

Estuvimos viendo el comportamiento de iteraciones de transformaciones simplécticas.

si f simpléctica, $f \circ f$, $f \circ f \circ f$, ... $f \circ \dots \circ f$ son simplécticas.

Teorema 1

(i) Si A es matriz simpléctica $\Rightarrow A^{-1}$ existe y es simpléctica.

(ii) A, B matrices simplécticas $\Rightarrow AB$ es simpléctica.

Dem

(i) A simpléctica $\Rightarrow \underline{A^T J A = J}$
sabemos que $A^{-1} \Rightarrow A^T J = J A^{-1}$
 $(A^{-1})^T J A^{-1} = (A^{-1})^T A^T J = (A^T)^{-1} A^T J$
 $= J \Rightarrow A^{-1}$ es simpléctica.

(ii) $A^T J A = J$, $B^T J B = J$

$$(AB)^T J (AB) = B^T A^T J AB = B^T J B = J$$

AB es simpléctica. //

Cor

Sea $S_p(n) = \{ \text{matrices simplécticas de } 2n \times 2n \}$
es un grupo.

Dem Notar que $I_{2n}^{-1} J I_{2n} = J$, (i) + (ii) Teo 1 //

Teorema 2

(i) Sea $f: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n}$ simplectomorfismo, entonces f^{-1} es simplectomorfismo

(ii) Sean $f, g: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n}$ simplectomorfismos, entonces $f \circ g$ es simplectomorfismo.

Dem

Usando el teorema 1

(i) Sea $A = Df(z) \Rightarrow A$ es simpléctica.
 f es difeomorfismo, existe f^{-1} y

$$Df^{-1}(\tilde{z}) \quad (\tilde{z} = f(z)) \quad \text{es } A^{-1}$$

f^{-1} es simplectomorfismo.

(ii) f y g simplectomorfismos

$$D_z f(g(z)) = \left[D_g f(g(z)) \right] \left[D_z g(z) \right]$$

es simpléctica ya que lo son. //

Invarianza de la estructura hamiltoniana bajo transformaciones simplécticas.

Sea $\dot{z} = J \nabla H(z, t)$ syst Ham en \mathbb{R}^{2n}

$z = y(z)$ un cambio de variables simpléctico.

$\dot{y} = J \nabla \tilde{H}(y, t)$ con $\tilde{H}(y, t) = H(z(y), t)$

Proposición

Sea $\dot{z} = J \nabla_z H(z, t)$ en \mathbb{R}^{2n} , $z = y(z)$
con $y: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n}$ difeomorfismo.

Entonces $\dot{y} = J \nabla_y \tilde{H}(y, t)$ con $\tilde{H}(y, t) = H(z(y), t)$

Dem

$$\dot{z}_i = \sum_{j=1}^{2n} \frac{\partial z_i}{\partial y_j} \dot{y}_j \Rightarrow \dot{z} = [D_y z] \dot{y}, \quad z = z(y)$$

También $\nabla_z H : \frac{\partial}{\partial z_i} H = \sum_{j=1}^{2n} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial y_j} \frac{\partial y_j}{\partial z_i}$

$$= \sum_{j=1}^{2n} \frac{\partial y_j}{\partial z_i} \frac{\partial \tilde{H}}{\partial y_j}$$

Hemos usado que $H(z, t) = H(z(y(z)), t)$
 $= \tilde{H}(y(z), t)$

$$\nabla_z H(z) = [D_z y]^T \nabla_y \tilde{H}(y, t)$$

Es decir $\dot{z} = J \nabla_z H(z, t) \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow [D_y z] \dot{y} = J [D_z y]^T \nabla_y \tilde{H}(y, t)$$

$$\left(\begin{array}{l} \text{Como } y(z(y)) = y \\ [D_z y] [D_y z] = I_{d_{2n}} \end{array} \right)$$

$$\Leftrightarrow \dot{y} = [D_z y]^{-1} J [D_z y]^T \nabla_y \tilde{H}(y, t)$$

¿ $[D_z y]^{-1}$ es simpléctica?

Dado que A^T es simpléctica cuando A
lo es entonces $[D_z y]^{-1} J [D_z y]^T = J$

$$\dot{y} = J \nabla_y \tilde{H}(y, t) //$$

$$A^T J A = J \Rightarrow J A^T J A = -I_{2n}$$

$$\Rightarrow J A^T = A^{-1} J$$

$$A J A^T = A A^{-1} J = J //$$

A^T es simpléctica.

Esto es útil para entender las ecuaciones de movimiento cerca de una solución especial.

$$\dot{z} = J \nabla H(z), \quad H = \frac{1}{2} z^T A z + \varepsilon H_1(z)$$

$$\dot{z} = J A z + \varepsilon J \nabla H_1(z)$$

↘ perturbación Hamiltoniana

Problema Buscar $z = T(y)$, T simpléctica

para que

$$(H \circ T)(y) = \frac{1}{2} y^T A y + \varepsilon \bar{H}_1(y)$$

\bar{H} sea lo más sencillo posible.

Invarianza del corchete de Poisson.

Proposición

Sea T symplectomorfismo en \mathbb{R}^{2n} , $z = T(y)$
 $(T \in C^\infty)$. Entonces $[f, g](z) = [f \circ T, g \circ T](y)$
 $\forall f, g \in C^\infty(\mathbb{R}^{2n})$

Dem. Notación $z = z(y)$, $f \circ T = \bar{f}$

$$[f, g](z) = [D_z f]^T J [D_z g] \quad (1)$$

Si $f(z) = f(z(y(z))) = \bar{f}(y(z))$

$$D_{z_i} f = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f}{\partial y_j} \frac{\partial y_j}{\partial z_i} \rightarrow$$

$$D_z f = [D_z y]^T D_y \bar{f}$$

$$(1) = ([D_z y]^T D_y \bar{f})^T J ([D_z y]^T D_y \bar{g})$$

$$= [D_y \bar{f}]^T [D_z y] J [D_z y]^T D_y \bar{g}$$

$$= [D_y \bar{f}]^T J [D_y \bar{g}] = [f \circ T, g \circ T](y) //$$