

บทความทางวิชาการ
Review Article

พีชคณิตพัลส์ซง

Poisson algebras

ภิกษุพันธ์ จันทร์สุริยะ, นงคราญ สระโสม*

ภาควิชาคณิตศาสตร์ สถิติ และคอมพิวเตอร์ คณะวิทยาศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
อ.วารินชำราบ จ.อุบลราชธานี 34190

Pipark Chansuriya, Nongkhran Sasom*

*Department of Mathematics Statistics and Computer Faculty of Science
Ubon Ratchathani University, Warinchamrap, Ubon Ratchathani, 34190*

Received: 22/04/2011; Accepted: 14/06/2011

บทคัดย่อ

พีชคณิตพัลส์ซง (Poisson algebras) เป็นเรื่องที่น่าสนใจในการศึกษาพีชคณิตในสาขาคณิตศาสตร์บริสุทธิ์ (pure mathematics) ในบทความนี้เราจะนำเสนอความรู้พื้นฐาน ที่มา นิยามและตัวอย่างของพีชคณิตพัลส์ซง นอกจากนี้เรายังได้นำเสนอวิธีการสร้างพีชคณิตพัลส์ซงในลักษณะต่างๆ ด้วย

คำสำคัญ: พีชคณิตพัลส์ซง, พัลส์ซงไอเดิล, พัลส์ซงสมสัณฐาน

Abstract

A Poisson algebra is one of the most interesting topics for mathematicians who work on pure mathematics. We give the introductory concepts, definition and examples. Moreover, we give some the method of constructed Poisson algebra.

Keywords: Poisson algebra, Poisson ideal, Poisson isomorphism.

*Corresponding author. E-mail address: scnongsa@ubu.ac.th

1. บทนำ

การศึกษาวิจัยทางคณิตศาสตร์นับว่าเป็นงานวิจัยที่น่าสนใจและมีความหลากหลายเป็นอย่างยิ่ง คณิตศาสตร์แบ่งออกเป็นสองสาขาใหญ่ๆคือ คณิตศาสตร์บริสุทธิ์ (pure mathematics) และคณิตศาสตร์ประยุกต์ (applied mathematics) ในสาขาคณิตศาสตร์บริสุทธิ์ก็มีอีกหลายเรื่องที่น่าสนใจน่าศึกษาเป็นอย่างยิ่ง โดยเฉพาะในทางพีชคณิตซึ่งนับว่าเป็นพื้นฐานทางคณิตศาสตร์ที่สำคัญอันจะนำไปสู่ทฤษฎีบทต่างๆในการศึกษาคณิตศาสตร์ขั้นสูง ผู้เขียนจึงได้แนะนำพีชคณิตที่น่าสนใจและน่าศึกษาค้นคว้าอีกชนิดหนึ่ง นั่นคือ พีชคณิตพัลส์ของ (Poisson algebras) ซึ่งถือได้ว่าเป็นพีชคณิตที่มีประโยชน์เป็นอย่างยิ่งในการศึกษาทางคณิตศาสตร์และฟิสิกส์

ในบทความนี้กำหนดให้ C เป็นเซตของจำนวนเชิงซ้อน

2. ต้นกำเนิดของพีชคณิตพัลส์ของ

พีชคณิตพัลส์ของ (Poisson algebras) เริ่มมีการศึกษาค้นคว้าและเป็นที่ยอมรับตั้งแต่ปี ค.ศ. 1809 โดยโจเซฟ หลุยส์ ลากรองจ์ (Joseph-Louis Lagrange) นักคณิตศาสตร์ชาวฝรั่งเศสและไซมอน เดนิส เดอ พัวส์ซอง (Simon-Denis de Poisson) ซึ่งเป็นลูกศิษย์ของลากรองจ์ ได้นำเสนออัลกอริทึมที่ใช้ในการหาคำตอบของสมการการเคลื่อนที่เรียกว่า “วงเล็บพัลส์ของ” (Poisson bracket) โดยให้คำนิยามไว้ดังนี้คือ

$$\{f, g\} = \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} - \frac{\partial g}{\partial q_i} \frac{\partial f}{\partial p_i} \right)$$

โดยที่ $f, g : R^n \times R^n \rightarrow R$ เป็นฟังก์ชันเรียบ (smooth function) และ $(p_i, q_i), i = 1, 2, \dots, n$ เป็นพิกัดของลากรองจ์ (Lagrange coordinates)

