürtzt, also mit λ_0 und λ_1 in \mathbb{N} relativ prim Definiere die Linearform $L(s_0, s_1) = \lambda_0 s_0 + \lambda_1 s_1$ in zwei Variablen, Sei $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$. Falls $P = x^a \partial_x^b$ mit $a \in \mathbb{Z}$ und $b \in \mathbb{N}$ setzen wir

$$\operatorname{ord}_L(P) = L(b, b - a)$$

und falls $P = \sum_{i=0}^{d} b_i(x) \partial_x^i$ mit $b_i \in \widehat{K}$ setzen wir

$$\operatorname{ord}_{L}(P) = \max_{\{i | a_{i} \neq 0\}} L(i, i - v(b_{i})).$$

Definition 2.24 (Die Filtrierung ${}^LV\mathcal{D}_{\widehat{K}}$). [Sab90, Seite 25] Nun können wir die aufsteigende Filtration ${}^LV\mathcal{D}_{\widehat{K}}$, welche mit \mathbb{Z} indiziert ist, durch

$${}^{L}V_{\lambda}\mathcal{D}_{\widehat{K}} := \{ P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}} \mid \operatorname{ord}_{L}(P) \leq \lambda \}$$

definieren.

Bemerkung 2.25. Man hat $\operatorname{ord}_L(PQ) = \operatorname{ord}_L(P) + \operatorname{ord}_L(Q)$ und falls $\lambda_0 \neq 0$ hat man auch, dass $\operatorname{ord}_L([P,Q]) \leq \operatorname{ord}_L(P) + \operatorname{ord}_L(Q) - 1$.

Definition 2.26 (*L*-Symbol). [Sab90, Seite 25] Falls $\lambda_0 \neq 0$ ist der graduierte Ring $gr^{LV}\mathcal{D}_{\widehat{K}} \stackrel{\text{def}}{=} \bigoplus_{\lambda \in \mathbb{Z}} gr_{\lambda}^{LV}\mathcal{D}_{\widehat{K}}$ ein kommutativer Ring. Bezeichne die Klasse von ∂_x in dem Ring durch ξ , dann ist der Ring isomorph zu $\widehat{K}[\xi]$. Sei $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$, so ist $\sigma_L(P)$ definiert als die Klasse von P in $gr_{\text{ord}_L(P)}^{LV}\mathcal{D}_{\widehat{K}}$. σ_L wir hierbei als das L-Symbol Bezeichnet.

Zum Beispiel ist $\sigma_L(x^a\partial_x^b) = x^a\xi^b$.

Bemerkung 2.27. Ist $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$ geschrieben als $P = \sum_{i} \sum_{j} \alpha_{ij} x^{j} \partial_{x}^{i}$. So erhält man $\sigma_{L}(P)$ durch die Setzung

$$\sigma_L(P) = \sum_{\{(i,j)|L(i,i-j) = \operatorname{ord}_L(P)\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i.$$

Beweis. \Box

Ich will die Linearform vermeiden und direkt die skalare Steigung verwenden

Definition 2.28 (Stützfunktion). Die Funktion

$$\omega_P: [0,\infty) \to \mathbb{R}, \omega_P(t) := \inf\{v - tu \mid (u.v) \in N(P)\}$$

heißt Stützfunktion und wird in [AV09] als alternative zu dieser Ordnung verwendet.

Bemerkung 2.29. Wenn $L(x_0, s_1)$ wie oben aus Λ entstanden ist, so gilt

$$\omega_P(\Lambda) = ord_L(P)$$
.

2.4 Formale Struktur regulärer Zusammenhänge

[Sab90, Chap 5.2] Sei $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ ein regulärer formaler Meromorpher Zusammenhang.

Lemma 2.30. [Sab90, Lem 5.2.1.] Es existiert eine Basis von $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ über \widehat{K} mit der Eigenschaften, dass die Matrix, die $x\partial_x$ beschreibt, nur Einträge in $\mathbb{C}[\![x]\!]$ hat.

Beweis. Wähle einen zyklischen Vektor $m \in \mathcal{M}_{\widehat{K}}$ und betrachte die Basis $m, \partial_x m, \dots, \partial_x^{d-1} m$ (siehe Lemma 2.6). Schreibe $\partial_x^d m = \sum_{i=0}^{d-1} (-b_i(x)) \partial_x^i m$ in Basisdarstellung mit Koeffizienten $b_i \in \widehat{K}$. Also erfüllt m die Gleichung $\partial_x^d m + \sum_{i=0}^{d-1} b_i(x) \partial_x^i m = 0$.

bis hier schon klar

Tatsächlich werden wir $b_i(x) = x^i b_i'(x)$ mit $b_i' \in \mathbb{C}[x]$ schreiben (wegen Regularität).

Dies impliziert, dass $m, x\partial_x m, \dots, (x\partial_x)^{d-1}m$ ebenfalls eine Basis von $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ ist.

Die Matrix von $x\partial_x$ zu dieser neuen Basis hat nur Einträge in $\mathbb{C}[x]$.

Lemma 2.31. [Sab90, Lem 5.2.2.] Es existiert sogar eine Basis von $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ über \widehat{K} so dass die Matrix zu $x\partial_x$ konstant ist.

Beweis. TODO \Box

2.5 pull-back und push-forward

TODO: Variable zu x machen

Nach [Sab07, 1.a] und [HTT07, 1.3]. Sei

$$\rho: \mathbb{C} \to \mathbb{C}, t \mapsto x := \rho(t) \qquad \in t\mathbb{C}[\![t]\!]$$

mit Bewertung $p \ge 1$.

TODO: muss das ein Homomorphismus sein? [Cou95, Seite 130]

Hier werden wir immer $\rho(t)=t^p$ für ein $p\in\mathbb{N}$ betrachten. Diese Funktion induziert eine Abbildung

$$\rho^*: \mathbb{C}\{x\} \hookrightarrow \mathbb{C}\{t\}, f \mapsto f \circ \rho$$
 bzw. $\rho^*: \mathbb{C}[\![x]\!] \hookrightarrow \mathbb{C}[\![t]\!], f \mapsto f \circ \rho$

analog erhalten wir

$$\rho^*: K \hookrightarrow L := \mathbb{C}(\{t\}), f \mapsto f \circ \rho$$
 bzw. $\rho^*: \widehat{K} \hookrightarrow \widehat{L} := \mathbb{C}((t)), f \mapsto f \circ \rho$

wobei L (bzw. \widehat{L}) eine enldiche Körpererweiterung von K (bzw \widehat{K}) ist.

TODO: damit wird \widehat{L} zu einem \widehat{K} Vektorraum.

Sei $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ ein endlich dimensionaler $\mathbb{C}(\!(t)\!)$ Vektorraum ausgestattet mit einem Zusammenhang ∇ .

Definition 2.32 (pull-back). [Sab07, 1.a] und [Sab90, Page 34] Der *pull-back* oder das *Inverses* Bild $\rho^+\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ von $(\mathcal{M}_{\widehat{K}}, \nabla)$ ist der Vektorraum $\rho^*\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}} = \mathbb{C}((t)) \otimes_{\mathbb{C}((x))} \mathcal{M}_{\mathbb{C}((x))}$ mit dem pull-back Zusammenhang $\rho^*\nabla$ definiert durch

$$\partial_t(1\otimes m) := \rho'(t)\otimes \partial_x m. \tag{2.3}$$

 $[{\hbox{\tt Cou}95}, \ {\hbox{\tt Seite}} \ 130]$ Holonomic modules are preserved under this construction.

[Sab90, Page 34] Sei $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ ein formaler Meromorpher Zusammenhang. Man definiert $\pi^*\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ als den Vektor Raum über $\widehat{L}: \pi^*\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}}$. Dann definiert man die Wirkung von ∂_t durch: $t\partial_t \cdot (1 \otimes m) = q(1 \otimes (x\partial_x \otimes m))$ und damit

$$t\partial_t \cdot (\varphi \otimes m) = q(\varphi \otimes (x\partial_x \cdot m)) + ((t\frac{\partial \varphi}{\partial t}) \otimes m).$$

Man erhält damit die Wirkung von $\partial_t = t^{-1}(t\partial_t)$.

Lemma 2.33. Es gilt $\rho^*\mathcal{D}_{\widehat{K}} = \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cong \mathcal{D}_{\widehat{L}}$ mittels

$$\Phi: \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\cong} \mathcal{D}_{\widehat{L}}$$

$$f(t) \otimes m(x, \partial_x) \longmapsto f(t) m(\rho(t), \rho'(t)^{-1} \partial_t)$$

Beweis. \Box

Bemerkung 2.34. BENÜTZT BEREITS DAS NÄCHSTE LEMMA...

Das soeben, in Lemma 2.33, definierte Φ erfüllt für Elementartensoren $1 \otimes m \in \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}}$

$$\partial_{u}(1 \otimes m) \stackrel{\text{def}}{=} \rho'(t) \otimes \partial_{x} m$$

$$\stackrel{\Phi}{\mapsto} \underbrace{\rho'(t)\rho'(t)^{-1}}_{=1} \partial_{t} m(\rho(t), \rho'(t)^{-1} \partial_{t})$$

$$= \partial_{t} m(\rho(t), \rho'(t)^{-1} \partial_{t})$$

und somit (2.3) wie gewollt.

