

● Varietà simplettiche e bracket di Magri.

X varietà differenziabile (complessa) T_x spazio tangente

$$\Omega^* = \bigoplus_{i \geq 0} \Omega^i \quad \text{fascio delle forme differenziali.}$$

Ω^* è un fascio di algebre graduate

Dato $\eta \in \Gamma(T_x)$ campo di vettori denotiamo

$$i_\eta \in \text{Der}^{-1}(\Omega^*, \Omega^*) \quad \text{come}$$

$$i_\eta(f) = 0 \quad \text{se } f \in \Omega^0$$

$$i_\eta(d_1 \wedge \dots \wedge d_k) = \sum_{i=1}^k (-1)^{i-1} d_1 \wedge \dots \wedge \eta(d_i) \wedge \dots \wedge d_k \quad d_i \in \Omega^1$$

$i_\eta =$ prodotto interno su η . Notare che

$$T_x \times \Omega^1 \rightarrow \Omega^0 \quad (\eta, d) \mapsto i_\eta(d)$$

è l'usuale accoppiamento di dualità.

● Definizione Dato $\eta \in \Gamma(T_x)$ si definisce la derivata di Lie

$$l_\eta: \Omega^k \rightarrow \Omega^k \quad l_\eta = [i_\eta, d]$$

dove $d =$ de Rham

Dato che $\deg(i_\eta) = -1$ e $\deg(d) = 1$ si ha $[i_\eta, d] = i_\eta \circ d + d \circ i_\eta$

Formula di Cartan: $\forall \eta, \nu \in \Gamma(T_x)$, ~~vale~~

$$i_{[\eta, \nu]} = [l_\eta, i_\nu] = [[i_\eta, d], i_\nu]$$

● Dim Sono entrambe derivazioni di grado -1 , basta

verificarle sulle 1-forme dx_i , x_i coordinate locali

Più in generale se $f \in \Omega^0$ si ha

$$i_{[\eta, N]} (df) = \eta(N(f)) - N(\eta(f))$$

$$[[i_N, d], i_N] (df) = [i_N, d](N(f)) - i_N(+d \eta(f)) = \eta(N(f)) - N(\eta(f)) \quad \square$$

Definizione Una struttura presimpletica su X è data da $\omega \in \Gamma(X, \Omega^2)$ non degenera.

Non degenera significa che l'applicazione

$$T_x \rightarrow \Omega^1 \quad \eta \mapsto i_\eta(\omega)$$

è un isomorfismo, antisimmetrico

Consideriamo il suo inverso

$$f: \Omega^1 \rightarrow T_x \quad i_{f(d)}(\omega) = d \quad \forall d \in \Omega^1$$

e le due applicazioni bilineari

$$\Omega^1_x \times \Omega^1_x \rightarrow \Omega^0 \quad (d, \beta) \mapsto \langle d, \beta \rangle_f = i_{f(d)}(\beta)$$

$$\Omega^1_x \times \Omega^1_x \rightarrow \Omega^1 \quad (d, \beta) \mapsto [d, \beta]_f, \text{ dove}$$

$$[d, \beta]_f = i_{f(d)}(d\beta) - i_{f(\beta)}(dd) + d \langle d, \beta \rangle_f \quad (\text{Bracket di Magri})$$

Dato che f è antisimmetrica, anche $\langle \rangle_f$ e $[\cdot, \cdot]_f$ sono antisimmetriche.

Lemma: Sono condizioni equivalenti:

1) $d\omega = 0$

2) $f: (\Omega^1, [\cdot, \cdot]_f) \rightarrow (T_x, [\cdot, \cdot]) \bar{e}$
un morfismo di Lie.