ในปี ค.ศ.1839 คาร์ล จาโคบี (Carl G. J. Jacobi) นักคณิตศาสตร์ชาวเยอรมันได้คิดค้นวิธีการพิสูจน์ผลลัพธ์ของพัลส์ของอย่างง่าย โดยกำหนดให้ f เป็นฟังก์ชันและการส่ง (mapping) แบบ $g \mapsto \{f, g\}$ เป็นสนามเวกเตอร์ (vector field) โดยกฎของไลบ์นิซ (Leibniz rule) และสมบัติการมีเอกลักษณ์ไลบ์นิซ (Leibniz identity) ของวงเล็บพัลส์ของ ทำให้ได้ว่า

$$\{fg, h\} = f\{g, h\} + \{f, h\}g$$

เรียกสนามเวกเตอร์ที่มีสมบัติแบบนี้ว่า **สนามเวกเตอร์ฮามิลโทเนียน** (Hamiltonian vector fields) เขียนแทนด้วย X_f

จาโคบีเกิดข้อสงสัยจากการคิดค้นของเขาว่า สำหรับสนามเวกเตอร์ $X_{\{f, g\}}$ จะสามารถเขียนให้อยู่ในรูปอย่างง่ายของ f กับ g ได้หรือไม่และเขาก็พบคำตอบว่า สำหรับสนามเวกเตอร์ $X_{\{f, g\}}$ สามารถเขียนได้ในรูป

$$X_{\{f, g\}} = [X_f, X_g]$$

โดยที่ $[-, -]$ เป็นตัวสลัดที่ (commutator) ซึ่งกำหนดโดย $[x, y] = xy - yx$

เมื่อประยุกต์ใช้สนามเวกเตอร์ $X_{\{f, g\}}$ กับฟังก์ชัน h ทำให้ได้เอกลักษณ์ต่อไปนี้

$$\{\{f, g\}, h\} = \{\{g, h\}, f\} - \{\{g, f\}, h\}$$

และเรียกเอกลักษณ์นี้ว่า **เอกลักษณ์จาโคบี** (Jacobi identity)

ในปีค.ศ. 1879 มาเรียส โชฟัส ลี (Marius Sophus Lie) นักคณิตศาสตร์ชาวนอร์เวย์ได้เริ่มศึกษาวิจัยในเชิงพีชคณิตของสมการเชิงอนุพันธ์ย่อย (P.D.E) และให้นิยามของวงเล็บพัวส์ซองที่แตกต่างไปจากนิยามของพัวส์ซองและลากรองจ์ จึงทำให้การศึกษาเรื่องของวงเล็บพัวส์ซองเริ่มต้นขึ้น

พีชคณิตพัวส์ซองได้ถูกนำไปใช้หลายแขนงในสาขาวิชาคณิตศาสตร์และฟิสิกส์ ในทางคณิตศาสตร์พีชคณิตพัวส์ซองจะศึกษาในลักษณะที่เกี่ยวกับกฎหลักรวมของเรขาคณิตพัวส์ซอง (Poisson geometry) กรุ๊ปควอนตัม (quantum group) และดีฟอเมชันของพีชคณิตสลับที่จัดกลุ่มได้ (deformation of commutative associative algebras) ในทางฟิสิกส์ พีชคณิตพัวส์ซองถือว่าเป็นส่วนสำคัญของดีฟอเมชันควอนไทเซชัน (deformation quantization) กลศาสตร์แฮมิลโทเนียน (Hamiltonian mechanics) และทฤษฎีสนามทอพอโลยี (topological field theories)

3. นิยาม ตัวอย่างและสมบัติพื้นฐานของพีชคณิตพัวส์ซอง

ให้ F เป็น สนามปิดเชิงพีชคณิต (algebraically closed field)

สำหรับการให้นิยามของพีชคณิตพัวส์ซองนั้นมีนักคณิตศาสตร์ได้กำหนดไว้หลายแบบ แต่ในที่นี้จะใช้ในรูปแบบของ Farkas [1]

บทนิยามที่ 1 (พีชคณิตพัวส์ซอง: Poisson algebra)

ให้ A เป็นพีชคณิตสลับที่ (commutative algebra) บน F กำหนดให้การส่ง

$\{-, -\}: A \times A \rightarrow A$ เป็นการส่งแบบเชิงเส้นคู่ (bilinear map) โดยที่ $\{-, -\}$ สอดคล้องกับสมบัติต่อไปนี้