Lemma 2.35. Sei $P(x, \partial_x) \in \mathcal{D}_K$. In der Situation

$$\begin{array}{ccc} \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\operatorname{id} \otimes_{-} \cdot P(t, \partial_{t})} \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \\ \downarrow & & \downarrow \\ \mathcal{D}_{\widehat{L}} \xrightarrow{\alpha} & \mathcal{D}_{\widehat{L}} \end{array}$$

 $mit \ \Phi \ wie \ in \ Lemma \ 2.33 \ macht \ \alpha := _\cdot P(\rho(t), \rho'(t)^{-1}\partial_t) \ das \ Diagram \ kommutativ.$

Beweis. \Box

Lemma 2.36. In der Situation von Lemma 2.32, mit $\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P(x, \partial_x)$ für ein $P(x, \partial_x) \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$, gilt

$$\rho^* \mathcal{M}_{\widehat{K}} \cong \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot P(\rho(t), \rho'(t)^{-1} \partial_t).$$

also wird der Übergang beschrieben durch

$$x \to \rho(t)$$

$$\partial_x \to \rho'(t)^{-1} \partial_t$$

Beweis. Sei $P \in \mathcal{D}_{\widehat{K}}$ und $\mathcal{M}_{\widehat{K}} := \mathcal{D}_{\widehat{K}} / \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P$. Wir wollen zeigen, dass

$$\rho^* \mathcal{M}_{\widehat{K}} \stackrel{!}{\cong} \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot Q$$

für $Q = P(\rho(t), \rho'(t)^{-1}\partial_t)$ gilt. Betrachte dazu die kurze Sequenz

$$0 \longrightarrow \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{-\cdot P} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\pi} \mathcal{M}_{\widehat{K}} \longrightarrow 0$$

$$u \longmapsto u \cdot P$$

$$u \longmapsto u \mod \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P$$

ist **exact**, weil $\mathcal{M}_{\widehat{K}} \cong \mathcal{D}_{\widehat{K}} / \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P = \operatorname{coker}(_ \cdot P)$. Weil \widehat{K} flach ist, da Körper, ist auch, nach anwenden des Funktors $\widehat{L} \otimes_{\widehat{K}}$, die Sequenz

$$0 \longrightarrow \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\operatorname{id} \otimes_{\underline{-}} \cdot P} \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\operatorname{id} \otimes \pi} \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}} \longrightarrow 0$$

$$\rho^* \mathcal{M}_{\widehat{K}}$$

exact. Deshalb ist

$$\rho^* \mathcal{M}_{\widehat{K}} \cong \operatorname{coker}(\operatorname{id} \otimes \underline{\hspace{0.5cm}} \cdot P) \tag{weil exact}$$

$$\cong \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} / \left((\widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}}) \cdot (\operatorname{id} \otimes \underline{\hspace{0.5cm}} \cdot P) \right) \tag{nach def. von coker}$$

Also mit Φ wie in Lemma 2.33 und $Q(t,\partial_t):=P(\rho(t),\rho'(t)^{-1}\partial_t)$ nach Lemma 2.35 ergibt sich

$$0 \longrightarrow \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\operatorname{id} \otimes \underline{\cdot} P} \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \longrightarrow \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}} \longrightarrow 0$$

$$\stackrel{\stackrel{\downarrow}{\cong} \Phi}{\underset{\downarrow}{\cong} \Phi} \stackrel{\stackrel{\downarrow}{\cong} \Phi}{\underset{\downarrow}{\cong} \Phi}$$

$$\mathcal{D}_{\widehat{L}} \xrightarrow{-\cdot Q} \mathcal{D}_{\widehat{L}}$$

als kommutatives Diagram. Nun, weil $_\cdot Q$ injektiv ist, lässt sich die untere Zeile zu einer exacten Sequenz fortsetzen

$$0 \longrightarrow \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \xrightarrow{\operatorname{id} \otimes_{-} \cdot P} \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{D}_{\widehat{K}} \longrightarrow \widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}} \longrightarrow 0$$

$$\downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad$$

Nun konstruieren wir den Isomorphismus, den wir suchen mittels Diagrammjagd.

Nun wollen wir einen Isomorphismus

$$\varphi: \rho^* \mathcal{M} = \mathbb{C}((u)) \otimes_{\mathbb{C}((t))} (\mathcal{D}_{\mathbb{C}((t))} / \mathcal{D}_{\mathbb{C}((t))} \cdot P) \to \mathcal{D}_{\widehat{K}} / \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot Q$$

finden, so dass $\varphi \circ (id \otimes \pi) = \Pi \circ \Phi$.

Ingo sagt:

Nun zu deiner Situation: Da geht es jeweils um die rechten Endstücke. Anders als die Mittelstücke sind diese bis auf Isomorphie eindeutig bestimmt; C ist der Kokern von (A -> B) und c der Kokern von (a -> b). Aufgrund der Kommutativität des Quadrats links müssen daher diese Kokerne zueinander isomorph sein.

Konkret kannst du einen Isomorphismus über eine Diagrammjagd konstruieren: Sei $x \in C$ beliebig. Wir wollen ein zugehöriges Element in c angeben. Da $(B \to C)$ surjektiv ist, gibt es ein $y \in B$, das unter $(B \to C)$ auf x geschickt wird. Unser gesuchtes Element in c ist dann das Bild von y unter $(B \to b)$ und $(b \to c)$. Dann ist noch Wohldefiniertheit nachzuweisen. Die Umkehrfunktion konstruiert man auf analoge Weise. Dann muss man natürlich noch nachrechnen, dass die beiden Morphismen zueinander invers sind.

(Geheimtipp: Linearität muss man, obwohl es eigentlich so scheint, tatsächlich nicht nachweisen – wenn man weiß, wie man intern in Topoi Mathematik betreiben kann. :-))

• warum sind die schon zusammenhänge isomorph? eventuell noch ein Lemma bei kurzen exacten Sequenzen hinzufügen

Bemerkung 2.37 (versuch 1). Wieso sieht die Wirkung auf dem pull-back Zusammenhang so aus?

Betrachte ein Element der Form $f(t)m = f(\rho(u))m$.

$$\partial_t(f(t)m) = \partial_{\rho(u)}(f(\rho(u))m)$$

$$= f'(\rho(u)) \cdot \underbrace{\frac{\partial(f(u))}{\partial(f(u))}}_{-1} m + f(\rho(u)) \underbrace{\partial_{\rho(u)} m}_{=\partial_t} = (\star)$$

$$\rho'(u)^{-1}\partial_u(f(t)m) = \frac{1}{pu^{p-1}}\partial_u(f(u^p)m)$$
$$= f'(u^p)m + f(u^p)\frac{1}{pu^{p-1}}\partial_u m = (\star)$$

Also gilt $\partial_t(f(t)m) = \rho'(u)^{-1}\partial_u(f(t)m)$ und somit ist die Wirkung von ∂_t gleich der Wirkung von $\rho'(u)^{-1}\partial_u$.

Lemma 2.38. [Sab90, 5.4.3] Sei $\mathcal{P}(\mathcal{M}_{\widehat{K}}) = \{\Lambda_1, \dots, \Lambda_r\}$ die Menge der Slopes von $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ und $\rho: t \mapsto x := t^p$, dann gilt für $\mathcal{P}(\rho^* \mathcal{M}_{\widehat{K}}) = \{\Lambda'_1, \dots, \Lambda'_r\}$, dass $\Lambda'_n = p \cdot \Lambda_n$.

Beweis. Sei $\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P$ mit $P = \sum a_i(x)\partial_x^i$, dann ist $\rho^*\mathcal{M}_{\widehat{K}} \cong \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot P'$ mit

$$P'(t, \partial_t) = P(\rho(t), \rho'(t)^{-1} \partial_t)$$

$$= \sum_i a_i(\rho(t)) (\rho'(t)^{-1} \partial_t)^i$$

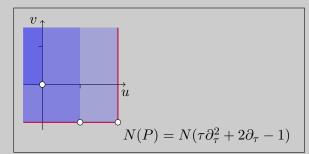
$$= \sum_i a_i(t^p) ((p \cdot t^{p-1})^{-1} \partial_t)^i$$

TODO: Hier weiter...

Beispiel 2.39 (pull-back). Hier nun ein explizit berechneter pull-back.

Beginne mit

$$\tilde{P} = \tau \partial_{\tau}^2 + 2\partial_{\tau} - 1$$



und gehe von τ über zu t via $\tau \to \frac{1}{t}$:

• was passiert mit der Ableitung ∂_{τ} ? Es gilt:

$$\partial_{\tau}(f(\frac{1}{\tau})) = \partial_{t}(f) \cdot (-\frac{1}{\tau^{2}}) = -\partial_{t}(f) \cdot t^{2} = -t^{2} \cdot \partial_{t}(f)$$

also:

$$\partial_{\tau} = -t^2 \partial_t$$

• was ist $\partial_t(t^2\partial_t)$?

$$\partial_t t^2 \partial_t = (\partial_t t) t \partial_t$$

$$= (t \partial_t - 1) t \partial_t$$

$$= t (\partial_t t) \partial_t - t \partial_t$$

$$= t (t \partial_t - 1) \partial_t - t \partial_t$$

$$= t^2 \partial_t^2 - 2t \partial_t$$

• was passiert mit $\tilde{P} = \tau \partial_{\tau}^2 + 2\partial_{\tau} - 1$?

$$\tilde{P} = \tau \partial_{\tau}^{2} + 2\partial_{\tau} - 1$$

$$\stackrel{\tau \to \frac{1}{t}}{\to} \frac{1}{t} (-t^{2}\partial_{t})^{2} + 2(-t^{2}\partial_{t}) - 1$$

$$= \frac{1}{t} t^{2} (\partial_{t}(t^{2}\partial_{t})) - 2t^{2}\partial_{t} - 1$$

$$= t(\partial_{t}(t^{2}\partial_{t})) - 2t^{2}\partial_{t} - 1$$

$$= t(t^{2}\partial_{t}^{2} - 2t\partial_{t}) - 2t^{2}\partial_{t} - 1$$

$$= t^{3}\partial_{t}^{2} - 4t^{2}\partial_{t} - 1 =: P$$

Wir wollen $\mathcal{M}_{\widehat{K}} := \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P$ bzgl. $P := x^3 \partial_x^2 - 4x^2 \partial_x - 1$ betrachten. Unser Ziel ist es hier ganzzahlige slopes zu erhalten. Es gilt slopes $(P) = \{\frac{1}{2}\}$ (siehe Abbildung 2.3a) und es ist 2 der Hauptnenner aller Slopes. Wende den pull-back mit $\rho: t \to x := t^2$ an. Zunächst ein paar Nebenrechnungen, damit wir Lemma 2.36 einfacher anwenden können.

