



Structures de Lie-Poisson sur $SU(2)$ et $SL(2, \mathbf{R})$

S. Benmouloud*, B. Ganbouri†, SM. Sbai‡

*E.G.A.L Département of Mathematics, Faculty of Sciences
University Ibn Tofail, Kenitra , Morocco.*

Abstract

We show that every multiplicativ Poisson tensor on $Su(2)$ or $SL(2, \mathbf{R})$ is linearizable in a neighborhood of the identity element.

Nous montrons que toutes les structures de lie-Poisson sur $SU(2)$ et $SL(2, \mathbf{R})$ sont linéarisables.

I. INTRODUCTION

Soit G un groupe de Lie et $P \in \wedge^2 TG$ une structure de Poisson sur G . Elle est dite de lie-Poisson si le bivecteur P est multiplicatif:

$$P(x.y) = L_{x_*}P(y) + R_{y_*}P(x),$$

où L_{x_*} (resp. R_{x_*}) désigne la différentielle de la translation à gauche, (resp. à droite) par x en l'unité du groupe. Si e désigne le neutre de G , on voit que $P(e) = 0$.

Soit (x^1, \dots, x^n) un système de coordonnées locales dans un voisinage U de e , en tout point $x \in U$, on a:

$$P(x) = \sum_{1 \leq i < j \leq n} P_{ij}(x) \cdot \partial_{x^i} \wedge \partial_{x^j}.$$

La série de Taylor des fonctions $P_{ij}(x)$ s'écrit:

$$P_{ij}(x) = C_k^{ij} \cdot x^k + \theta_k^{ij}(x) \cdot x^k,$$

où $C_k^{ij} = \frac{\partial P_{ij}}{\partial x^k}(e)$ et $\theta_k^{ij}(x)$ sont des fonctions s'annulant en e .

Dans cette note on s'intéresse au problème de linéarisation suivant:

existe-t-il un système de coordonnées locales où les $\theta_k^{ij}(x)$ sont les fonctions nulles de sorte que l'expression du bivecteur P se réduise à sa partie linéaire?

Nous répondons affirmativement à cette question dans le cas des groupes $SU(2)$ et $SL(2, \mathbf{R})$. Notre base de travail est la classification de C.Ohn[O].

Dans la section 2 nous rappelons quelques définitions et résultats préliminaires, puis proposons une linéarisation des structures de Lie-Poisson sur $SU(2)$ et $SL(2, \mathbf{R})$ dans la section 3.

II. GROUPE DE LIE-POISSON

A. Définition

Soit G un groupe de Lie et $P \in \wedge^2 TG$ une structure de Poisson sur G . Le bivecteur P est appelé structure de Lie-Poisson sur G , s'il est compatible avec la loi du groupe:

$$P(x.y) = L_{x_*}P(y) + R_{x_*}P(x), \quad x, y \in G,$$

*Ben.sam@netcourier.com

†G_busslem@yahoo.fr

‡Sbaisimo@netcourier.com

© a GNPHE publication 2005, ajmp@fsr.ac.ma

où L_{x_*} (resp. R_{x_*}) désigne la différentielle de la translation à gauche, (resp. à droite) par x , en l'unité du groupe. Si e désigne le neutre de G , on a $P(e) = 0$.

B. Expression infinitésimale

Soit g l'algèbre de Lie du groupe de Lie G et soit

$$p : g \longrightarrow \Lambda^2 g$$

$$X \longmapsto p(X) = (d_e P)(X).$$

Cette application possède les deux propriétés suivantes:

2.2.1 Compatibilité avec la structure de Lie de g .

On prolonge l'action adjointe de g à $\Lambda^2 g$ par

$$X.(A \wedge B) = [X, A] \wedge B + A \wedge [X, B].$$

On a alors:

$$p([X, Y]) = X.p(Y) - Y.p(X).$$

Cette relation est une condition de 1-cocycle, ($\delta p = 0$), dans la cohomologie de Chevalley, pour la structure de g -module sur $\Lambda^2 g$. On a donc $p \in H_{Ch}^1(g, \Lambda^2 g)$.

2.2.2 Algèbre de Lie linéarisée

L'application transposée de $p : p^* : \Lambda^2 g^* \longrightarrow g^*$ définit une structure d'algèbre de Lie sur g^* , appelée algèbre de Lie linéarisée associée à P .

Un théorème de Drinfeld [D] établit une correspondance biunivoque entre les structures de Lie-Poisson sur les groupes simplement connexe et les structures $(g, [,], p)$.

