

# Chapter 1

## 1.1 1

consideremos la ecuación hypergeométrica

$$x(1-x)\frac{d^2u}{dx^2} + \{c - (a+b+1)x\}\frac{du}{dx} - abu$$

con exponentes imaginarios puros

$$1-c = i\theta_0, c-a-b = i\theta_1, a-b = i\theta_2$$

(Los exponentes son por las soluciones )

Donde supondremos  $\theta_0, \theta_1, \theta_2 > 0$ . Para cualesquiera dos soluciones linealmente independientes  $u_1$  y  $u_2$  tenemos el mapeo multivaluado

$$s : \mathcal{C} - \{0, 1\} \ni x \mapsto u_1(x) : u_2(x) \in \mathcal{P} := \mathcal{C} \cup \{\infty\}$$

llamado el mapeo de Schwarz.

## 1.2 2

Para nuestros propositos hallaremos un dominio en el plano- $x$  y un dominio en el plano- $s$  (estos aun no los coloco aqui ya que no termino de dibujarlos aun) tal que el mapeo

$$s|_{F_x} : F_x \rightarrow F_s$$

es un biholomorfismo (conformally isomorphic) y el mapeo  $s$  se puede recuperar via el mapeo restringido  $s|_{f_x}$  a traves del principio de reflexión de Schwarz, estos se llaman dominios fundamentales para el mapeo de Schwarz.

Denotemos por  $C(c, r)$  el círculo en el plano  $s$  con centro  $c$  y radio  $r$  y considerense los tres círculos disjuntos en el plano  $s$

$$C_1 = C(0, 1), C_2 = C(0, T), C_3 = C(-C, R)$$

Donde  $T = e^{\theta_1 \pi}, r = e^{-\theta_0 \pi}$

$$C = \frac{\xi(1 - r^2)}{\xi^2 - r^2}, R = \frac{r(1 - \xi^2)}{\xi^2 - r^2}, \xi = \left( \frac{\cosh \theta_2 \pi + \cosh(\theta_0 - \theta_1) \pi}{\cosh \theta_2 \pi + \cosh(\theta_0 + \theta_1) \pi} \right)^{\frac{1}{2}}$$

Cuando  $\theta_2 = 0$   $\cosh(\theta_0 - \theta_1) \pi = \frac{1 + (rt)^2}{2rT}$  y  $\cosh(\theta_0 + \theta_1) \pi = \frac{r^2 + T^2}{2rT}$  y también  $\cosh \theta_2 \pi = 1$  por lo que  $\xi^2|_{\theta_2=0} = \frac{1 + \frac{1 + (rt)^2}{2rT}}{1 + \frac{r^2 + T^2}{2rT}} = \frac{\frac{2rT + 1 + (rt)^2}{2rT}}{\frac{2rT + r^2 + T^2}{2rT}} = \frac{T^2 + 2rT + 1}{r^2 + 2rT + T^2} = \frac{(rT + 1)^2}{(r + T)^2}$  entonces  $\xi|_{\theta_2=0} = \frac{Tr + 1}{T + r}$

Ya que  $T > 1$  y  $r < 1$  tenemos por un lado  $r^2 < 1$  entonces  $Tr + r^2 < Tr + 1$ , es decir,  $r(T + r) < Tr + 1$ , entonces;  $r < \frac{Tr + 1}{T + r}$ .

Por otro lado;  $r < 1$  y también  $T - 1 > 0$  por lo que  $(T - 1)r < T - 1$  entonces  $Tr - r < T - 1$  y luego  $Tr + 1 < T + r$  por lo que  $\frac{Tr + 1}{T + r} < 1$  Dado que  $\xi$  como una función de  $\theta_2 \geq 0$  incrementa de manera monótona a 1 y

$$1 > \xi|_{\theta_2=0} = \frac{Tr + 1}{T + r} > r$$

tenemos

$$C - R - 1 = \frac{\xi(1 - r^2)}{\xi^2 - r^2} - \frac{r(1 - \xi^2)}{\xi^2 - r^2} - 1 = \frac{\xi - \xi r^2 - r + r \xi^2 - \xi^2 - r^2}{\xi^2 - r^2} = \frac{\xi - r + \xi r(-r + \xi) - (\xi - r)(\xi)}{\xi^2 - r^2}$$

$$T - C - R = \frac{(T + r)\xi - (Tr + 1)}{\xi - r} > 0$$

y tenemos

$$-T < -C - R < -C + R < -1 < 1 < T$$

El dominio en el semi-plano superior, acotado por  $C_1, C_2, C_3$  y el eje real, puede servir como un dominio fundamental  $F_s$ , y tiene la forma de un puente de doble arco como en la figura 1. El dominio fundamental  $F_x$  también tiene la forma de un puente de doble arco como en la figura 1, y esta acotado por tres segmentos reales y tres curvas que no son parte de circunferencias.

### 1.3 4

El grupo de monodromia

Gracias a estos dominios fundamentales y el principio de reflexion de Schwars aplicado a lo largo de los lados, el grupo de monodromia de la ecuacion diferencial se puede describir como sigue; La reflexión con respecto al circulo  $C(c, r)$  donde  $c$  es real, esta dada por

$$\psi(c, r) : s \mapsto \frac{r^2}{\bar{s} - c}$$

Sea  $\bar{\lambda}$  el grupo generado por las tres reflexiones respecto a los circulos  $C_1, C_2, C_3$ , respectivamente. El grupo de monodromia  $\lambda_\theta$  de la ecuación hypergeometrica es el subgrupo de  $\bar{\lambda}$ , de indice 2 que consiste de las palabras pares de  $\psi_1, \psi_2, \psi_3$ .