$$\partial_x \to \frac{1}{\rho'(t)} \partial_t = \frac{1}{2t} \partial_t$$

$$\partial_x^2 \to (\frac{1}{2t} \partial_t)^2$$

$$= \frac{1}{2t}\partial_t(\frac{1}{2t}\partial_t)$$

$$= \frac{1}{2t}(-\frac{1}{2t^2}\partial_t + \frac{1}{2t}\partial_t^2)$$

$$= \frac{1}{4t^2}\partial_t^2 - \frac{1}{4t^3}\partial_t$$

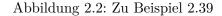
also ergibt einsetzen

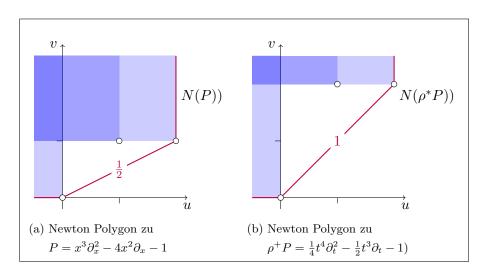
$$\rho^{+}P = t^{6} \left(\frac{1}{4t^{2}}\partial_{t}^{2} - \frac{1}{4t^{3}}\partial_{t}\right) - 4t^{4}\frac{1}{2t}\partial_{t} - 1$$

$$= \frac{1}{4}t^{4}\partial_{t}^{2} - t^{3}\frac{1}{4u^{3}}\partial_{t} - 4t^{3}\frac{1}{2}\partial_{t} - 1$$

$$= \frac{1}{4}t^{4}\partial_{t}^{2} - 2\frac{1}{4}t^{3}\partial_{t} - 1$$

Also ist $\rho^+P=\frac{1}{4}t^4\partial_t^2-\frac{1}{2}t^3\partial_t-1$ mit $\operatorname{slopes}(\rho^+P)=\{1\}$ (siehe Abbildung 2.3b) und somit $\rho^*\mathcal{M}_{\widehat{K}}=\mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}}\cdot(\frac{1}{4}t^4\partial_t^2-\frac{1}{2}t^3\partial_t-1).$



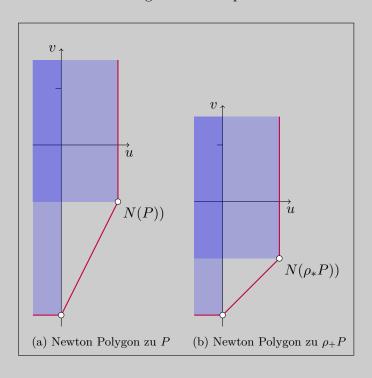


Sei $\mathcal{N}_{\widehat{L}}$ ein endlich dimensionaler \widehat{L} -VR mit Verknüpfung, so definiere den push-forward wie folgt.

Definition 2.40 (push-forward). [Sab07, 1.a] Der push-forward oder das Direktes Bild $\rho_+ \mathcal{N}_{\widehat{L}}$ von $\mathcal{N}_{\widehat{L}}$ ist

- der \widehat{K} -VR $\rho_*\mathcal{N}$ ist definiert als der \mathbb{C} -Vektor Raum $\mathcal{N}_{\widehat{L}}$ mit der \widehat{K} -Vektor Raum Struktur durch die skalare Multiplikation $\cdot: \widehat{K} \times \mathcal{N}_{\widehat{L}} \to \mathcal{N}_{\widehat{L}}$ und $(f(x), m) \mapsto f(x) \cdot m := f(\rho(t))m$
- mit der Wirkung ∂_x beschrieben durch $\rho'(t)^{-1}\partial_t$.

Abbildung 2.3: Zu Beispiel 2.41



Beispiel 2.41 (push-forward). Für $\rho:t\to u^2,\, \varphi=\frac{1}{u^2}$ betrachte

$$\mathcal{E}^{\varphi} \cong \widehat{\mathcal{D}}/\widehat{\mathcal{D}} \cdot (\partial_u + \partial_u \frac{1}{u^2})$$
$$= \widehat{\mathcal{D}}/\widehat{\mathcal{D}} \cdot (\underbrace{\partial_u + \frac{2}{u^3}}_{=:P})$$

mit slopes(P) = {2} (siehe Abbildung 2.4a). Bilde nun das Direkte Bild über ρ , betrachte dazu

$$\partial_u + \frac{2}{u^3} = 2u(\frac{1}{2u}\partial_u + \frac{1}{u^4})$$
$$= 2u(\rho'(u)^{-1}\partial_u + \frac{1}{u^4})$$
$$= 2u(\partial_t + \frac{1}{t^2})$$

Also ist $\rho_+ \mathscr{E}^{\varphi} \cong \widehat{\mathcal{D}}/\widehat{\mathcal{D}} \cdot (\partial_t + \frac{1}{t^2})$ mit $\rho_+ P = \partial_t + \frac{1}{t^2}$ und slopes $(\rho_+ P) = \{1\}$ (siehe Abbildung 2.4b)

Satz 2.42. [Sab07, 1.a] Es gilt die Projektionsformel

$$\rho_{+}(\mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{L}} \rho^{+} \mathcal{M}_{\widehat{K}}) \cong \rho_{+} \mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}}. \tag{2.4}$$

Beweis.

$$\begin{split} \rho_{+}(\mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{L}} \rho^{+} \mathcal{M}_{\widehat{K}}) &= \rho_{+}(\mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{L}} (\widehat{L} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{L}})) & (\text{def von } \rho^{+} \mathcal{M}_{\widehat{K}}) \\ &\cong \rho_{+}((\mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{L}} \widehat{L}) \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}}) & (\text{Rechenregeln Tensorprodukt}) \\ &\cong \rho_{+}(\mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}}) & (\text{Rechenregeln Tensorprodukt}) \\ &= \rho_{+} \mathcal{N}_{\widehat{L}} \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{M}_{\widehat{K}} & (?) \end{split}$$

Sei
$$\rho(u) = u^p = t$$
 und $\varphi(t)$ gegeben.

$$\rho^{+}\mathcal{E}^{\varphi(t)} = \mathcal{E}^{\varphi(\rho(u))} = \mathcal{E}^{\varphi(u^{p})}$$
$$\rho^{+}\rho_{+}\mathcal{E}^{\varphi(u)} = \bigoplus_{\zeta \in \mu_{p}} \mathcal{E}^{\varphi(\zeta \cdot u)}$$

2.6 Fouriertransformation

Definition 2.43 (Fouriertransformation). [AV09, Def 6.1] Sei $P = \sum_{i=0}^{d} a_i(x) \partial_x^i$. Dann ist die Fouriertransformierte von P gegeben durch

$$\mathcal{F}_P := \mathcal{F}_P(z, \partial_z) = \sum_{i=0}^d a_i(\partial_z)(-z)^i$$

TODO: beispiel aus [AV09]

Definition 2.44 (Fouriertransformation von Meromorphen Zusammenhang). Ist $\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \widehat{K}/\widehat{K} \cdot P$ so ist die Fouriertransformierte davon $\mathcal{F}\mathcal{M}_{\widehat{K}} = \widehat{K}/\widehat{K} \cdot \mathcal{F}_P(x, \partial_x)$.

3 Elementare Meromorphe Zusammenhänge

einführen als Bausteine oder kleinste Meromorphe Zusammenhänge

Definition 3.1. [Sab07, 1.a] Sei $\varphi \in \widehat{K}$. Wir schreiben \mathscr{E}^{φ} für den (formalen) Rang 1 Vektorraum $\mathbb{C}(\!(x)\!) \stackrel{\text{def}}{=} \widehat{K}$ ausgestattet mit dem Zusammenhang $\nabla = \partial_x + \partial_x \varphi$, im speziellen also $\nabla_{\partial_x} 1 = \partial_x 1 = \varphi'$.

Also

$$\mathscr{E}^{\varphi} = \mathbb{C}((x)) \xrightarrow{\partial_{x}} \mathbb{C}((x))$$
$$1 \mapsto \varphi'(x)$$
$$f(x) \mapsto f'(x) + f(x)\varphi'(x)$$

Bemerkung 3.2. [Sab07, 1.a] Es gilt $\mathscr{E}^{\varphi} \cong \mathscr{E}^{\psi}$ genau dann wenn $\varphi \equiv \psi \mod \mathbb{C}[x]$.

sabbah_Fourier-local.pdf lemma 2.4

Sei $\rho: t \mapsto x := t^p \text{ und } \mu_{\xi}: t \mapsto \xi t.$

Lemma 3.3. [Sab07, Lem 2.4] Für alle $\varphi \in \hat{L}$ gilt

$$\rho^+ \rho_+ \mathscr{E}^{\varphi} = \bigoplus_{\xi^p = 1} \mathscr{E}^{\varphi \circ \mu_{\xi}}.$$

Beweis. Wir wollen zeigen, dass das folgende Diagram, für einen passenden Isomorphismus, kommutiert:

$$\rho^{+}\rho_{+}\mathscr{E}^{\varphi(u)} \xrightarrow{\cong} \bigoplus_{\xi^{p}=1} \mathscr{E}^{\varphi\circ\mu_{\xi}}$$

$$\downarrow \partial_{t} \qquad \qquad \downarrow \partial_{t}$$

$$\rho^{+}\rho_{+}\mathscr{E}^{\varphi(u)} \xrightarrow{\cong} \bigoplus_{\xi^{p}=1} \mathscr{E}^{\varphi\circ\mu_{\xi}}$$

Es sei oBdA $\varphi \in t^{-1}\mathbb{C}[t^{-1}]$, dies ist nach Bemerkung 3.2 berechtigt. Wir wählen eine \widehat{L} Basis e des Rang 1 \widehat{L} -Vektorraum \mathscr{E}^{φ} und damit erhält man die Familie $e, te, ..., t^{p-1}e$ als \widehat{K} -Basis von $\rho_+\mathscr{E}^{\varphi}$.