III. CAS SEMI-SIMPLE

Dans ce cas $H_{Ch}^1(g, \Lambda^2 g) = 0$, ainsi le cocycle p est exact: $\exists Q \in \Lambda^2 g$ tel que $p = \partial Q$. Autrement dit:

$$p(X) = X.Q, \quad X \in g.$$

De plus, le bivecteur Q qui vérifie l'équation de Yang-Baxter $[Q, Q]_s = 0$, définit une structure multiplicative sur G par:

$$P = \tilde{Q} - \hat{Q},$$

où \tilde{Q} , (resp. \hat{Q}), est le bivecteur invariant à gauche (resp. à droite) sur G , associé à Q .

A. Dimension Trois

Les structures de Lie-Poisson sur $SU(2)$ et $SL(2, \mathbf{R})$ ont été calculées par C.Ohn [O] : les solutions de Yang-Baxter sur les algèbres de Lie respectives fournissent le cocycle p et le bivecteur multiplicatif P .

Nous montrons que toutes ces structures sont linéarisables au voisinage de l'élément neutre.

B. Linéarisation

La comparaison des lieux singuliers et feuilletages symplectiques des structures de Poisson sur g et G indique une solution du système d'équations:

$$\{\varphi_i, \varphi_j\} = C_{ij}^k \varphi_k, \quad 1 \leq i, j \leq 3,$$

où $\{, \}$ désigne le crochet de Poisson sur $C^\infty(G)$, associé à P par

$$\{f, g\} = P(df \wedge dg),$$

et $(C_{ij}^k)_{1 \leq i, j, k \leq 3}$ sont les constantes de structures de l'algèbre de Lie (g^*, p^*) , linéarisée de P .

Il suffit alors de vérifier que $(\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3)$ est un système de coordonnées au voisinage de e tel que $\varphi_i(e) = 0, \quad i = 1, 2, 3$.

C. Le groupe $SU(2)$

On considère le groupe de lie

$$SU(2) = \left\{ \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\bar{\beta} & \bar{\alpha} \end{pmatrix} / \alpha, \beta \in \mathbf{C}, \alpha\bar{\alpha} + \beta\bar{\beta} = 1 \right\},$$

son algèbre de Lie est:

$$su(2) = \{S \in \mathbf{C}^{2 \times 2} / {}^t \bar{S} + S = 0 \text{ et } \text{Tr}(S) = 0\}.$$

Soit:

$$X = \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix}; Y = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}; Z = \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

une base $su(2)$. Le crochet de Lie est défini par:

$$[Z, X] = 2Y; [Z, Y] = -2X; [X, Y] = 2Z.$$

Les champs invariants à gauche associés à la base de $su(2)$ ont pour expression:

$$\tilde{X} = -y\partial_x + x\partial_y + t\partial_z - z\partial_t$$

$$\tilde{Y} = -z\partial_x - t\partial_y + x\partial_z + y\partial_t$$

$$\tilde{Z} = -t\partial_x + z\partial_y - y\partial_z + x\partial_t$$

. Une famille de solutions de Yang-Baxter est:

$$Q = k.X \wedge Y, \quad k \in \mathbf{R}_+^*$$

. Cocycle: pour $a, b, c \in \mathbf{R}$, p a pour expression:

$$p(aX + bY + cZ) = 2kbY \wedge Z - 2kaZ \wedge X.$$

. Structures de Lie-Poisson:

$$P(x, y, z, t) = 2k(xz - yt)\tilde{Y} \wedge \tilde{Z} - 2k(xy + zt)\tilde{Z} \wedge \tilde{X} + 2k(y^2 + z^2)\tilde{X} \wedge \tilde{Y}.$$

. Coordonnées linéarisantes:

Proposition: l'application $\varphi = (\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3)$:

$$\varphi(x, y, z, t) = \left(y, z, \text{Arc tan } \frac{t}{x} \right),$$

est un difféomorphisme au voisinage de $e = (1, 0, 0, 0)$, avec $\varphi_i(e) = 0, i = 1, 2, 3$ et

$$\begin{aligned} \{\varphi_2, \varphi_3\} &= 2k\varphi_2 \\ \{\varphi_3, \varphi_1\} &= -2k\varphi_1 \\ \{\varphi_1, \varphi_2\} &= 0. \end{aligned}$$

D. Le groupe $SL(2, \mathbf{R})$

On considère le groupe de Lie

$$SL(2, \mathbf{R}) = \left\{ \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} / x, y, z, t \in \mathbf{R}; (xt - yz) = 1 \right\},$$

son algèbre de Lie est:

$$sl(2, \mathbf{R}) = \{ \mathbf{S} \in \mathbf{R}^{2 \times 2} / \text{Tr}(\mathbf{S}) = 0 \},$$

de base:

$$X = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}; \quad Y = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}; \quad Z = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Le crochet de Lie est défini par:

$$[Z, X] = -2Y; \quad [Z, Y] = 2X; \quad [X, Y] = 2Z.$$

La base de champs invariants à gauche sur $SL(2, \mathbf{R})$ est:

$$\begin{aligned} \tilde{X} &= x\partial_x - y\partial_y + z\partial_z - t\partial_t \\ \tilde{Y} &= y\partial_x + x\partial_y + t\partial_z + z\partial_t \\ \tilde{Z} &= -y\partial_x + x\partial_y - t\partial_z + z\partial_t. \end{aligned}$$

