

# OneCo-150517

May-17-15 12:14 PM

## Cheat Sheet OneCo

http://drorbn.net/AcademicPensieve/2015-05/  
initiated 14/4/15; modified 16/5/15, 5:14pm; continues 2015-04

**Models.** • In  $[x, y] = \delta x, xf(y) = f(y + \delta)x$ . If  $\delta^2 = 0$ ,  $[x, f(y)] = \delta f'(y)x$ .

• In  $[x, y] = \delta x + z^2, xf(y) = f(y + \delta)x + \frac{z^2}{\delta}(f(y + \delta) - f(y))$ . If  $\delta^2 = 0, [x, f(y)] = \delta f'(y)x + z^2 f'(y)$ .

• If  $S_n := \sum_{k=0}^{n-1} A^k C B^{n-1-k}$  then  $AS_n - S_n B = A^n C - C B^n$  so  $S_n = (L_A - R_B)^{-1}(A^n C - C B^n)$ .

• If  $\psi(x) = \sum_{n \geq 0} a_n x^n$  then  $\sum_{n \geq 0} a_n \sum_{k=0}^{n-1} b^n (-b)^{n-1-k} = (\psi(b) - \psi(-b))/2b$ .

**Deriving Gassner.**  $\mathcal{L}^{2Dw}$  is  $\mathbb{Q}\langle [b_i] \rangle \langle a_{ij} \rangle$  modulo locality,  $[a_{ij}, a_{ik}] = 0, [a_{ik}, a_{jk}] = -[a_{ij}, a_{jk}] = b_j a_{ik} - b_i a_{jk}$ , and  $[a_{ij}, a_{ji}] = b_i a_{ji} - b_j a_{ij}$ . Acts on  $\mathbf{V} = \mathbb{Q}\langle [x_i] \rangle \langle a_{i\infty} \rangle$  by  $[a_{ij}, x_i] = 0, [a_{ij}, x_j] = b_i x_j - b_j x_i$ . Hence  $e^{\text{ad } a_{ij}} x_i = x_i, e^{\text{ad } a_{ij}} x_j = e^{b_i} x_j + \frac{b_j}{b_i}(1 - e^{b_i})x_i$ . Renaming  $y_i = x_i/b_i, t_i = e^{b_i}$ ,

$$\text{get } [e^{\text{ad } a_{ij}}]_{y_i, y_j} = \begin{pmatrix} 1 & 1 - t_i \\ 0 & t_i \end{pmatrix}.$$

**The  $\mathcal{L}^{2Dw}$  Adjoint representation.**  $e^{\text{ad } a_{ij}}$  acts by

$$a_{kl} \mapsto a_{kl}, \quad a_{ik} \mapsto a_{ik}, \quad a_{kj} \mapsto e^{-b_i} a_{kj} + \frac{b_k}{b_i}(1 - e^{-b_i})a_{ij},$$

$$a_{ki} \mapsto a_{ki} + (1 - e^{-b_i})a_{kj} + b_k \frac{e^{-b_i} - 1}{b_i} a_{ij},$$

$$a_{jk} \mapsto e^{b_i} a_{jk} + \frac{b_j}{b_i}(1 - e^{b_i})a_{ik}, \quad a_{ji} \mapsto e^{b_i} a_{ji} + \frac{b_j}{b_i}(1 - e^{b_i})a_{ij}.$$

**Adjoint Gassner.** Renaming  $a_{ij} = a_{ij}/b_i$  and  $t_i = e^{b_i}$ , get

$$\alpha_{kj} \mapsto t_i^{-1} \alpha_{kj} + (1 - t_i^{-1}) \alpha_{ij},$$

$$\alpha_{ki} \mapsto \alpha_{ki} + (1 - t_i^{-1}) \alpha_{kj} + (t_i^{-1} - 1) \alpha_{ij}$$

$$\alpha_{jk} \mapsto t_i \alpha_{jk} + (1 - t_i) \alpha_{ik}, \quad \alpha_{ji} \mapsto t_i \alpha_{ji} + (1 - t_i) \alpha_{ij}.$$

Implementation/verification: [pensieve://2015-04/nb/ZeroCo.pdf](http://pensieve://2015-04/nb/ZeroCo.pdf). Interpretation:  $\pi_T$ -Artin?

**2Dv.**  $b$ : bracket trace;  $c$ : cobracket trace;  $\langle b, c \rangle = \delta \in \{0, 1\}$ ;  $\text{deg } b_i = \text{deg } c_j = \text{deg } a_{ij} = \text{deg } \delta = 1$ .