Durch die Setzung $e_k := t^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^k e$ wird die Familie $\mathbf{e} := (e_0, ..., e_{p-1})$ eine \widehat{L} -Basis von $\rho^+ \rho_+ \mathscr{E}^{\varphi}$.

Zerlege nun $t\varphi'(t) = \sum_{j=0}^{p-1} t^j \psi_j(t^p) \in t^{-2}\mathbb{C}[t^{-1}]$ mit $\psi_j \in \mathbb{C}[x^{-1}]$ für alle j > 0 und $\psi_0 \in x^{-1}\mathbb{C}[x^{-1}]$ (siehe: Anhang A). Es gilt:

$$t\partial_t e_k = \sum_{i=0}^{p-1-k} t^i \psi_i(t^p) e_{k+1} + \sum_{i=p-k}^{p-1} t^i \psi_i(t^p) e_{k+i-p}$$

denn:

$$t\partial_{t}e_{k} = t\partial_{t}(t^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}e)$$

$$= t(-kt^{-k-1} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}e + pt^{p-1} \cdot t^{-k} \otimes_{\widehat{K}} \partial_{x}(\underbrace{t^{k}e}_{\rho+\mathscr{E}^{\varphi}}))$$

$$= -kt^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}e + pt^{p-1}t^{-k+1} \otimes_{\widehat{K}} (pt^{p-1})^{-1}(kt^{k-1}e + t^{k}\varphi'(t)e)$$

$$= -kt^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}e + t^{-k+1} \otimes_{\widehat{K}} (kt^{k-1}e + t^{k}\varphi'(t)e)$$

$$= \underbrace{-kt^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}e + t^{-k+1} \otimes_{\widehat{K}} kt^{k-1}e}_{=0} + t^{-k+1} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}\varphi'(t)e$$

$$= t^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k+1}\varphi'(t)e$$

$$= \sum_{i=0}^{p-1} t^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}t^{i}\underbrace{\psi_{i}(t^{p})e}_{\in\widehat{K}}$$

$$= \sum_{i=0}^{p-1} t^{i}\psi_{i}(t^{p})(t^{-k} \otimes_{\widehat{K}} t^{k}e)$$

$$= \sum_{i=0}^{p-1-k} t^{i}\psi_{i}(t^{p})e_{k+1} + \sum_{i=p-k}^{p-1} t^{i}\psi_{i}(t^{p})e_{k+i-p}$$

Sei

$$V := \begin{pmatrix} 0 & & & 1 \\ 1 & 0 & & \\ & \ddots & \ddots & \\ & & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

so dass $\mathbf{e} \cdot V = (e_1, ..., e_{p-1}, e_0)$ gilt, so dass gilt:

$$t\partial_t \mathbf{e} = \mathbf{e} [\sum_{j=0}^{p-1} t^j \psi_j V^j]$$

denn:

$$t\partial_{t}\mathbf{e} = (t\partial_{t}e_{0}, \dots, t\partial_{t}e_{p-1})$$

$$= \left(\sum_{i=0}^{p-1-k} t^{i}\psi_{i}(t^{p})e_{k+1} + \sum_{i=p-k}^{p-1} t^{i}\psi_{i}(t^{p})e_{k+i-p}\right)_{k\in\{0,\dots,p-1\}}$$

$$= \mathbf{e} \begin{bmatrix} u^{p-1}\psi_{p-1}(t^{p}) & \cdots & t^{3}\psi_{3}(t^{p}) & t^{2}\psi_{2}(t^{p}) & t^{1}\psi_{1}(t^{p}) \\ t^{1}\psi_{1}(t^{p}) & t^{p-1}\psi_{p-1}(t^{p}) & & \ddots & t^{2}\psi_{2}(t^{p}) \\ t^{2}\psi_{2}(t^{p}) & t^{1}\psi_{1}(t^{p}) & \ddots & & \ddots & \ddots \\ t^{3}\psi_{3}(t^{p}) & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & & \ddots & t^{1}\psi_{1}(t^{p}) & t^{p-1}\psi_{p-1}(t^{p}) \\ t^{p-2}\psi_{p-2}(t^{p}) & \cdots & t^{3}\psi_{3}(t^{p}) & t^{2}\psi_{2}(t^{p}) & t^{1}\psi_{1}(t^{p}) & t^{p-1}\psi_{p-1}(t^{p}) \end{bmatrix}$$

$$= \mathbf{e} \left[\sum_{j=0}^{p-1} t^{j}\psi_{j}(t^{p})V^{j}\right]$$

Die Wirkung von ∂_t auf die Basis von $\rho^+\rho_+\mathscr{E}^{\varphi(t)}$ ist also Beschrieben durch

$$\partial_t \mathbf{e} = \mathbf{e} \left[\sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j V^j \right].$$

Da V das Minimalpolynom $\chi_V(x) = X^p - 1$ hat, können wir diese Matrix durch Passendes T auf die Form

$$D := TVT^{-1} = \begin{pmatrix} \xi^0 & & & \\ & \xi^1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \xi^{p-1} \end{pmatrix},$$

mit $\xi^p = 1$, bringen. So dass gilt:

$$T[\sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j(t^p) V^j] T^{-1} = [\sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j(t^p) (TVT^{-1})^j]$$

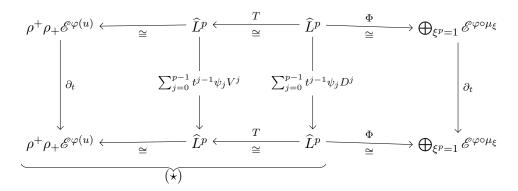
$$= [\sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j(t^p) D^j]$$

$$= \begin{pmatrix} \sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j \\ & \sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j \left(\xi^1\right)^j \\ & \ddots \\ & \sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j \left(\xi^{p-1}\right)^j \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_{j} & & & & \\ & & \sum_{j=0}^{p-1} (t\xi^{1})^{j-1} \psi_{j} \xi^{1} & & & & \\ & & & \ddots & & & \\ & & & & \sum_{j=0}^{p-1} (t\xi^{p-1})^{j-1} \psi_{j} \xi^{p-1} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \varphi'(t) & & & & & \\ & & \varphi'(\xi t) \xi^{1} & & & & \\ & & & \ddots & & & \\ & & & & \varphi'(\xi^{p-1} t) \xi^{p-1} \end{pmatrix}$$

Damit wissen wir bereits, das im Diagram



der mit (\star) bezeichnete Teil kommutiert. Um zu zeigen, dass alles kommutiert, zeigen wir noch, dass

$$\partial_t(\Phi(x)) = \Phi\left(\sum_{j=0}^{p-1} t^{j-1} \psi_j(x) D^j\right) \qquad \forall x \in \widehat{L}^p$$

gilt.

TODO: zeige das noch

Sei
$$x = {}^t(x_1, \ldots, x_p) \in \widehat{L}^p$$
. So ist

$$\partial_t(\Phi(x)) = \partial_t({}^t(\dots))$$

und

$$\Phi\left({}^{t}x\left(\sum_{j=0}^{p-1}t^{j-1}\psi_{j}(t^{p})D^{j}\right)\right) = \Phi\left((x_{1},\dots,x_{p})\begin{pmatrix} \varphi'(t) & & & \\ & \varphi'(\xi t)\xi^{1} & & \\ & & \ddots & \\ & & & \varphi'(\xi^{p-1}t)\xi^{p-1} \end{pmatrix}\right)$$

$$= \Phi\left((x_1\varphi'(t), x_2\varphi'(\xi t)\xi, \dots, x_p\varphi'(\xi^{p-1}t)\xi^{p-1})\right)$$

3.1 Definition von Notizen

Definition 3.4. Ein *Elementarer Meromorpher Zusammenhang* ist ein Zusammenhang \mathcal{M} , für den es

- $\psi \in \mathbb{C}[x]$,
- $\alpha \in \mathbb{C}$ und
- $p \in \mathbb{N}$

gibt, so dass

$$\mathcal{M} \cong \mathscr{E}^{\psi} \otimes R_{\alpha,n}$$

mit $R_{\alpha,p} := \mathcal{D}/\mathcal{D}(x\partial_x - \alpha)^p$, ist.

3.2 Defiintion in [Sab90]

in [Sab90] Teil 5.4.4 Seite 34

Definition 3.5. Sei $R(z) = \sum_{i=0}^k \alpha_i z^i \in z\mathbb{C}[z]$. So ist der Meromorphe Zusammenhang $\mathcal{F}_{\widehat{K}}^R$ als Vektorraum isomorph zu \widehat{K} und hat der Basis e(R). Die Wirkung von $x\partial_x$ ist definiert durch

$$x\partial_x(\varphi\cdot e(R)) = \left[(x\frac{\partial\varphi}{\partial x}) + \varphi x \frac{\partial R(x^{-1})}{\partial x} \right] \cdot e(R)$$

This means that e(R) plays the role of $\exp R(x^{-1})$.

Definition 3.6. Ein Elementarer Meromorpher Zusammenhang (über \widehat{K}) ist ein Zusammenhang welcher zu $\mathcal{F}_{\widehat{K}}^R \otimes_{\widehat{K}} \mathcal{G}_{\widehat{K}}$ isomorph ist. Wobei hier $\mathcal{G}_{\widehat{K}}$ ein Elementarer regulärer Meromorpher Zusammenhang.

3.3 Definition in [Sab07]

Definition 3.7 (Elementarer formaler Zusammenhang). [Sab07, Def 2.1]

Alternative. ausfürlichere / komplexe definition [Sab90, Def 5.4.5.]

