

тогда в силу (8) и (10) последовательно имеем

$$\Omega(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = \sum_{i,j} \Omega_{ij} A_i B_j, \quad \Omega^{\mathbf{a}} = \sum_j \left( \sum_i \Omega_{ij} A_i \right) dz_j,$$

$$\Omega^{\vec{H}} = \sum_j \left( \sum_i \Omega_{ij} Z_i \right) dz_j = \sum_j \frac{\partial H}{\partial z_j} dz_j = dH,$$

что приводит к матричному выражению

$$\begin{pmatrix} Z_1 \\ \vdots \\ Z_{2n} \end{pmatrix} = \mathbf{J} \begin{pmatrix} \frac{\partial H}{\partial z_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial H}{\partial z_{2n}} \end{pmatrix}, \quad (18.13)$$

где  $\mathbf{J} = -\|\Omega_{ij}\|^{-1}$ . Знак минус появился оттого, что в выражении для  $\Omega^{\mathbf{a}}$  суммирование во внутренней скобке идет по первому индексу: это соответствует умножению вектора-столбца  $A$  на матрицу  $\|\Omega_{ij}\|^* = -\|\Omega_{ij}\|$ .

**СКОБКА ПУАССОНА.** Сейчас мы даем определение заново, и лишь позднее придем к прочтению этого термина в духе § 16. Обозначение будет тем же самым. Положим

$$(F, G) = \Omega(\vec{F}, \vec{G}). \quad (18.14)$$

В силу (6) и (12)

$$(F, G) = \vec{G}(F), \quad (18.15)$$

так что в локальных координатах

$$(F, G) = \left( \frac{\partial F}{\partial z_1}, \dots, \frac{\partial F}{\partial z_{2n}} \right) \mathbf{J} \begin{pmatrix} \frac{\partial G}{\partial z_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial G}{\partial z_{2n}} \end{pmatrix}. \quad (18.16)$$

Отсюда — матрица базисных скобок Пуассона:

$$\mathbf{J} = \|(z_i, z_j)\|. \quad (18.17)$$

Очевидно, что скобка Пуассона здесь, как и в § 16, кососимметрична и линейна по каждому функциональному аргументу.

**Теорема.** (а) *Справедливо тождество Пуассона*

$$(F, (G, H)) + (G, (H, F)) + (H, (F, G)) \equiv 0. \quad (18.18)$$

(б) *Скобка Ли векторных полей  $\vec{F}, \vec{G}$  порождается скобкой Пуассона функций  $F, G$ :*

$$[\vec{F}, \vec{G}] = \overleftarrow{(F, G)}. \quad (18.19)$$