

Кандидат физ.-мат. наук, доцент, докторант КФУ

ГЕОДЕЗИЧЕСКИЕ И КОГОМОЛОГИИ НА ТРЕХМЕРНЫХ ПСЕВДОРИМАНОВЫХ ОДНОРОДНЫХ ПРОСТРАНСТВАХ

Работа посвящена нахождению геодезических и когомологий на трехмерных псевдоримановых однородных пространствах с использованием пакета Maple. Рассматриваемая тема имеет многочисленные приложения в механике, оптике, теории поля для моделирования динамических систем на римановых многообразиях [1]. Изучение геодезических сопряжено с необходимостью исследования систем дифференциальных уравнений, что вынуждает прибегать к компьютерным методам исследования, в частности, к системе Maple.

Вначале получена локальная классификация трехмерных псевдоримановых однородных пространств как пар алгебр Ли. Для каждой такой пары вычисляем геодезические и когомологии (пакеты DifferentialGeometry, GroupActions, LieAlgebras, Tensor, LieAlgebraCohomology). Приведем пример для конкретной пары с таблицей умножения

$$[[e_1, e_2] = e_2, [e_1, e_3] = -e_3].$$

Сначала вычислим когомологии (функции RelativeChains и Cohomology). Получим

$$C := [[], [\theta_4], [-\theta_2 \wedge \theta_3], [-\theta_2 \wedge \theta_3 \wedge \theta_4], []],$$

$$H := [[\theta_4], [-\theta_2 \wedge \theta_3], [-\theta_2 \wedge \theta_3 \wedge \theta_4]]$$

Умножение элемента группы с координатами [a1, a2, a3, a4] на элемент с координатами [x1, x2, x3, x4] (функция LeftMultiplication):

$$[x_1 = a_1 + x_1 e^{-a_3}; x_2 = a_2 + x_2 e^{a_3}; x_3 = x_3 + a_3; x_4 = x_4 + a_4].$$

Правоинвариантные векторные поля (функция LieAlgebraData):

$$[D_{x_1}; D_{x_2}; -x_1 D_{x_1} + x_2 D_{x_2} + D_{x_3}; D_{x_4}].$$

Обозначим многообразие M и координаты [x, y, z] на M, действие группы G на M:

$$[x = a_1 + x e^{-a_3}; y = a_2 + y e^{a_3}; z = z + a_4].$$

Локальное действие (InfinitesimalTransformation):

$$[D_x; D_y; -x D_x + y D_y; D_z].$$

Подалгебра, являющаяся алгеброй Ли стабилизатора (IsotropySubalgebra): $[-x D_x + y D_y]$. Тензор на группе Ли в виде левоинвариантной формы Мауэра-Картана (с точностью до константы)

$$dx_1 dx_2 + dx_2 dx_1 + b dx_4 dx_4.$$

Сведем этот инвариантный тензор (PushPullTensor) к инвариантной невырожденной метрике на M:

$$g = dx dy + dy dx + b dz dz.$$

Вычислим алгебру Ли векторов Киллинга (KillingVectors) - полную алгебру инфинитезимальных изометрий метрики:

$$[-zD_x+yD_z/b;D_z/b;-zD_y+xD_z/b;xD_x-yD_y;D_x;D_y].$$

Вычислим символы Кристоффеля (Christoffel): $C=0$, кривизну (CurvatureTensor): $R=0$. Вычислим первую ковариантную производную кривизны (CovariantDerivative), чтобы убедиться, метрика постоянной кривизны, метрика является конформно плоской (CottonTensor), тензор кручения (TorsionTensor) нулевой.

Пусть ∇ - линейная связность на M . Если $[x(t); y(t); z(t)]$ - кривая на M , тогда уравнения геодезических относительно связности – это система второго порядка ОДУ. Найдем вектор (GeodesicEquations), компоненты которого – уравнения на геодезические:

$$\{d^2/dt^2x(t);d^2/dt^2y(t);d^2/dt^2z(t)\}.$$

Решив эту систему 2 ОДУ второго порядка (dsolve) получаем геодезические:

$$\{x(t)=C5 t+C6;y(t)=C3 t+C4;z(t)=C1 t+C2\}$$

Также библиотека plots системы Maple предоставляет возможности построения трехмерной динамической компьютерной модели геодезических, оснащенной динамическим цифровым, языковым и графическим сопровождением.

Список использованной литературы:

1. Арнольд В.И. Математические методы классической механики. – М., 1989. – 472 с.