Zu einem gegebenen $\rho \in t\mathbb{C}[\![t]\!], \varphi \in \widehat{L} \stackrel{\text{def}}{=} \mathbb{C}(\!(t)\!)$ und einem endlich dimensionalen \widehat{L} -Vektorraum R mit regulärem Zusammenhang ∇ , definieren wir den assoziierten Elementaren endlich dimensionalen \widehat{K} -Vektorraum mit Zusammenhang, durch:

$$El(\rho, \varphi, R) = \rho_{+}(\mathscr{E}^{\varphi} \otimes R)$$

[Sab07, nach Def 2.1] Bis auf Isomorphismus hängt $El(\rho, \varphi, R)$ nur von $\varphi \mod \mathbb{C}[\![t]\!]$ ab.

Lemma 3.8. [Sab07, Lem 2.2]

Lemma 3.9. [Sab07, Lem 2.6.] Es gilt $El([t \mapsto t^p], \varphi, R) \cong El([t \mapsto t^p], \psi, S)$ genau dann, wenn

- es ein ζ gibt, mit $\zeta^p = 1$ und $\psi \circ \mu_{\zeta} \equiv \varphi \mod \mathbb{C}[\![t]\!]$
- und $S \cong R$ als \widehat{L} -Vektorräume mit Zusammenhang.

Beweis. [Sab07, Lem 2.6.]

Proposition 3.10. [Sab07, Prop 3.1] Jeder irreduzible endlich dimensionale \widehat{K} -Vektorraum \mathcal{M} mit Zusammenhang ist isomorph zu $\rho_+(\mathscr{E}^{\varphi}\otimes L)$, wobei $\varphi\in t^{-1}\mathbb{C}[t^{-1}]$, $\rho:t\to t^p$ vom grad $p\geq 1$ und ist minimal unter φ . (siehe [Sab07, Rem 2.8]) und L ist ein Rang 1 \widehat{L} -Vektrorraum mit regulärem Zusammenhang.

Beweis. [Sab07, Prop 3.1] \square

4 Levelt-Turrittin-Theorem

Das Levelt-Turrittin-Theorem ist ein Satz, der hilft die Struktur von formalen Meromorphen Zusammenhängen besser zu verstehen.

Quellen:

sabbah_cimpa90 seite 28 / 30 / 35

Satz 4.1 (Levelt-Turrittin). Es ex. endliche Körper $\widehat{L}|\widehat{K}$ mit $\widehat{L} = \mathbb{C}((t))$ mit $t \mapsto x := t^p$ so dass:

$$\widehat{M} \otimes_{\widehat{K}} \widehat{L} = \bigoplus_{i=1}^r \widehat{M}_i$$

 $mit \# slopes(\widehat{M}_i) = 1 \forall i \ bzw. \ genauer \ \widehat{M}_i = \xi^{\varphi_i} \otimes R$

Satz 4.2 (Levelt-Turrittin-Malgrange). $\exists \widehat{L} | \widehat{K} \text{ mit } \widehat{M}_i \otimes_{\widehat{K}} \widehat{L} = \bigoplus_{j=1}^s \widehat{N}_j \text{ mit }$

$$\widehat{N}_i = \xi^{\varphi_j} \otimes R$$

und

- $\dim_L \xi^{\varphi_j} = 1, \ \varphi_j \in \mathbb{C}[x^{-1}] \cdot x^{-1}$
- R regulär singulär, also mit slopes = $\{0\}$

Ab hier werden wir nur noch formale Meromorphe Zusammenhänge betrachten.

Sei $M_{\widehat{K}} = \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P$ und nehme an, dass N(P) zumindes 2 nichttriviale Steigungen hat. Spalte $N(P) = N_1 \dot{\cup} N_2$ in 2 Teile. Dann gilt:

Lemma 4.3. Es existiert eine Aufteilung $P = P_1P_2$ mit:

- $N(P_1) \subset N_1 \ und \ N(P_2) \subset N_2$
- A ist eine kante von ...

4.1 Klassische Version

Satz 4.4. [Sab90, Thm 5.4.7] Sie $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ ein formaler Meromorpher Zusammenhang. So gibt es eine ganze Zahl p so dass der Zusammenhang $\mathcal{M}_{\widehat{L}} := \rho^+ \mathcal{M}_{\widehat{K}}$, mit $\rho : t \mapsto x := t^p$, isomorph zu einer direkten Summe von elementaren Meromorphen Zusammenhänge ist.

Beweis. \Box

4.2 Sabbah's Refined version

Proposition 4.5. [Sab07, Prop 3.1] Jeder irreduzible endlich dimensionale formale Meromorphe Zusammenhang $\mathcal{M}_{\widehat{L}}$ ist isomorph zu $\rho_+(\mathscr{E}^{\varphi} \otimes_{\widehat{K}} S)$, wobei $\varphi \in x^{-1}\mathbb{C}[x^{-1}]$, $\rho: x \mapsto t = x^p$ mit grad $p \geq 1$ minimal bzgl. φ (siehe [Sab07, Rem 2.8]), und S ist ein Rang 1 \widehat{K} -Vektor Raum mit regulärem Zusammenhang.

Beweis. [Sab07, Prop 3.1] \Box

Satz 4.6 (Refined Turrittin-Levelt). [Sab07, Cor 3.3] Jeder endlich dimensionale Meromorphe Zusammenhang $\mathcal{M}_{\widehat{K}}$ kann in eindutiger weiße geschrieben werden als direkte Summe $\bigoplus El(\rho, \varphi, R) \stackrel{def}{=} \bigoplus \rho_{+}(\mathcal{E}^{\varphi}) \otimes R$, so dass jedes $\rho_{+}\mathcal{E}^{\varphi}$ irreduzibel ist und keine zwei $\rho_{+}\mathcal{E}^{\varphi}$ isomorph sind.

In welchem Raum ist \mathcal{M} ?? in L oder in K

Beweis. [Sab07, Cor 3.3] \Box

5 DIE Klasse der Fourier-Transformationen

In diesem Kapittel werden Beispiele einer speziellen Klasse von \mathcal{D} -Moduln diskutiert. Dazu wird im folgendem zu 2 Beispielen explizit der Beweis aus [Sab90] zur Levelt-Turrittin-Zerlegung nachvollzogen.

5.1 Rezept für allgemeine φ

Hier wollen wir nun eine Spezielle Klasse von Meromorphen Zusammenhängen, die die durch das folgende Rezept entstehen.

- 1. Wähle zunächst ein $\varphi \in \{\varphi = \sum_{k \in I} \frac{a_k}{t^k} | I \subset \mathbb{N} \text{ endlich}, a_k \in \mathbb{C}\}$ aus
- 2. und beginne mit $\mathscr{E}^{\varphi} = \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot \widetilde{Q}$ mit $\widetilde{Q}(t,\partial_t) := \partial_t \frac{d}{dt}\varphi(t) \in \mathbb{C}[t,t^{-1}] < \partial_t >$.
- 3. Wir wollen aber ein Element in $\mathbb{C}[t] < \partial_t >$, deshalb multipliziere mit Hauptnenner und erhalte

$$\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot \widetilde{Q}(t, \partial_t) = \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot \underbrace{\left(\underbrace{\text{Hauptnenner}}_{\in \mathbb{C}[t] \subset \mathcal{D}_{\widehat{L}}^*} \cdot (\partial_t - \frac{d}{dt} \varphi(t))\right)}_{\in \mathbb{C}[t] \subset \mathcal{D}_{\widehat{L}}^*}$$

$$= \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot \underbrace{\left(t^{\max(I)+1} \cdot (\partial_t - \frac{d}{dt} \varphi(t))\right)}_{=:Q(t, \partial_t)}$$

mit $Q \in \mathbb{C}[t] < \partial_t >$. Dies ändert den Assozierten Meromorphen Zusammenhang nicht, weil $t^{\max(I)+1}$ eine Einheit in $\mathcal{D}_{\widehat{L}}$ ist.

- 4. Fouriertransformiere Q und erhalte $\mathcal{F}_Q(z,\partial_z) = Q(\partial_z,-z)$ in $\mathbb{C}[z] < \partial_z >$
- 5. Wende den Übergang $x \rightsquigarrow z^{-1}$ an.

Was passiert mit der Ableitung ∂_x ? Es gilt

$$\partial_x(f(\frac{1}{x})) = \partial_z(f) \cdot (-\frac{1}{x^2}) = -\partial_z(f) \cdot z^2 = -z^2 \cdot \partial_z(f)$$

also $\partial_x \leadsto -z^2 \partial_z$.

$$P_{\varphi}(x, \partial_x) := \mathcal{F}_Q(x^{-1}, -x^2 \partial_x) \in \mathbb{C}[t] < \partial_t > 0$$

6. Erhalte den zu P_{φ} assoziierten Meromorphen Zusammenhang $\mathcal{M}_{\varphi} = \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P_{\varphi}$.

warum sind diese wichtig??

Wende das Rezept allgemein für $\varphi = \sum_{k \in I} \frac{a_k}{t^k}$ an. So ist

$$\begin{split} \tilde{Q}(t,\partial_t) &= \partial_t - \frac{d}{dt} \varphi(t) \\ &= \partial_t + \sum_{k \in I} k \frac{a_k}{t^{k+1}} \\ Q(t,\partial_t) &= t^{\max(I)+1} \partial_t + \sum_{k \in I} k \frac{a_k}{t^{k-\max(I)}} \\ &= t^{\max(I)+1} \partial_t + \sum_{k \in I} k a_k t^{\max(I)-k} \\ &= t^{\max(I)+1} \partial_t + \sum_{k \in I} k a_k t^{\max(I)-k} \\ \mathcal{F}_Q(z,\partial_z) &= Q(\partial_z,-z) \\ &= -\partial_z^{\max(I)+1} z + \sum_{k \in I} k a_k \partial_z^{\max(I)-k} \\ P_{\varphi}(x,\partial_x) &= \mathcal{F}_Q(x^{-1},-x^2\partial_x) \\ &= -(-x^2\partial_x)^{\max(I)+1} x^{-1} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{x^2\partial_x x^{-1}}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max(I)-k} \\ &= (-x^2\partial_x)^{\max(I)} \underbrace{(x\partial_x - 1)}_{k \in I} + \sum_{k \in I} k a_k (-x^2\partial_x)^{\max($$

Im Anhang B wird das $(x^2\partial_x)^k$ genauer diskutiert. Dies führt aber hier an dieser Stelle nicht mehr weiter in die richtige Richtung.

