Ejemplos en Geometría de Poisson Computacional

Pablo Suárez Serrato, Instituto de Matemáticas UNAM

Sistemas Hamiltonianos: Aplicaciones y Teoría

Diciembre 9, 2021





266

MÉMOIRE

Sur la Variation des Constantes arbitraires dans les questions de Mécanique,

Lu à l'Institut le 16 Octobre 1809; Par M. Polsson.



ANALYSE.

28 t

constante a ni la constante b; dans d'autres cas elle ne contiendra aucune constante arbitraire, et se réduira à une constante déterminée; mais, afin de rappeler l'origine de cette quantité, qui représente une certaine combinaison des différences partielles des valeurs de a et b, nous ferons usage de cette notation (b, a), pour la désigner; de manière que nous aurons généralement

$$\frac{db}{ds} \cdot \frac{da}{d\varphi} - \frac{da}{ds} \cdot \frac{db}{d\varphi} + \frac{db}{du} \cdot \frac{da}{d\psi} - \frac{da}{du} \cdot \frac{db}{d\psi} + \frac{db}{dv} \cdot \frac{da}{d\varphi} - \frac{da}{ds} \cdot \frac{db}{d\varphi} = (b, a).$$



Sist. Hamiltonianos en $\mathbb{R}^{2n} = \{(q_1, \dots, q_n, p_1, \dots, p_n)\}$

Dado $H \in C^{\infty}_{\mathbb{R}^{2n}}$:

$$\dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i}, \qquad \dot{p}_i = -\frac{\partial H}{\partial q_i}$$

■ Defínase $\{,\}:C^{\infty}_{\mathbb{R}^{2n}}\times C^{\infty}_{\mathbb{R}^{2n}}\to C^{\infty}_{\mathbb{R}^{2n}}$ por

$$\{f,g\} := \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial g}{\partial q_i} - \frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i}$$

■ Entonces,

$$\dot{q}_i = \{H, q_i\}, \qquad \dot{p}_i = \{H, p_i\}$$



Corchete de Poisson $\{,\}: C_M^{\infty} \times C_M^{\infty} \longrightarrow C_M^{\infty}$

- \blacksquare \mathbb{R} -linealidad.
- Antisimetría: $\{f,g\} = -\{g,h\}$
- Identidad de Jacobi:

$$\{f,\{g,h\}\} \,=\, \{\{f,g\},h\} + \{g,\{f,h\}\}$$

■ Regla de Leibniz:

$${f,gh} = g{f,h} + h{f,g}$$



Ejemplo

En \mathbb{R}^3_x , dada

$$\psi: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3, \qquad \psi(x) = (\psi_1(x), \psi_2(x), \psi_3(x))^{\top}$$

■ Se define

$$\{f,g\}_{\psi} = \langle \psi, \nabla f \times \nabla g \rangle$$

■ Identidad de Jacobi:

$$\langle \psi, \operatorname{rot} \psi \rangle = 0$$

Nota: $\{f,g\}_{\psi} = \nabla f^{\top} \Pi_{\psi}, \nabla g$, donde

$$\Pi_{\psi} = \begin{pmatrix} 0 & \psi_3 & -\psi_2 \\ -\psi_3 & 0 & \psi_1 \\ \psi_2 & -\psi_1 & 0 \end{pmatrix}$$



Foliaciones Inducidas por Campos Vectoriales

Existencia y Unicidad



Foliación por Curvas Integrales

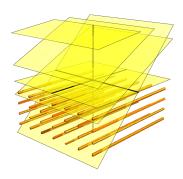


Campos Vectoriales vs Distribuciones

Campo Vectorial

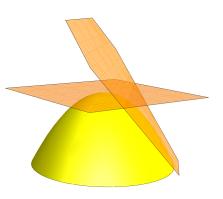


Distribución

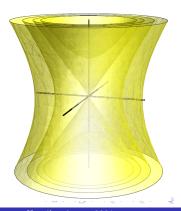


Foliaciones por Distribuciones Singulares

■ Stefan-Sussman



Foliación por Variedades Integrales



Estructura de Poisson \leftrightarrow Foliación Simpléctica

Sea Π tensor de Poisson:

$$D^{\Pi} := \{ X_f \mid f \in C_M^{\infty} \},$$

con
$$X_f(g) = \{f, g\}.$$

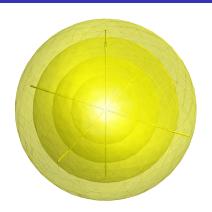
Afirmación:

 D^{Π} es integrable.