1. $\{a, a\} = 0$ สำหรับทุกๆ $a \in A$,
2. $\{a, \{b, c\}\} + \{b, \{c, a\}\} + \{c, \{a, b\}\} = 0$ สำหรับทุก $a, b, c \in A$,
3. $\{ab, c\} = a\{b, c\} + b\{a, c\}$ สำหรับทุก $a, b, c \in A$

ถ้า $\{-, -\}$ มีสมบัติสอดคล้องกับข้อ 1 และ 2 แล้วจะเรียกคู่อันดับ $(A, \{-, -\})$ ว่า **พีชคณิตลี** (Lie algebras) และถ้า $\{-, -\}$ สอดคล้องกับสมบัติทั้งสามข้อ แล้วจะเรียกคู่อันดับ $(A, \{-, -\})$ ว่าเป็น **พีชคณิตพัวส์ซอง** (Poisson algebras)

ให้ $(A, \{-, -\})$ เป็นพีชคณิตพัวส์ซอง และ $"\cdot"$ เป็นตัวดำเนินการ (operator) บนพีชคณิตพัวส์ซอง A แล้วสัจพจน์ (axioms) สำหรับพีชคณิตพัวส์ซองประกอบด้วย

$$a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c$$

$$\{a, b\} + \{b, a\} = 0$$

$$\{\{a, b\}, c\} + \{\{c, a\}, b\} + \{\{b, c\}, a\} = 0$$

$$\{a \cdot b, c\} = a \cdot \{b, c\} + \{a, c\} \cdot b$$

สำหรับทุกๆ a, b, c เป็นสมาชิกของพีชคณิตพัวส์ซอง $(A, \{-, -\})$

บทนิยามที่ 2 (พีชคณิตย่อยพัวส์ซอง: Poisson subalgebras)

ให้ A เป็นพีชคณิตพัวส์ซอง และ B เป็นพีชคณิตย่อย (subalgebra) ของ A จะเรียก B ว่าเป็น **พีชคณิตย่อยพัวส์ซอง** (Poisson subalgebra) ของ

พีชคณิตพัลส์ของ A ถ้า $\{b, c\} \in B$ สำหรับทุกๆ $b, c \in B$

บทนิยามที่ 3 (ศูนย์กลางของพีชคณิตพัลส์ของ: Poisson centre)

ให้ A เป็นพีชคณิตพัลส์ของ ศูนย์กลาง (centre) ของพีชคณิตพัลส์ของเขียนแทนด้วย $PZ(A)$ กำหนดโดย

$$PZ(A) = \{a \in A \mid \{a, b\} = 0 \text{ สำหรับทุก } b \in A\}$$

บทนิยามที่ 4 (พัลส์ของไอดีล: Poisson ideal)

ให้ A เป็นพีชคณิตพัลส์ของ และ I เป็นไอดีล (ideal) ของพีชคณิต A จะเรียก I ว่าเป็นพัลส์ของไอดีล (Poisson ideal) ถ้า $\{i, a\} \in I$ สำหรับทุกๆ $i \in I$ และ $a \in A$ และพีชคณิตที่อยู่ในรูป A/I เป็นพีชคณิตพัลส์ของ ซึ่งกำหนดวงเล็บพัลส์ของ (Poisson bracket) ดังนี้

$$\{a + I, b + I\} = \{a, b\} + I$$

สำหรับทุกๆสมาชิก $a, b \in A$

บทนิยามที่ 5 (พัลส์ของสาคณิตฐานและพัลส์ของสมมติฐาน: Poisson homomorphism and Poisson isomorphism)

ให้ A และ B เป็นพีชคณิตพัลส์ของ กำหนดให้ $\varphi: A \rightarrow B$ เป็นการส่งจากเซต A ไปเซต B จะได้ว่า φ เป็นพัลส์ของสาคณิตฐาน (Poisson homomorphism) ถ้า φ เป็นสาคณิตฐานและ $\varphi(\{a, b\}) = \{\varphi(a), \varphi(b)\}$ สำหรับทุก $a \in A$ และทุก $b \in B$

สำหรับพัลส์ของสาคณิตฐานที่เป็นการส่งแบบหนึ่งต่อหนึ่งและทั่วถึง (one-to-one and on to) จะเรียกว่า พัลส์ของสมมติฐาน (Poisson isomorphism)

ตัวอย่างของพีชคณิตพัลส์ของ

ตัวอย่างที่ 1. ทุกๆพีชคณิตลี (Lie algebras) เป็นพีชคณิตพัลส์ของ เมื่อกำหนดให้ $a \cdot b = 0$ และทุกๆพีชคณิตเปลี่ยนกลุ่มได้ (associative algebra) เป็นพีชคณิตพัลส์ของ เมื่อกำหนดวงเล็บพัลส์ของเป็น $\{a, b\} = 0$