Ab jetzt nur noch für den Spezialfall $\varphi=rac{a}{t^q}$. Also sei $\mathcal{M}_{\varphi}=\mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}}\cdot P_{\varphi}$ mit

$$P_{\varphi}(x,\partial_x) = (-x^2\partial_x)^q(x\partial_x - 1) + qa,$$

so dass

Lemma 5.1. $\mathcal{P}(\mathcal{M}_{\varphi}) = \{\frac{q}{q+1}\}\ gilt.$

Beweis. [Sab07, 5.b.] TODO: über L-Symbol? Stützfunktion?

Also ist ein pull-back mit Grad q+1 nötig, um einen ganzzahligen Slope zu bekommen. Sei $\rho:t\mapsto x:=t^{q+1}$ so ist

$$\rho^+ \mathcal{M}_{\varphi} = \rho^+ (\mathcal{D}_{\widehat{K}} / \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P_{\varphi}(x, \partial_x))$$

$$\begin{split} &= \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot (\rho^* P_{\varphi}(x,\partial_x)) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot (P_{\varphi}(\rho(t),\rho'(t)^{-1}\partial_t)) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot ((-\rho(t)^2 \rho'(t)^{-1}\partial_t)^q (\rho(t)\rho'(t)^{-1}\partial_t - 1) + qa) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot ((-(t^{q+1})^2 \frac{1}{(q+1)t^q}\partial_t)^q (t^{q+1} \frac{1}{(q+1)t^q}\partial_t - 1) + qa) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot ((-\frac{1}{(q+1)}t^{2(q+1)-q}\partial_t)^q (\frac{1}{(q+1)}t\partial_t - 1) + qa) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot ((-\frac{1}{(q+1)}t^{q+2}\partial_t)^q (\frac{1}{(q+1)}t\partial_t - 1) + qa) \end{split}$$

mit $\mathcal{P}(\rho^+\mathcal{M}_{\varphi})=\{q\}\subset\mathbb{N}$. Definiere mittels $q=\frac{q}{1}=:\frac{\lambda_0}{\lambda_1}$ die Linearform

$$L(s_0, s_1) = \lambda_0 s_0 + \lambda_1 s_1 = q s_0 + s_1.$$

Schreibe $\rho^* P_{\varphi} = \sum_i \sum_j \alpha_{ij} t^j \partial_t^i$ und berechne die *Determinanten Gleichung* $\sigma_L(\rho^* P_{\varphi}) \in \widehat{K}[\xi]$.

$$\sigma_L(\rho^* P_\varphi) = \sum_{\{(i,j)|L(i,i-j) = \operatorname{ord}_L(\rho^* P_\varphi)\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$
$$= \sum_{\{(i,j)|(q+1)i-j=0\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$

Setze $\theta = x^{\lambda_0 + \lambda_1} \xi^{\lambda_1} = x^{q+1} \xi$ so können wir

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi}) = \sum_{k \ge 0} \alpha_k \theta^k$$

schreiben, welches wir als nächsten Schritt faktorisieren. Es ist 0 keine Nullstelle von $\sigma_L(\rho^*P_{\varphi})$ da $\alpha_0 \neq 0$.

HIER WEITER!! und gleichzeitig auch an den spezialfällen weiter machen!!!

5.2 Spezialfall $\varphi_1 := \frac{a}{x}$

Das wohl einfachste Beispiel ist \mathcal{M}_{φ_1} bezüglich $\varphi_1 := \frac{a}{x}$.

$$P_{\varphi_1}(x, \partial_x) = -x^2 \partial_x (x \partial_x - 1) + a$$

$$= -x^2 \partial_x x \partial_x + x^2 \partial_x + a$$

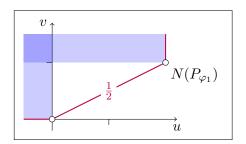
$$= -x^2 (x \partial_x + 1) \partial_x + x^2 \partial_x + a$$

$$= -x^3 \partial_x^2 - x^2 \partial_x + x^2 \partial_x + a$$

$$=-x^3\partial_x^2+a$$

Erhalte nun das Newton-Polygon mit den Slopes $\mathcal{P}(\mathcal{M}_{\varphi_1}) = \{\frac{1}{2}\}.$

Abbildung 5.1: Newton Polygon zu P_{φ_1}



Berechne nun den pull-back mit $\rho:t\mapsto x:=t^2$

$$\rho^* P_{\varphi_1}(x, \partial_x) = -\frac{1}{2} t^3 \partial_t (\frac{1}{2} t \partial_t - 1) + a$$

$$= -\frac{1}{4} t^3 \partial_t t \partial_t - \frac{1}{2} t^3 \partial_t + a$$

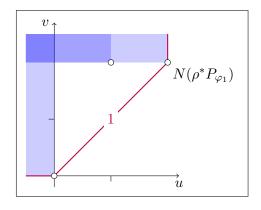
$$= -\frac{1}{4} t^3 (t \partial_t + 1) \partial_t - \frac{1}{2} t^3 \partial_t + a$$

$$= -\frac{1}{4} t^4 \partial_t^2 - \frac{1}{4} t^3 \partial_t - \frac{1}{2} t^3 \partial_t + a$$

$$= -\frac{1}{4} t^4 \partial_t^2 - \frac{3}{4} t^3 \partial_t + a$$

und erhalte einen Meromorphen Zusammenhang $\rho^+\mathcal{M}$ mit genau dem Slope $1=\frac{1}{1}=:\frac{\lambda_0}{\lambda_1}.$

Abbildung 5.2: Newton Polygon zu $\rho^*P_{\varphi_1}$



Definiere die Linearform $L(s_0, s_1) := \lambda_0 s_0 + \lambda_1 s_1 = s_0 + s_1$. Berechne nun die *Determinanten Gleichung* $\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) \in \widehat{K}[\xi]$ von $\rho^* P_{\varphi_1}$.

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) = \sum_{\{(i,j)|2i-j=0\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$
$$= -\frac{1}{4} x^4 \xi^2 + a$$

Setze $\theta = x^{\lambda_0 + \lambda_1} \xi^{\lambda_1} = x^2 \xi$ so können wir

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) = \sum_{k \ge 0} \alpha_k \theta^k$$
$$= -\frac{1}{4} \theta^2 + a$$

schreiben, welches wir als nächstes faktorisieren

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) = -\frac{1}{4}\theta^2 + a$$

$$= -\frac{1}{4}(\theta^2 - 4a)$$

$$= -(\theta - 2\sqrt{a})(\theta + 2\sqrt{a})$$

$$= -(\theta - 2\sqrt{a})(\theta + 2\sqrt{a})$$

Dies geht, weil $\widehat{K}[\xi]$ kommutativ ist. Setze $R(z) := (\beta_0/(\lambda_0 + 1))z^{\lambda_0 + 1} = \sqrt{a}z^2$ und betrachte $\rho^+ \mathcal{M}_{\varphi_1} \otimes \mathcal{F}^R_{\widehat{K}}$.

BIS HIER HIN KORREGIERT: P_φ ist im folgendem FALSCH

5.2.1 Levelt-Turrittin-Zerlegung für φ_1

Zeige zunächst: ist noch nicht zerlegt!

Es ist $\mathcal{M}_{\varphi_1} \stackrel{\text{def}}{=} \mathcal{D}_{\widehat{K}}/\mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot P\varphi_1$. Wäre dieser bereits Zerlegt, also gleich einem Elementarem Meromorphen Zusammenhang, so müsste es $\rho \in t\mathbb{C}[\![t]\!]$, $\varphi \in \widehat{L}$ und R geben, so dass $\mathcal{M}_{\varphi_1} \cong El(\rho, \varphi, R) = \rho_+(\mathscr{E}^{\varphi} \otimes R)$.

vergleiche mit [Sab90, Proof of theorem 5.4.7] was ist $\sigma_L(P) \in \widehat{K}[\xi]$?

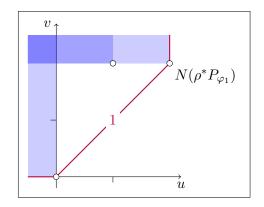
 \mathcal{M}_{φ_1} hat genau den Slope $\frac{1}{2}$ mit Nenner 2.

Sei $\rho: t \mapsto x := t^2$ und betrachte

$$\rho^{+}\mathcal{M}_{\varphi_{1}} = \rho^{+} \left(\mathcal{D}_{\widehat{K}} / \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot (a - 2x^{2}\partial_{x} - x^{3}\partial_{x}^{2}) \right)$$

$$\begin{split} &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-2\rho(t)^2(\rho'(t)^{-1}\partial_t) - \rho(t)^3(\rho'(t)^{-1}\partial_t)^2) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-2t^4(\frac{1}{2}t^{-1}\partial_t) - t^6(\frac{1}{2}t^{-1}\partial_t)^2) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-t^3\partial_t - \frac{1}{4}t^6(t^{-1}\partial_t t^{-1}\partial_t)) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-t^3\partial_t - \frac{1}{4}t^6(t^{-1}(t^{-1}\partial_t - t^{-2})\partial_t)) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-t^3\partial_t - \frac{1}{4}t^6(t^{-2}\partial_t^2 - t^{-1}t^{-2}\partial_t)) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-t^3\partial_t - \frac{1}{4}t^4\partial_t^2 + \frac{1}{4}t^3\partial_t) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (a-\frac{3}{4}t^3\partial_t - \frac{1}{4}t^4\partial_t^2) \end{split}$$

Abbildung 5.3: Newton Polygon zu $\rho^* P_{\varphi_1}$



Ab hier nochmal neu / verbessern! wechselt variable t $\mid -> x$

Nun hat $\rho^* P_{\varphi_1}$ nur noch den Slope $1 = \frac{1}{1} =: \frac{\lambda_0}{\lambda_1}$ und definiere damit die Linearform $L(s_0, s_1) = \lambda_0 s_0 + \lambda_1 s_1$. Berechne nun die *Determinanten Gleichung* $\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) \in \widehat{K}[\xi]$ von $\rho^* P_{\varphi_1}$.