Se ciò accade X si dice simpletica

- Dimostrazione Si ha che $dW=0$ se e solo se $i_{\mathcal{L}(\alpha)}(i_{\mathcal{L}(\beta)}W) = 0 \quad \forall \alpha, \beta \in \Omega^1$. Dunque

$$\begin{aligned} \lrcorner \quad i_{[\mathcal{L}(\alpha), \mathcal{L}(\beta)]}W &= [[i_{\mathcal{L}(\alpha)}, d], i_{\mathcal{L}(\beta)}]W = [i_{\mathcal{L}(\alpha)}, d]\beta - i_{\mathcal{L}(\beta)}[i_{\mathcal{L}(\alpha)}, d]W \\ &= i_{\mathcal{L}(\alpha)}(d\beta) + d i_{\mathcal{L}(\alpha)}(\beta) - i_{\mathcal{L}(\beta)}i_{\mathcal{L}(\alpha)}(dW) - i_{\mathcal{L}(\beta)}(d\alpha) = [d, \beta]_{\mathcal{L}} - i_{\mathcal{L}(\beta)}i_{\mathcal{L}(\alpha)}(dW) \end{aligned}$$

e quindi

$$[\mathcal{L}(\alpha), \mathcal{L}(\beta)] = \mathcal{L}([d, \beta]_{\mathcal{L}}) - \mathcal{L}(i_{\mathcal{L}(\beta)}i_{\mathcal{L}(\alpha)}dW) \quad \square$$

- Corollario se $dW=0$ allora $(\Omega^1, [\cdot, \cdot]_{\mathcal{L}})$ è un'algebra di Lie e ~~è~~
 $[\ker d, \ker d]_{\mathcal{L}} \subset \text{Im}(d)$

il bracket di Magri di due forme chiuse è esatto.

Varietà симпlettiche olomorfe e teorema di Bogomolov.

Assumiamo adesso X compatta e W forma симпlettica.

Il bracket di Magri su Ω^1 si estende naturalmente

- ad un Bracket sulle sezioni C^∞ e quindi abbiamo un isomorfismo di algebre di Lie

$$\mathcal{L}: C^\infty(\Omega^1) \rightarrow C^\infty(TX)$$

che si estende ad un isomorfismo tra i complessi di Dolbeault

$$A^{0,*}(\Omega^1) \xrightarrow{\mathcal{L}} A^{0,*}(TX)$$

$$[\alpha, \beta]_{\mathcal{L}} = i_{\mathcal{L}(\alpha)}(\partial\beta) - i_{\mathcal{L}(\beta)}(\partial\alpha) + \partial\langle \alpha, \beta \rangle_{\mathcal{L}}$$

- \mathcal{L} è un isomorfismo di DGLA e quindi $D\mathcal{L}_X$ è controllato da $(A^{0,*}(\Omega^1), [\cdot, \cdot]_{\mathcal{L}}, \bar{\partial})$

Supponiamo adesso X Kähler, allora per il $\partial\bar{\partial}$ -lemma i morfismi di DGLA

$$\begin{array}{ccc} & (\text{Ker } \partial, L, J, \bar{\partial}) & \\ \swarrow & & \searrow \\ \left(\frac{\text{Ker } \partial}{\text{Im } \bar{\partial}}, 0, \bar{\partial} \right) & & (A^{0,*}(\mathcal{O}^{\otimes 2}), L, J, \bar{\partial}) \end{array}$$

sono quasiisomorfismi: $(\text{Ker } \partial \cong \mathbb{Z} \cdot \partial \in A^{0,*}(\mathcal{O}^{\otimes 2}) \mid \partial^2 = 0)$

~~Il~~ I rispettivi morfismi tra funtori di deformazione sono lisci e quindi, dato che

~~il~~ $\left(\frac{\text{Ker } \partial}{\text{Im } \bar{\partial}}, 0 \right)$ è abeliana, tutte le

ostacoli si annullano (Bogomolev)

Nota: Per l'annullamento delle ostacoli non è necessario che X sia Kähler ma è sufficiente che

$$b_2(X) = h^{2,0} + h^{0,2} + h^{1,1}$$

(Vedi ArXiv: 1109.4309)