ตัวอย่างที่ 2. ให้ A เป็นพีชคณิตเปลี่ยนกลุ่มได้ (associative algebras) แล้ว A จะเป็นพีชคณิตพัลส์ของ ถ้ากำหนดให้ $\{a, b\} = ab - ba$ สำหรับทุก $a, b \in A$

ตัวอย่างที่ 3. ให้ sl_2 เป็นเซตของเมตริกซ์ขนาด 2×2 ซึ่งมีผลรวมของสมาชิกในแนวทแยงมุมหลัก (main diagonal) เท่ากับศูนย์หรือเรียกว่า รอยเมตริกซ์ (trace) โดยกำหนดให้วงเล็บพัลส์ของคือ $\{x, y\} = xy - yx$ สำหรับทุกๆสมาชิก $x, y \in sl_2$ และมีฐานหลัก (basis) ของ sl_2 คือ

$$e = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, f = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, h = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

ซึ่งสอดคล้องกับความสัมพันธ์ (relations) ดังต่อไปนี้คือ

$$\{e, f\} = h, \{h, f\} = -2f, \{h, e\} = 2e$$

จะได้ว่า sl_2 เป็นพีชคณิตพัลส์ของและเมื่อกำหนดให้ sl_n เป็นเซตของเมตริกซ์ขนาด $n \times n$

และมีผลรวมของสมาชิกในแนวทแยงมุมหลักเท่ากับศูนย์ โดยอุปนัยเชิงคณิตศาสตร์ (Mathematical induction) จะได้ว่า sl_{2n} เป็นพีชคณิตพัทธ์ของอีกด้วย

สำหรับพีชคณิตในบางรูปแบบ สามารถสร้างพีชคณิตพัทธ์ของได้โดยใช้ควอนไทเซชันและดีฟอร์เมชัน (quantization and deformation) ซึ่ง Jordan และ Sasom [2] ได้สร้างพีชคณิตพัทธ์ของจากพีชคณิตที่มีตัวก่อกำเนิด (generator) x, y, z, t และ t^{-1} ที่สอดคล้องกับความสัมพันธ์ดังนี้คือ

$$\begin{aligned} xy - tyx &= (t-1)z \\ yz - tzy &= (t-1)x \\ zx - txz &= (t-1)y \end{aligned}$$

เมื่อ t เป็นสมาชิกศูนย์กลางและเป็นสมาชิกหน่วย (central element and unit)

จากความสัมพันธ์ของสมาชิกในพีชคณิตนี้ สามารถสร้างพีชคณิตพัทธ์ของ $A = C[x, y, z]$ ที่มิวเล็บพัทธ์ของ (Poisson bracket) ซึ่งกำหนดโดย

$$\{x, y\} = \frac{1}{t-1}[x, y] = yx + z$$

และในทำนองเดียวกันจะได้

$$\{y, z\} = zy + x \quad \text{และ} \quad \{z, x\} = xz + y$$

สามารถพิสูจน์ได้โดยง่ายว่า $\{-, -\}$ สอดคล้องกับเงื่อนไขทั้งสามข้อของวงเล็บพัทธ์ของ ดังนั้น

$(A, \{-, -\})$ เป็นพีชคณิตพัทธ์ของ

นอกจากนี้ Sasom [3] ได้สร้างพีชคณิตพัทธ์ของจาก พีชคณิตควอนไทซ์เอนเวลลอปิง (quantized enveloping algebra) $U_q(sl_2)$ เกิดจากการนำเสนอในแนวคิดของ Ito, Terwilliger และ Weng [4] ซึ่งแตกต่างจากนิยามเดิมคือ

ให้ $q \in F^\times$ (โดยที่ F เป็นสนามใดๆ) เป็นสเกลาร์ (scalar) ที่ไม่ใช่ศูนย์ซึ่ง $q \neq \pm 1$ โดยพีชคณิตควอนไทซ์เอนเวลลอปิง (quantized enveloping algebra) $U_q(sl_2)$ เป็นพีชคณิตบนสนาม F ซึ่งเกิดจากตัวก่อกำเนิด 4 ตัวคือ E, F, K, K^{-1} และสอดคล้องกับเงื่อนไขดังต่อไปนี้

$$\begin{aligned} KK^{-1} &= K^{-1}K = 1, \\ EF - FE &= \frac{K - K^{-1}}{q - q^{-1}}, \\ KE &= q^2EK, KF = q^{-2}FK \end{aligned}$$