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) = \sum_{\{(i,j)|L(i,i-j) = \text{ord}_L(\rho^* P_{\varphi_1})\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$

$$= \sum_{\{(i,j)|i+i-j=0\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$

$$= a - \frac{1}{4} x^4 \xi^2$$

Setze $\theta = x^{\lambda_0 + \lambda_1} \xi^{\lambda_1} = x^2 \xi$ so können wir

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) = \sum_{k \ge 0} \alpha_k \theta^k$$
$$= a - \frac{1}{4} \theta^2$$

schreiben, welches wir als nächstes faktorisieren

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_1}) = a - \frac{1}{4} \theta^2$$

$$= -\frac{1}{4} (\theta^2 - 4a)$$

$$= -\frac{1}{4} (\theta - 2\sqrt{a})(\theta + 2\sqrt{a})$$

Dies geht, weil $\widehat{K}[\xi]$ kommutativ ist. Setze $R(z) := (\beta_0/(\lambda_0 + 1))z^{\lambda_0 + 1} = \sqrt{a}z^2$ und betrachte $\rho^+ \mathcal{M}_{\varphi_1} \otimes \mathcal{F}^R_{\widehat{K}}$.

5.2.2 Sabah's refined Levelt-Turrittin-Zerlegung für φ_1

5.3 Angewendet für $\varphi_2 := \frac{a}{x^2}$

für
$$q = 2$$

$$P_{\varphi}(x, \partial_x) = (-x^2 \partial_x)^2 (x \partial_x - 1) + 2a$$

$$= x^2 \partial_x x^2 \partial_x (x \partial_x - 1) + 2a$$

$$= x^2 (x^2 \partial_x + 2x) \partial_x (x \partial_x - 1) + 2a$$

$$= (x^4 \partial_x^2 + 2x^3 \partial_x) (x \partial_x - 1) + 2a$$

$$= x^4 \partial_x^2 x \partial_x + 2x^3 \partial_x x \partial_x - x^4 \partial_x^2 - 2x^3 \partial_x + 2a$$

$$= x^4 (x \partial_x^2 + 2x) \partial_x + 2x^3 (x \partial_x + 1) \partial_x - x^4 \partial_x^2 - 2x^3 \partial_x + 2a$$

$$= x^5 \partial_x^3 + 2x^5 \partial_x + 2x^4 \partial_x^2 + 2x^3 \partial_x - x^4 \partial_x^2 - 2x^3 \partial_x + 2a$$

$$= 3x^5 \partial_x^3 + x^4 \partial_x^2 + 2a$$

also für $\varphi_2 := \frac{a}{x^2}$ ist

$$!P_{\varphi_2} = 2a + x\partial_x \left(-x^2\partial_x\right)^2$$

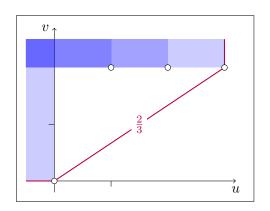
$$= 2a + x\partial_x (2x^3\partial_x + x^4\partial_x^2)$$

$$= 2a + 2x \partial_x x^3 \partial_x + x \partial_x x^4 \partial_x^2$$

$$= 2a + 2x (3x^2 + x^3\partial_x) \partial_x + x (4x^3 + x^4\partial_x) \partial_x^2$$

$$= 2a + 5x^3\partial_x + 4x^4\partial_x^2 + x^5\partial_x^3$$

Abbildung 5.4: Newton Polygon zu P_{φ_2}



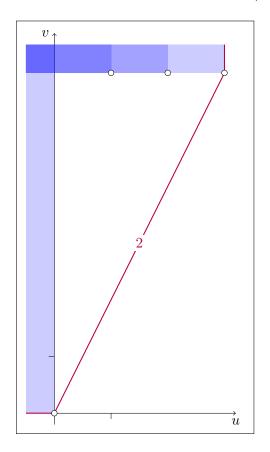
5.3.1 Levelt-Turrittin-Zerlegung für φ_2

 \mathcal{M}_{φ_2} hat genau den Slope $\frac{2}{3}$ mit Nenner 3. Sei $\rho: t \mapsto x := t^3$ und betrachte

$$\begin{split} \rho^{+}\mathcal{M}_{\varphi_{1}} &= \rho^{+} \Big(\mathcal{D}_{\widehat{K}} / \mathcal{D}_{\widehat{K}} \cdot (2a + 5x^{3}\partial_{x} + 4x^{4}\partial_{x}^{2} + x^{5}\partial_{x}^{3}) \Big) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + 5\rho(t)^{3}(\rho'(t)^{-1}\partial_{t}) + 4\rho(t)^{4}(\rho'(t)^{-1}\partial_{t})^{2} + \rho(t)^{5}(\rho'(t)^{-1}\partial_{t})^{3}) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + 5t^{9}(\frac{1}{3}t^{-2}\partial_{t}) + 4t^{12}(\frac{1}{3}t^{-2}\partial_{t})^{2} + t^{15}(\frac{1}{3}t^{-2}\partial_{t})^{3}) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + \frac{5}{3}t^{7}\partial_{t} + \frac{4}{9}t^{12}(t^{-2}\partial_{t}t^{-2}\partial_{t}) + \frac{1}{27}t^{15}(t^{-2}\partial_{t}t^{-2}\partial_{t}t^{-2}\partial_{t})) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + \frac{5}{3}t^{7}\partial_{t} + \frac{4}{9}t^{10}(t^{-2}\partial_{t} - 2t^{-3})\partial_{t} \\ &+ \frac{1}{27}t^{13}(t^{-2}\partial_{t} - 2t^{-3})(t^{-2}\partial_{t} - 2t^{-3})\partial_{t}) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}} / \mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + \frac{5}{3}t^{7}\partial_{t} + \frac{4}{9}t^{8}\partial_{t}^{2} - \frac{8}{9}t^{7}\partial_{t} \\ &+ \frac{1}{27}t^{13}(t^{-2}\partial_{t}t^{-2}\partial_{t} - 2t^{-2}\partial_{t}t^{-3} - 2t^{-5}\partial_{t} + 4t^{-6})\partial_{t}) \end{split}$$

$$\begin{split} &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + (\frac{5}{3} - \frac{7}{9} + \frac{4}{27})t^7\partial_t + (\frac{4}{9} - \frac{2}{27})t^8\partial_t^2 + \frac{1}{27}t^{11}(t^{-2}\partial_t - 2t^{-3})\partial_t^2 \\ &\quad - \frac{2}{27}t^{11}(t^{-3}\partial_t - 3t^{-4})\partial_t) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + \frac{28}{27}t^7\partial_t + \frac{10}{27}t^8\partial_t^2 + \frac{1}{27}t^9\partial_t^3 - \frac{2}{27}t^8\partial_t^2 - \frac{2}{27}t^8\partial_t^2 + \frac{6}{27}t^7\partial_t) \\ &= \mathcal{D}_{\widehat{L}}/\mathcal{D}_{\widehat{L}} \cdot (2a + \frac{34}{27}t^7\partial_t + \frac{6}{27}t^8\partial_t^2 + \frac{1}{27}t^9\partial_t^3) \end{split}$$

Abbildung 5.5: Newton Polygon zu $\rho^* P_{\varphi_2}$



Nun hat $\rho^* \mathcal{M}_{\varphi_2}$ nur noch den Slope $2 = \frac{2}{1} =: \frac{\lambda_0}{\lambda_1}$ und definiere damit die Linearform $L(s_0, s_1) = \lambda_0 s_0 + \lambda_1 s_1$. Berechne nun die *Determinanten Gleichung* $\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_2}) \in \widehat{K}[\xi]$ von $\rho^* P_{\varphi_2}$.

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_2}) = \sum_{\{(i,j)|L(i,i-j) = \text{ord}_L(\rho^* P_{\varphi_2})\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$

$$= \sum_{\{(i,j)|2i+i-j=0\}} \alpha_{ij} x^j \xi^i$$

$$= 2a + \frac{1}{27} x^9 \xi^3$$

Setze $\theta = x^{\lambda_0 + \lambda_1} \xi^{\lambda_1} = x^3 \xi$ so können wir

$$\sigma_L(\rho^* P_{\varphi_2}) = \sum_{k \ge 0} \alpha_k \theta^k$$
$$= 2a + \frac{1}{27} \theta^3$$

schreiben, welches wir als nächstes faktorisieren

$$\begin{split} \sigma_L(\rho^* P_{\varphi_2}) &= 2a + \frac{1}{27} \theta^3 \\ &= \frac{1}{27} (\theta^3 - 54a) \\ &= \frac{1}{27} (\theta - ?) (\theta - ?) (\theta - ?) \end{split}$$

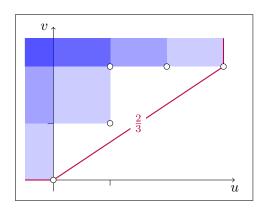
Setze $R(z) := (\beta_0/(\lambda_0+1))z^{\lambda_0+1} = \sqrt{??}z^3$ und betrachte $\rho^+ \mathcal{M}_{\varphi_2} \otimes \mathcal{F}_{\widehat{K}}^R$.

