

Das Paket JanetOre ist eine Variante von Involutive, welches mit diversen iterierten Schiefpolynomringen arbeitet.

```
> with(JanetOre);
[AssertJBasis, JAddRhs, JAnnihilator, JBasis, JBasisFast, JCartanCharacter, JCheckHom,
  JCoeff, JCoeffList, JCokernel, JDefect, JDerMod, JDimension, JDirectSum, JEulerChar, JExt1,
  JExtn, JFactorModuleBasis, JFactorize, JGroebnerBasis, JGroebnerBasisFast, JHF, JHP,
  JHas, JHilbertFunction, JHilbertPolynomial, JHilbertSeries, JHom, JHomHom,
  JIndexRegularity, JIntersection, JInvReduce, JInvReduceFast, JInvolution, JKaehler, JKernel,
  JLeadingMonomial, JLeftInverse, JMinPoly, JMult, JNotHas, JParametrization, JPrincDeriv,
  JRepres, JResolution, JResolutionDim, JRightDivide, JRightInverse, JSubFactor, JSum,
  JSyzOp, JSzygies, JSzygyModule, JSzygyModuleFast, JTabVar, JTorsion,
  JWeightedHilbertSeries, JZeroSets, JanetOreOptions, JanetOreStats]
> var:=[delta[1],delta[2],t[1],t[2]];
      var := [δ1, δ2, t1, t2]
> ops:=[weyl(delta[1],t[1]),weyl(delta[2],t[2])];
      ops := [weyl(δ1, t1), weyl(δ2, t2)]
> L:=expand([(t[1]+1)*(delta[2]-1),t[1]*delta[1]^2-t[2]^2]);
      L := [t1 δ2 - t1 + δ2 - 1, t1 δ12 - t22]
> JBasis(L,var,ops);
      [1]
```

Der folgende Befehl, dessen Output wir wegen seiner Länge nicht abdrucken, liefert die beiden Koeffizienten, mit denen man die beiden Elemente von L linearkombinieren muß, um 2 zu erhalten

```
> JBasis(JAddRhs(L),var,ops):
```

Wir überprüfen unser Ergebnis, indem wir den Janetalgorithmus in dem größeren Ring benutzen.

```
> with(Janet):
```

```
> ivar:=[x,y];dvar:=[u];
```

```
      ivar := [x, y]
```

```
      dvar := [u]
```

```
> l:=Ind2Diff([x*u[y]-x*u+u[y]-u-a(x,y),x*u[x,x]-y^2*u-b(x,y)],ivar,dvar);
```

```
l:=
```

$$\left[x \left(\frac{\partial}{\partial y} u(x, y) \right) - x u(x, y) + \left(\frac{\partial}{\partial y} u(x, y) \right) - u(x, y) - a(x, y), x \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} u(x, y) \right) - y^2 u(x, y) - b(x, y) \right]$$

```
> JanetBasis(l,ivar,dvar);
```

$$\left[\left[u(x, y) - \frac{1}{2} \left(\left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} a(x, y) \right) x + 2 \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} a(x, y) \right) x^2 + \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} a(x, y) \right) x^3 - 2 \left(\frac{\partial}{\partial x} a(x, y) \right) x \right. \right. \right. \\ \left. \left. - 2 \left(\frac{\partial}{\partial x} a(x, y) \right) x^2 + 2 a(x, y) x - \left(\frac{\partial}{\partial y} b(x, y) \right) - 3 \left(\frac{\partial}{\partial y} b(x, y) \right) x - 3 \left(\frac{\partial}{\partial y} b(x, y) \right) x^2 - \left(\frac{\partial}{\partial y} b(x, y) \right) x^3 \right. \right. \\ \left. \left. + b(x, y) + 3 b(x, y) x + 3 b(x, y) x^2 + b(x, y) x^3 - y^2 a(x, y) - 2 y^2 a(x, y) x - y^2 a(x, y) x^2 \right) / (\right.$$

$$\left[(1+x)^3 y \right], [x, y], [u]$$

Setzt man $a=b=0$, so hat man eine Bestätigung des oberen Ergebnisses. Man beachte, daß die Linearkombination, die 1 liefert, wesentlich kompaktere Koeffizienten hat. Dies bestätigt nochmals daß wir oben ein viel genaueres Ergebnis berechnet haben.

Wir wollen die obigen Daten als im Translations- oder Differenzenring benutzen.

```
> ops := [shift(delta[1], t[1]), shift(delta[2], t[2])];
```

$$ops := [\text{shift}(\delta_1, t_1), \text{shift}(\delta_2, t_2)]$$

```
> JBasis(L, var, ops);
```

$$[t_1 + 1, t_2^2, t_1 \delta_1 + 2 \delta_1, \delta_1^2, \delta_1 t_2^2]$$

```
> JFactorModuleBasis(var);
```

$$\frac{\delta_1}{1 - \delta_2} + \frac{\delta_1 t_2}{1 - \delta_2} + \frac{1}{1 - \delta_2} + \frac{t_2}{1 - \delta_2}$$

```
> JHilbertSeries(t);
```

$$1 + 3t + 4t^2 + \frac{4t^3}{1-t}$$

```
>
```