$\mathcal{A}^{2Dv}$  is  $\mathbb{Q}\langle [\delta] \rangle \text{FA}(b_i, c_j, a_{ij})$  (so  $\mathcal{L}^v = \{f + f^{ij} a_{ij}\}$ ) modulo locality,

**tt.**  $[a_{jk}, a_{jl}] = c_l a_{jk} - c_k a_{jl} =: \gamma_{jkl}$ , (note  $\gamma_{jkl} = 0$ )

**hh.**  $[a_{jk}, a_{ik}] = b_i a_{jk} - b_j a_{ik}$ ,

**th.**  $[a_{jk}, a_{ij}] = b_j a_{ik} - b_i a_{jk} + \gamma_{ijk}$ ,

$\hookrightarrow$   $[a_{ij}, a_{ji}] = \gamma_{ij}$ ,

**ab, ac.**  $[a_{ij}, b_i] = -[a_{ij}, b_j] = -[a_{ij}, c_i] = [a_{ij}, c_j]$

$= \delta a_{ij} - b_i c_j =: \gamma_{ij}$ ,

**bc.**  $[b_i, c_j] = 0$ .

So  $a_{ij} f = f^\delta a_{ij} - \frac{b_i c_j}{\delta} (f^\delta - f)$ ,  $[a_{ij}, f] = (f^\delta - f) \left( a_{ij} - \frac{b_i c_j}{\delta} \right)$ ,

with  $f^\delta := f \left( \begin{matrix} b_i \rightarrow b_i + \delta & b_j \rightarrow b_j - \delta \\ c_i \rightarrow c_i - \delta & c_j \rightarrow c_j + \delta \end{matrix} \right)$ .

**The Ascending Algebra  $\mathcal{A}^{2Dv}$ .** Same but with only  $a_{ij}, i < j$ .

**The OneCo Sub-Quotient** is  $\langle a_{ij} \rangle$  modulo  $\delta^2 = \delta c_i = c_j c_k = 0$ , so  $\mathcal{L}^{1co}$  is (coefficient functions non-central, in  $\mathbb{Q}\langle [b_i] \rangle$ )

$$\left\{ f^{ij} a_{ij} + f^{ijk} \gamma_{ijk} + f^{ijkl} \gamma_{ijkl} a_{kl} \right\} / (b_i \gamma_{ijk} = \gamma_{ij} a_{ik} - \gamma_{ik} a_{ij})$$

Then  $[a_{ij}, f] = (\partial_i f - \partial_j f) \gamma_{ij}$  and

**$\gamma b.$**   $[\gamma_{ij}, b_l] = 0$  and  $[\gamma_{ijk}, b_l] = 0$  incl.  $l \in \{i, j, k\}$ ,  
 **$tt\gamma.$**   $[a_{jk}, \gamma_{jl}] = 0$ ,  
 **$hh\gamma.$**   $[a_{jk}, \gamma_{ik}] = -b_j \gamma_{ik}$ ,  
 **$thy.$**   $[a_{jk}, \gamma_{ij}] = b_j \gamma_{ik}$ ,  
 **$ht\gamma.$**   $[a_{jk}, \gamma_{kl}] = b_j \gamma_{kl} - b_k \gamma_{jl}$ ,  
 **$tt\gamma_3.$**   $[a_{jk}, \gamma_{jlm}] = 0$ ,  
 **$th\gamma_3.$**   $[a_{jk}, \gamma_{ijl}] = b_j \gamma_{ikl} + \gamma_{il} a_{jk}$ ,  
 **$ht\gamma_3.$**   $[a_{jk}, \gamma_{klm}] = b_k \gamma_{jkl} + b_j \gamma_{klm}$ ,  
 **$hh\gamma_3.$**   $[a_{jk}, \gamma_{mik}] = -b_j \gamma_{nik} + \gamma_{mi} a_{jk}$ ,  
 $[a_{jk}, \gamma_{jkl}] = -\gamma_{jk} a_{il}$ ,  
 $[a_{jk}, \gamma_{ijk}] = -b_j \gamma_{ijk} + \gamma_{ij} a_{jk} + \gamma_{ik} a_{jk}$ .

(Is there a residual 4T?)