5.4 Angewendet für $\varphi_3 := \frac{1}{x} + \frac{1}{x^2}$

also für $\varphi_3 := \frac{1}{x} + \frac{1}{x^2}$ ist

$$\begin{split} P_{\varphi_3} &= x\partial_x (-x^2\partial_x)^{\max_j(k_j)} + \sum_{i \in I} k_i (-x^2\partial_x)^{\max_j(k_j) - k_i} \\ &= x\partial_x \left(x^2\partial_x\right)^2 + 1(-x^2\partial_x)^1 + 2(-x^2\partial_x)^0 \\ \hline (B.1) \\ &\downarrow \\ &= x\partial_x \left(2x^3\partial_x + x^4\partial_x^2\right) - x^2\partial_x + 2 \\ &= 2x\partial_x x^3\partial_x + x\partial_x x^4\partial_x^2 - x^2\partial_x + 2 \\ \hline (0.4) \\ &\downarrow \\ &= 2x\left(3x^2 + x^3\partial_x\right)\partial_x + x\left(4x^3 + x^4\partial_x\right)\partial_x^2 - x^2\partial_x + 2 \\ &= 6x^3\partial_x + 2x^4\partial_x^2 + 4x^4\partial_x^2 + x^5\partial_x^3 - x^2\partial_x + 2 \\ &= x^5\partial_x^3 + 6x^4\partial_x^2 + (6x^3 - x^2)\partial_x + 2 \end{split}$$

Abbildung 5.6: Newton Polygon zu P_{φ_3}

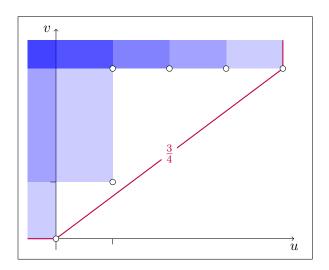


5.5 Angewendet für $\varphi_4 := \frac{1}{x^2} + \frac{1}{x^3}$

also für $\varphi_4 := \frac{1}{x^2} + \frac{1}{x^3}$ ist

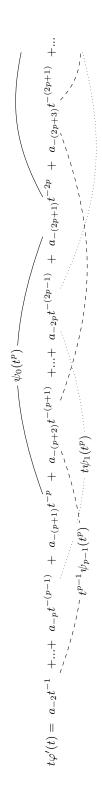
$$\begin{split} P_{\varphi_4} &= x \partial_x (-x^2 \partial_x)^{\max_j(k_j)} + \sum_{i \in I} k_i (-x^2 \partial_x)^{\max_j(k_j) - k_i} \\ &= -x \partial_x \left(x^2 \partial_x \right)^3 - 2x^2 \partial_x + 3 \\ \hline (B.1) \\ &= -x \partial_x \left(5x^4 \partial_x + 4x^5 \partial_x^2 + x^6 \partial_x^3 \right) - 2x^2 \partial_x + 3 \\ &= -5x \partial_x x^4 \partial_x - 4x \partial_x x^5 \partial_x^2 - x \partial_x x^6 \partial_x^3 - 2x^2 \partial_x + 3 \\ \hline (0.4) \\ &\downarrow \\ &= -5x \left(4x^3 + x^4 \partial_x \right) \partial_x - 4x \left(5x^4 + x^5 \partial_x \right) \partial_x^2 - x \left(6x^5 + x^6 \partial_x \right) \partial_x^3 - 2x^2 \partial_x + 3 \\ &= -20x^4 \partial_x - 5x^5 \partial_x^2 - 20x^5 \partial_x^2 - 4x^6 \partial_x^3 - 6x^6 \partial_x^3 - x^7 \partial_x^4 - 2x^2 \partial_x + 3 \\ &= -x^7 \partial_x^4 - 10x^6 \partial_x^3 - 25x^5 \partial_x^2 - \left(20x^4 + 2x^2 \right) \partial_x + 3 \end{split}$$

Abbildung 5.7: Newton Polygon zu P_{φ_4}



A Aufteilung von ...

Sei $\varphi \in t^{-1}\mathbb{C}[t^{-1}]$, so ist $\varphi' =: \sum_{i=2}^N a_{-i}t^{-i} \in t^{-2}\mathbb{C}[t^{-1}]$ also $u\varphi'(t) = \sum_{i=1}^N a_{-i-1}t^{-i} \in t^{-1}\mathbb{C}[t^{-1}]$, welches wir zerlegen wollen. Zerlege also $t\varphi'(t) = \sum_{j=0}^{p-1} t^j \psi_j(t^p)$ mit $\psi_j \in \mathbb{C}[x^{-1}]$ für alle j > 0 und $\psi_0 \in x^{-1}\mathbb{C}[x^{-1}]$:



also:

$$\psi_0(t^p) = a_{-(p+1)}t^{-p} + a_{-(2p+1)}t^{-2p} + \dots$$

$$\psi_1(t^p) = a_{-p}t^{-p} + a_{-2p}t^{2p} + \dots$$

$$\vdots$$

$$\psi_{p-1}(t^p) = a_{-2}t^p + a_{-(p+2)}t^{2p} + \dots$$

B Genaueres zu $(x^2\partial_x)^k$

Nun wollen wir noch $(x^2\partial_x)^{k+1}$ besser verstehen.

$$(x^{2}\partial_{x})^{k+1} = x^{2} \frac{\partial_{x}x^{2}}{\partial_{x}} \partial_{x} (x^{2}\partial_{x})^{k-1}$$

$$= x^{2} (2x + x^{2}\partial_{x}) \partial_{x} (x^{2}\partial_{x})^{k-1}$$

$$= (2x^{3}\partial_{x} + x^{4}\partial_{x}^{2})(x^{2}\partial_{x})^{k-1}$$

$$= (2x^{3}\partial_{x} + x^{4}\partial_{x}^{2})(x^{2}\partial_{x})(x^{2}\partial_{x})^{k-2}$$

$$= (2x^{3} \frac{\partial_{x}x^{2}}{\partial_{x}} \partial_{x} + x^{4} \frac{\partial_{x}^{2}x^{2}}{\partial_{x}} \partial_{x})(x^{2}\partial_{x})^{k-2}$$

$$= (2x^{3} (2x + x^{2}\partial_{x}) \partial_{x} + x^{4} (2x\partial_{x} + 1 + x^{2}\partial_{x}^{2}) \partial_{x})(x^{2}\partial_{x})^{k-2}$$

$$= (4x^{4}\partial_{x} + 2x^{5}\partial_{x}^{2} + 2x^{5}\partial_{x}^{2} + x^{4}\partial_{x} + x^{6}\partial_{x}^{3})(x^{2}\partial_{x})^{k-2}$$

$$= (5x^{4}\partial_{x} + 4x^{5}\partial_{x}^{2} + x^{6}\partial_{x}^{3})(x^{2}\partial_{x})^{k-2}$$

$$= \sum_{n=1}^{k+1} \binom{k}{n-1} \frac{(k+1)!}{n!} x^{n+k} \partial_{x}^{n}$$

Stirlingzahlen

also gilt für spezielle k

$$(x^{2}\partial_{x})^{k+1} = \begin{cases} 2x^{3}\partial_{x} + x^{4}\partial_{x}^{2} & \text{falls } k = 1\\ 5x^{4}\partial_{x} + 4x^{5}\partial_{x}^{2} + x^{6}\partial_{x}^{3} & \text{falls } k = 2\\ \sum_{n=1}^{k+1} \binom{k}{n-1} \frac{(k+1)!}{n!} x^{n+k} \partial_{x}^{n} \end{cases}$$
 (B.1)

Literaturverzeichnis

- [Ara] D. Arapura, Notes on d-modules and connections with hodge theory, Notizen?
- [Ark12] S. Arkhipov, *D-modules*, unpublished lecture notes available online, May 2012.
- [AV09] B. Alkofer and F. Vogl, Lineare differentialgleichungen und deren fouriertransformierte aus algebraischer sicht / lineare differentialgleichungen aus algebraischer sicht, 2009.
- [Ayo09] J. Ayoub, Introduction to algebraic d-modules, Vorlesungsskript, 2009.
- [BD04] A. Beilinson and V.G. Drinfeld, Chiral algebras, Colloquium Publications American Mathematical Society, no. Bd. 51, American Mathematical Society, 2004.
- [Cou95] S.C. Coutinho, A primer of algebraic d-modules, London Mathematical Society Student Texts, Cambridge University Press, 1995.
- [Ell10] C. Elliott, *D-modules*, unpublished notes available online, April 2010.
- [Gin98] V. Ginzburg, Lectures on d-modules, Vorlesungsskript, 1998.
- [Har77] R. Hartshorne, Algebraic geometry, Graduate Texts in Mathematics, Springer, 1977.
- [HTT07] R. Hotta, K. Takeuchi, and T. Tanisaki, *D-modules, perverse sheaves, and representation theory*, Progress in Mathematics, Birkhäuser Boston, 2007.
- [Kas03] M. Kashiwara, D-modules and microlocal calculus, Translations of Mathematical Monographs, American Mathematical Society, 2003.
- [MR89] H. Matsumura and M. Reid, Commutative ring theory, Cambridge Studies in Advanced Mathematics, Cambridge University Press, 1989.
- [Sab90] C. Sabbah, Introduction to algebraic theory of linear systems of differential equations, Vorlesungsskript, 1990.
- [Sab07] _____, An explicit stationary phase formula for the local formal Fourier-Laplace transform, June 2007.
 - [Sch] J.P. Schneiders, An introduction to d-modules.

[Sta12] The Stacks Project Authors, Stacks Project, http://stacks.math.columbia.edu, December 2012.

TODO: Erklärung das das wirklich selbstgemacht ist