จากเงื่อนไขข้างต้นนี้ สามารถเปลี่ยนตัวก่อกำเนิดใหม่เป็น $x^{\pm 1}, y, z$ และสอดคล้องกับความสัมพันธ์ (relations)

$$\begin{aligned} xx^{-1} &= x^{-1}x = 1 \\ \frac{qxy - q^{-1}yx}{q - q^{-1}} &= 1 \\ \frac{qyz - q^{-1}zy}{q - q^{-1}} &= 1 \\ \frac{qzx - q^{-1}xz}{q - q^{-1}} &= 1 \end{aligned}$$

และให้ T เป็นพีชคณิตบน C ที่มีตัวก่อกำเนิด 5 ตัวคือ x, y, z และ $t^{\pm 1}$ และสอดคล้องกับความสัมพันธ์ดังต่อไปนี้

$$\begin{aligned} xy - t^{-2}yx &= 1 - t^{-2} \\ yz - t^{-2}zy &= 1 - t^{-2} \\ zx - t^{-2}xz &= 1 - t^{-2} \quad \text{และ} \\ xt = tx, yt = ty, zt = tz, \\ tt^{-1} &= 1 = t^{-1}t \end{aligned}$$

ซึ่งทำให้ t เป็นสมาชิกศูนย์กลาง (central element) ของ T

ให้ $A := T/(t-1)T \cong C[x, y, z]$ เป็นพีชคณิตพหุนามสลับที่ (commutative polynomial algebra) ซึ่งมีวงเล็บพัลส์ของคือ

$$\{x, y\} = 2(1 - yx),$$

$$\{y, z\} = 2(1 - zy),$$

$$\{z, x\} = 2(1 - xz)$$

นอกจากสามารถใช้ควอนไทเซชันและดีฟอร์เมชัน (quantization and deformation) ในการสร้างพีชคณิตพัลส์ของแล้ว ยังสามารถใช่วงเล็บแม่นยำ (exact bracket) ในการสร้างพีชคณิตพัลส์ของได้อีกวิธีหนึ่ง ซึ่ง Jordan [5] ได้สร้างพีชคณิตพัลส์ของจากริงเชิงพิกัดของทอรัส (coordinate ring of the torus) $C[x_1^{\pm 1}, x_2^{\pm 1}]$ ที่มีวงเล็บพัลส์ของ $\{x_1, x_2\} = x_1 x_2$ ในที่นี้จะแทน ริงเชิงพิกัดของทอรัส ด้วย B

ถ้า $f = xyz - x^2 - y^2 - z^2 + 4$ เป็นสมาชิกศูนย์กลาง (central element) และให้ π เป็นอัตโนมัติ (automorphism) ของริงเชิงพิกัดของทอรัส B บน C ซึ่ง $\pi(x_1) = x_1^{-1}$ และ $\pi(x_2) = x_2^{-1}$ แล้วจะได้ว่า π เป็นพัลส์ของอัตโนมัติ (Poisson automorphism) ที่กำหนดโดย $\pi(\{x, y\}) = \{\pi(x), \pi(y)\}$ และจะได้ว่า B^π เป็นริงคงที่ (ring of invariant) ที่ก่อกำเนิดด้วยสมาชิก x, y, z กำหนดให้

$$x := x_1 + x_1^{-1},$$

$$y := x_2 + x_2^{-1},$$

$$z := x_1 x_2 + x_1^{-1} x_2^{-1}$$

ซึ่งสอดคล้องกับเงื่อนไข $f = xyz - x^2 - y^2 - z^2 + 4 = 0$

ให้ $\{-, -\}_f$ เป็นวงเล็บแม่นยำตรง (exact bracket) ซึ่งกำหนดโดย

$$\{x, y\}_f = \frac{\partial f}{\partial z},$$

$$\{y, z\}_f = \frac{\partial f}{\partial x},$$

$$\{z, x\}_f = \frac{\partial f}{\partial y}$$

ดังนั้นสามารถใช่วงเล็บแม่นยำตรงในการสร้างวงเล็บพัลส์ของเพื่อทำให้ B^π เป็นพีชคณิตพัลส์ของได้ โดยที่วงเล็บพัลส์ของที่สร้างได้สำหรับพีชคณิตพัลส์ของ B^π คือ

$$\{x, y\} = yx - 2z,$$

$$\{y, z\} = zy - 2x,$$

$$\{z, x\} = xz - 2y$$

นอกจากพีชคณิตพัลส์ของที่กล่าวมาข้างต้นแล้ว ยังมีพีชคณิตพัลส์ของอีกโครงสร้างหนึ่งที่มีการศึกษากัน นั่นคือ พีชคณิตพัลส์ของสลับที่ไม่ได้ (non-commutative Poisson algebra) ซึ่ง Kubo [6] ได้กล่าวถึง พีชคณิตพัลส์ของแบบสลับที่ไม่ได้ไว้ในงานวิจัยของเขา ดังนี้