**Specific Brackets**

[a,a] brackets:

```
B[a[f_-, j_-, k_], a[g_-, l_-, m_]] := Plus[
  B[a[j_-, k_], a[l_-, m_]] /. {a[h_-, i_-, _] => a[f g h, i_-, _],
  y[a[f (0_-, g - 0_-, g), j_-, k_-, l_-, m_]] + y[a[g (0_-, f - 0_-, f), l_-, m_-, j_-, k_]]
] // LSimp;
(* tt *) B[a[j_-, k_], a[j_-, l_]] // DQ[j_-, k_-, l_] := y[l_-, j_-, k_-, l_] // LSimp;
(* hh *) B[a[j_-, k_], a[l_-, k_]] // DQ[l_-, j_-, k_] := a[b_-, j_-, k_] - a[b_-, i_-, k_] // LSimp;
(* th *)
B[a[j_-, k_], a[i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := a[b_-, i_-, k_] - a[b_-, j_-, k_] + y[l_-, i_-, j_-, k_] // LSimp;
(* ht *) B[a[j_-, k_], a[k_-, l_]] // DQ[j_-, k_-, l_] := -B[a[k_-, l_], a[j_-, k_]];
(* loc *) B[a[j_-, k_], a[l_-, m_]] // DQ[j_-, k_-, l_-, m_] := 0;
B[a[f_-, j_-, k_], a[g_-, l_-, m_]] := y[f (0_-, g - 0_-, g), j_-, k_] // LSimp;
(* tt *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, j_-, l_]] // DQ[j_-, k_-, l_] := 0;
(* hh *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := -y[b_-, f g, i_-, k_] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[b_-, f g, i_-, k_] // LSimp;
(* ht *)
B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, k_-, l_]] // DQ[j_-, k_-, l_] := y[b_-, f g, k_-, l_] - y[b_-, f g, j_-, l_] // LSimp;
(* loc *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, l_-, m_]] // DQ[j_-, k_-, l_-, m_] := 0;
B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, j_-, k_]] := y[-b_-, f g, j_-, k_] // LSimp;
```

*Why are brackets missing?*

*Remove comments, add highlighting*

*bigger font*

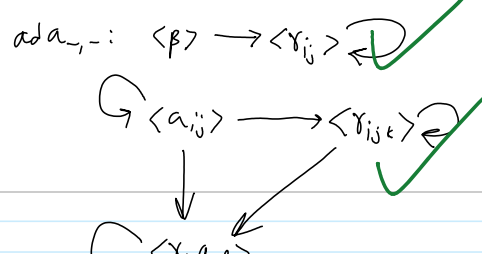
```
(* tt *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, j_-, l_]] // DQ[j_-, k_-, l_] := 0;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, k_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
(* th *) B[a[f_-, j_-, k_], y[g_-, i_-, j_]] // DQ[i_-, j_-, k_] := y[-b_-, f g, i_-, k_] + y[a[f g, i_-, j_-, k_]] // LSimp;
```

```
B[x_-, a[f_-, i_-, j_], y[a_-, m_-, n_]] := Plus[
  B[x_-, y[f_-, i_-, j_]] /. {y[g_-, k_-, l_] => y[g, k_-, l_-, m_-, n_]},
  B[x_-, a[l_-, m_-, n_]] /. {a[g_-, k_-, l_] => y[a[f g, i_-, j_-, k_-, l_], _] | y_a => 0}
] // LSimp
```

```
B[x_-, a[f_-, i_-, j_], y[a_-, m_-, n_]] := -B[y_-, x_];
B[_] | y | y_a, _] | y | y_a := 0;
```

**Representations.** •  $R(\beta/\gamma_j) := \{f + f^{ij} \gamma_{ij}\}$ .

**To do.** • Perhaps I should find a way to highlight the fact that  $v$  is a perturbation of  $w$ . • Position FiC. • Position the 2D Lie bialgebras.



state diagrams for ad  $a_{ik}$ :

state diagrams for ad  $a_{jk}$ :

$$\mathbb{G} \langle \gamma_{ij} a_{kl} \rangle$$

what is the  $\langle \gamma_{ij} \rangle$  rep?   
~~is there an ideal for every adjoint?~~

$$a_{jl} \xrightarrow{+} \gamma_{jkl} \xrightarrow{-} \gamma_{jk} a_{jl} \quad \text{loop } -b_j$$

$$\text{loop } -b_j \quad f a_{jk} \xrightarrow{b_i} f a_{jk}$$

model: what's  $\exp \begin{pmatrix} b & a \\ 0 & b \end{pmatrix} \begin{matrix} z \\ 0 \end{matrix}$

$$\begin{array}{ccc} \downarrow \partial_j - \partial_k & & \downarrow \partial_j - \partial_k \\ f \gamma_{jk} a_{ik} & \xrightarrow{b_i} & f \delta_{jk} a_{jk} \end{array}$$

✓  $\text{loop } -2b_j$