Foliación simpléctica.

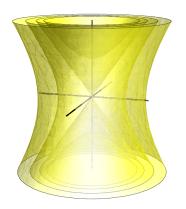
Ejemplo: $\mathfrak{so}(3)$



$$\psi_1 = x_1, \quad \psi_2 = x_2, \quad \psi_3 = x_3$$

•
$$\psi_1 = x_1, \quad \psi_2 = x_2, \quad \psi_3 = x_3$$
• $\Pi_{\psi} = \begin{pmatrix} 0 & x_3 & -x_2 \\ -x_3 & 0 & x_1 \\ x_2 & -x_1 & 0 \end{pmatrix}, \{f, g\}_{\psi} = \langle \psi, \nabla f \times \nabla g \rangle$

Ejemplo: $\mathfrak{sl}(2)$

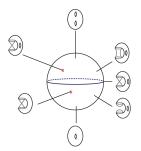


Ejemplos, 2D, 3D

- 2D: Toda superficie cerrada y orientable es simpléctica, por tanto de Poisson.
- 3D: Toda 3-variedad cerrada y orientable admite una foliación por superficies (Likorish, Novikov, Zieschang), una estructura de Poisson regular (Ibort-Torres) y una estructura de Poisson con singularidades Bott-Morse, conjunto singular círculos y puntos (Evangelista-TorresOrozco-S.-Vera).

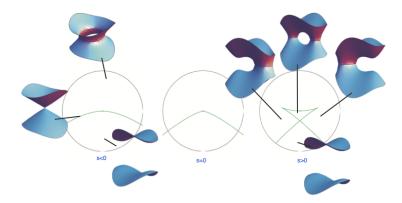
Ejemplos, 4D

■ 4D: Toda 4-variedad lisa cerrada y orientable admite una una estructura de Poisson de rango genérico 2 con singularidades de Lefschetz quebradas (GarcíaNaranjo-S.-Vera)



Ejemplos, 4D

■ 4D: Toda 4-variedad lisa cerrada y orientable admite una estructura de Poisson de rango genérico 2 con singularidades de corrugadas (S.-TorresOrozco).



Estructuras de Poisson

■ Sistema Hamiltoniano:

$$\dot{x} = \{H, x\}, \quad x \in \mathbb{R}^n$$

■ Campo Hamiltoniano:

$$X_h = \mathbf{i}_{\mathrm{d}h} \Pi$$

■ Campo de Poisson:

$$\mathcal{L}_Z\Pi=0.$$



Campo Modular

• (M,Π,Ω) variedad de Poisson Orientable:

$$\mathcal{L}_X \Omega = \operatorname{div}_{\Omega} X \cdot \Omega$$

■ Campo Modular:

$$Z:=h\longmapsto \operatorname{div}_{\Omega}X_h$$

$$\Downarrow$$

$$\mathcal{L}_{Z}\Pi=0 \qquad \text{y} \qquad Z^{f\,\Omega}=Z^{\Omega}-X_{\ln|f|}$$

Definición

Una variedad de Poisson orientable (M,Π) se dice unimodular si admite una forma de volumen invariante bajo el flujo de todo campo Hamiltoniano.



Bibliografía

- Poisson structures on smooth 4-manifolds, García-Naranjo, S., Vera, Lett. Math. Physics, 105, No.11, (2015) 1533-550.
- Poisson structures on wrinkled fibrations, Torres Orozco, S., Bull. Mexican Math. Soc., 22, No.1 (2016), 263–280.
- On Bott-Morse Foliations and their Poisson Structures in Dimension 3, Evangelista- Alvarado, S., Torres Orozco, Vera, Jour. of Singularities, 19 (2019), 19–33.
- On Computational Poisson Geometry I: Symbolic Foundations, Evangelista-Alvarado, Ruíz-Pantaleón, S., Jour. Geometric Mechanics 13(4), (2021) 607–628.
- On Computational Poisson Geometry II: Numerical Methods, Evangelista-Alvarado, Ruíz-Pantaleón, S., Jour. Computational Dynamics 8(3) (2021) 273–307.