3.4.1 Première famille de solutions de Yang-Baxter.

$$Q = k.X \wedge Y, \quad k \in \mathbf{R}_+^*.$$

. Cocycle: pour $a, b, c \in \mathbf{R}$, p a pour expression:

$$p(aX + bY + cZ) = 2kbY \wedge Z - 2kaZ \wedge X.$$

. Structures de Lie-Poisson:

$$P(x, y, z, t) = k(xy + zt)\tilde{Y} \wedge \tilde{Z} - \frac{1}{2}k(x^2 - y^2 + z^2 - t^2)\tilde{Z} \wedge \tilde{X} + k(1 - \frac{1}{2}(x^2 + y^2 + z^2 + t^2))\tilde{X} \wedge \tilde{Y}.$$

. Coordonnées linéarisantes:

Proposition: P est linéaire sur un voisinage de $e = (1, 0, 0, 1)$ dans le système de coordonnées

$$(x - t, y + z, \text{Arc tan } \frac{y - z}{x + t}).$$

3.4.2 Deuxième famille de solutions de Yang-Baxter.

$$Q = k.X \wedge Z, \quad k \in \mathbf{R}_+^*.$$

. Cocycle:

$$p(aX + bY + cZ) = -2kcY \wedge Z + 2kaX \wedge Y.$$

. Structures de Lie-Poisson:

$$P(x, y, z, t) = k(zt - xy)\tilde{Y} \wedge \tilde{Z} + k(-1 + \frac{1}{2}(x^2 - y^2 - z^2 + t^2))\tilde{Z} \wedge \tilde{X} + \frac{1}{2}k(x^2 + y^2 - z^2 - t^2)\tilde{X} \wedge \tilde{Y}.$$

. Coordonnées linéarisantes:

$(x - t, \text{Arctg } \frac{y+z}{x+t}, y - z)$ est un système de coordonnées linéarisantes pour P , au voisinage de l'élément neutre.

3.4.3 Troisième famille de solutions de Yang-Baxter.

$$Q = X \wedge (Y + Z).$$

. Cocycle:

$$p(aX + bY + cZ) = 2(b-c)Y \wedge Z - 2aZ \wedge X + 2aX \wedge Y.$$

. Structures de Lie-Poisson:

$$P(x, y, z, t) = 2zt\tilde{Y} \wedge \tilde{Z} + (t^2 - z^2 - 1)\tilde{Z} \wedge \tilde{X} + (1 - z^2 - t^2)\tilde{X} \wedge \tilde{Y}.$$

. Linéarisation:

L'algèbre de Lie linéarisée en e associée à P est $g^* = \langle X^*, Y^*, Z^* \rangle$ définie par

$$\begin{aligned} [Z^*, X^*] &= -2X^*; \\ [Z^*, Y^*] &= 2(Z^* - Y^*); \\ [X^*, Y^*] &= 2X^*. \end{aligned}$$

Le changement de base

$$X^{*'} = X^*; \quad Y^{*'} = Y^* - Z^*; \quad Z^{*'} = Z^*,$$

donne

$$\begin{aligned} [Z^{*'}, X^{*'}] &= 2X^{*'}; \\ [Z^{*'}, Y^{*'}] &= 2Y^{*'}; \\ [X^{*'}, Y^{*'}] &= 0 \end{aligned}$$

Cette algèbre est "non dégenérée" d'après la classification de Dufour [Du]. La structure de Poisson P est donc linéarisable au voisinage de l'unité, nous n'avons cependant pas de candidat pour un système de coordonnées linéarisantes.

IV. REFERENCES

- [D]. Drinfeld, Quantum groups, in Proc. ICM, MSRI, Berkeley, 1986.
 [Du]. J.P.Dufour, Linéarisation de certaines structures de Poisson, J. Differential Geometry 32 1990.
 [L]. J.H.Lu, Multiplicative and affine Poisson Structures on Lie groupe, B.S. (Beijing university, People's Republic of China), 1983, CPhil (university of California) 1987.
 [L,W]. J.H.Lu, A.Weinstein, Poisson-Lie group, dressing transformations and Bruhat decompositions, J.Differential Geo., (31), 1990.
 [O]. C.Ohn, Groupe de Lie-Poisson, U.L.B, Octobre 1989.