Por otro lado, para el circulo  $C(c, r)$  definimos la transformación fraccional lineal de orden 2 que fija los dos puntos de intersección del circulo y el eje real:

$$\gamma(c, r) : s \mapsto \frac{r^2}{s - c} + c$$

Sea  $\Gamma_\theta(\theta)(\theta_0, \theta_1, \theta_2)$  el grupo generado por tres involuciones  $\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3$  con respecto a los circulos  $C_1, C_2, C_3$ , respectivamente. El grupo de monodromia  $\lambda_\theta$  es el subgrupo de  $\gamma_\theta$ , de indice 2 que consiste de las palabras pares de  $\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3$ . Sea  $\omega(\subset \mathcal{P}^\infty)$  el dominio de discontinuidad de  $\gamma_\theta$  y el grupo de Schotky  $\gamma_\theta$ .

Esta representación tiene algunos problemas, aunque la ecuación hiprgeometrica es simétrica respecto de  $\theta_0, \theta_1, \theta_2$ , los tres circulos  $C_1, C_2, C_3$  no lo son. Por ejemplo si  $\theta_2 \rightarrow 0$  los circulos  $C_2$  y  $C_3$  se tocan, y si  $\theta_1 \rightarrow 0$  entonces  $C_3$  tiende a un punto y  $C_1$  y  $C_2$  coinciden, más aún ya que  $C_1$  y  $C_2$  son concentricos ....Hacemos un cambio de coordenadas como sigue :

$$s \mapsto \frac{(3 + T^2)s + 1 + 3T^2}{4(s + T^2)}$$

entonces los diametros de los circulos en el eje real estan dados por

$$C_1 : [s_4, s_5], C_2 : [s_1, s_6], C_3 : [s_2, s_3]$$

figura 2

Donde

$$s_1 = -\frac{(1 - T)^2}{4T}, s_2 = -\frac{(T - 1)^3 - (3 + T^2)(T - C - R)}{4(T^2 - T + T - C - R)}$$

$$s_3 = -\frac{(1+T^2)(C-R-1)}{4(T^2-1-(C-R-1))} + \frac{1}{2}, s_4 = \frac{1}{2}$$

$$s_5 = 1, s_6 = \frac{(1+T)^2}{4T}$$

Notemos que  $s_1 < s_2 < \dots < s_6$  Ahora podemos probar lo siguiente:

**Proposition 1.1.** *Si  $\theta_1 = 0$  entonces  $C_1$  y  $C_2$  se tocan en un punto; Si  $\theta_2 = 0$  entonces  $C_2$  y  $C_3$  se tocan en un punto; Y si  $\theta_0 = 0$ , entonces  $C_3$  y  $C_1$  se tocan en un punto*

*Prueba.*

Cuando  $\theta_1 = 0$ , notemos que en este caso  $T = e^{\theta_1 \pi}$  y dado que  $\theta_1 = 0$  se tiene que  $T = 1$ , también recordemos que  $C_1 : [s_4, s_5]$  y  $C_2 : [s_1, s_6]$  y dado que  $s_5 = 1$  y  $s_6 = \frac{(1+T^2)^2}{4T} = \frac{(1+1^2)^2}{4} = \frac{4}{4} = 1$  es decir  $C_1$  y  $C_2$  se tocan en 1.

Si  $\theta_2 = 0$ , primero veremos que  $T - C - R = 0$ , como  $\theta_2 = 0$  entonces  $\xi = \frac{Tr+1}{T+r}$  esto implica que  $(T+r)\xi = Tr+1$  y como  $T - C - R = \frac{(T+r)\xi - (Tr+1)}{\xi - r} = \frac{Tr+1 - (Tr+1)}{\xi - r} = 0$ , Ahora bien  $s_1 = -\frac{1-T^2}{4T}$  y  $s_2 = -\frac{(T-1)^3 - (3+T^2)(T-C-R)}{4(T^2-T+T-C-R)} = -\frac{(T-1)^3}{4(T^2-T)} = -\frac{(T-1)^2(T-1)}{4T(T-1)} = -\frac{(T-1)^2}{4T} = s_1$  por lo que  $C_2$  y  $C_3$  se tocan en  $s_1$ .

Por último si  $\theta_0 = 0$  tenemos  $r = e^{-\theta_0 \pi}$  en este caso  $r = 1$  mostremos que  $C - R - 1 = 0$ .  $C - R - 1 = \frac{(1-r)(1-\xi)}{\xi+r} = 0$  ya que  $r = 1$ , entonces  $s_3 = \frac{(1+T^2)(C-R-1)}{4(T^2-1-C-R-1)} + \frac{1}{2} = \frac{1}{2}$  ya que  $C - R - 1 = 0$  y dado que  $C_3 : [s_2, s_3]$  y  $C_1 : [s_4, s_5]$  por los calculos anteriores obtuvimos  $s_4 = s_3$  (recordando que  $s_4 = \frac{1}{2}$ ), Concluyendo con la prueba.