ให้ A เป็นพีชคณิตเปลี่ยนกลุ่มได้ (associative algebra) และ $\{-, -\}$ เป็นผลคูณลี (Lie product) ซึ่งกำหนดให้มีค่าเท่ากับตัวสลับที่จัดกลุ่มได้ (associative commutators) นั่นคือ

$$\{a, b\} = [a, b] := ab - ba$$

สำหรับ $a, b \in A$ หรือกำหนดในรูปทั่วไป เป็น $\{a, b\} = p[a, b]$ เมื่อ p เป็นจำนวนเต็ม ใดๆ

ให้ k เป็น สนามปิดเชิงพีชคณิต (algebraically closed field) ที่มีลักษณะเฉพาะ (characteristic) เป็น 0 และให้ A เป็นปริภูมิเวกเตอร์ (vector space) บน k ซึ่งมีผลคูณ $*$ เป็นผลคูณของพีชคณิตที่จัดกลุ่มได้ แล้วจะเรียก A ว่าเป็น พีชคณิตพัลส์ของที่สลับที่ไม่ได้ ถ้าผลคูณลี $\{-, -\}$ บน A สอดคล้องกับกฎของไลบ์นิซ (Leibniz law)

$$\{a * b, c\} = \{a, c\} * b + a * \{b, c\}$$

สำหรับทุกๆสมาชิก $a, b, c \in A$

ถ้าให้ A เป็นพีชคณิตเปลี่ยนกลุ่มได้ (associative algebra) และมีผลคูณ $*$ เมื่อกำหนดผลคูณลี $[-, -]_p^*$ บน A สำหรับ $p \in k$ โดย

$[x, y]_p^* = p[(x*y) - (y*x)]$ สำหรับ $x, y \in A$ แล้วจะได้ว่า $(A, *, [-, -]_p^*)$ เป็นพีชคณิตพัลส์ของแบบสลับที่ไม่ได้

4. บทสรุป

พีชคณิตพัลส์ของถือว่าเป็นพีชคณิตที่สำคัญและมีประโยชน์มากในการศึกษาทางคณิตศาสตร์และฟิสิกส์ การศึกษาโครงสร้างและคุณสมบัติของพีชคณิตพัลส์ของจึงเป็นสิ่งจำเป็นอย่างยิ่ง เพื่อที่จะได้อัลกอริทึมตัวใหม่ที่เกิดจากพีชคณิตพัลส์ของอันจะนำไปใช้ประโยชน์ในทางกลศาสตร์ฟิสิกส์และด้านอื่นๆ และเพื่อเป็นการขยายงานวิจัยทางพีชคณิตให้มีขอบเขตที่กว้างขวางและเป็นที่ยอมรับของนักวิจัยทางคณิตศาสตร์และฟิสิกส์อีกด้วย

เอกสารอ้างอิง

- [1] Farkas, D.R. (2000). *Modules for Poisson algebras, Communications in Algebra*, 28 (7), 3293-306.
- [2] Jordan, D.A., & Sasom, N. (2009). *Reversible skew Laurent polynomial rings and Deformations of Poisson Automorphisms*, *Journal of Algebra and its Applications*, 8, 733-57.
- [3] Sasom, N. (2006). *Reversible skew Laurent polynomial rings, rings of invariant and related rings*, Ph.D. thesis (University of Sheffield).
- [4] Ito, T., Terwilliger, P., & Weng, C. (2006). *The quantum algebra $U_q(sl_2)$ and its equitable pre-sentation*, *Journal of Algebra*, 298, 284-301.
- [5] Jordan, D.A. (2010). *Finite-Dimensional Simple Poisson Modules*, *Journal of Algebra Representation Theory*, 13, 79-101
- [6] Kubo, F. (1996). *Finite-Dimensional non-commutative Poisson algebras*, *Journal of Pure and Applied Algebra*, 113, 307-314.