

Cálculo en variedades

Eduardo Paluzo

[Universidad de Sevilla](#)

Versión de 4 de abril de 2017

Índice general

| | |
|---|-----------|
| Introducción | 5 |
| I Cálculo en variedades | 7 |
| 1 Nociones básicas de funciones sobre espacios euclídeos | 9 |
| 1.1 Diferenciabilidad | 9 |
| 1.1.1 Regla de la cadena | 10 |
| 1.1.2 Derivadas parciales | 10 |
| 1.1.3 Regla de la cadena extendida | 10 |
| 2 Álgebra alternada | 11 |
| 2.0.1 Ejercicios: | 18 |
| 3 Cohomología de Rham | 25 |
| 3.0.1 Ejercicios | 34 |
| 4 Secuencia de Mayer-Vietoris | 39 |

Esta obra está bajo una licencia Reconocimiento–NoComercial–CompartirIgual 2.5 Spain de Creative Commons.

Se permite:

- copiar, distribuir y comunicar públicamente la obra
- hacer obras derivadas

Bajo las condiciones siguientes:



Reconocimiento. Debe reconocer los créditos de la obra de la manera especificada por el autor.



No comercial. No puede utilizar esta obra para fines comerciales.



Compartir bajo la misma licencia. Si altera o transforma esta obra, o genera una obra derivada, sólo puede distribuir la obra generada bajo una licencia idéntica a ésta.

- Al reutilizar o distribuir la obra, tiene que dejar bien claro los términos de la licencia de esta obra.
- alguna de estas condiciones puede no aplicarse si se obtiene el permiso del titular de los derechos de autor.

Esto es un resumen del texto legal (la licencia completa). Para ver una copia de esta licencia, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/2.5/es/> o envíe una carta a Creative Commons, 559 Nathan Abbott Way, Stanford, California 94305, USA.

Introducción

Se pretende hacer un compendio de la teoría dada en la asignatura de **Cálculo en variedades**.

Horarios de tutorías en programa de la asignatura.

Parte I

Cálculo en variedades

Capítulo 1

Nociones básicas de funciones sobre espacios euclídeos

- El espacio euclídeo $\mathbb{R}^n = \{(x_1, \dots, x_n) : x_i \in \mathbb{R}\}$ espacio topológico sii \mathbb{R} -espacio vectorial.
- Dotada de distancia euclídea, compatible, producto escalar, etc.
- Topología euclídea: abiertos, cerrados (por sucesiones convergentes), compactos.
- Noción de continuidad. $f : \mathbb{R}^n \supseteq U \rightarrow \mathbb{R}^m$, U abierto euclídeo. (Manda sucesiones convergentes en sucesiones convergentes)
- La imagen continua de un compacto es compacto, $f(K)$ es compacto si K es compacto. Análogo por un conexo o arco-conexo.

1.1. Diferenciabilidad

Sea $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ es diferenciable en $a \in \mathbb{R}$ si $\exists f'(a) \in \mathbb{R}$ tal que

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a+h) - f(a)}{h} = f'(a)$$

Es decir, existe una transformación lineal $\lambda : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ tal que

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a+h) - f(a) - \lambda(h)}{h} = 0$$

Y se puede generalizar a espacios euclídeos cualesquiera:

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ diferenciable en $a \in \mathbb{R}^n$ si $\exists \lambda : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ homomorfismo de espacios vectoriales, tal que

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{|f(a+h) - f(a) - \lambda(h)|}{|h|} = 0$$
$$\lambda = Df(a), \lambda \text{ es único}$$

1.1.1. Regla de la cadena

$\mathbb{R}^n \xrightarrow{f} \mathbb{R}^m \xrightarrow{g} \mathbb{R}^p$, entonces

$$D(g \circ f)(a) = Dg(f(a)) \circ Df(a)$$

1. f es constante, entonces $Df(a) = 0$.
2. f es lineal, $Df = f$.
3. $f = \pi_i \circ f_i \Rightarrow \exists Df(a) \Leftrightarrow \forall i Df_i(a)$.

Corolario 1.1.1. 1. $D(f + g)(a) = Df(a) + Dg(a)$

$$2. D(fg) = g(a)Df(a) + f(a)Dg(a)$$

1.1.2. Derivadas parciales

Si $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, $a \in \mathbb{R}^n$.

$$\exists D_i f(a) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a^1, \dots, a^i + h, \dots, a^n) - f(a^1, \dots, a^n)}{h}$$

es la i -ésima derivada parcial para todo $a \in \mathbb{R}^n$.

Si f es continua y \exists todas las derivadas parciales de todos los órdenes, entonces diremos que f es C^∞ .

Teorema 1.1.1. Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ diferenciable en $a \in \mathbb{R}^n$, entonces existe $\forall i \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n$, $D_j f^i(a)$ y $f'(a) = (D_j f^i(a)) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$ homomorfismo de espacios vectoriales.

Teorema 1.1.2. Si $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ y $\exists (D_j f^i(a))$, entonces f es diferenciable en a si $D_j f^i$ son continuas en a , $\forall i, j$. (Se dice que f es continuamente diferenciable).

1.1.3. Regla de la cadena extendida

Sea $g_1, \dots, g_m : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ continuamente diferenciables en $a \in \mathbb{R}^n$. Sea $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ y sea $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto F(x) = f(g_1(x), \dots, g_m(x))$. $\mathbb{R}^n \xrightarrow{G} \mathbb{R}^m \xrightarrow{f} \mathbb{R}$. Entonces, $D_i F(a) = \sum_{j=1}^m D_j f(g_1(a), \dots, g_m(a)) \cdot D_i g_j(a)$.

Esto quiere decir que

$$D(f \circ G)(a) = Df(G(a)) \circ DG(a) = (D_1 f(G(a)), \dots, D_m f(G(a)))(DG'(a) \dots DG^m(a))^t$$

Capítulo 2

Álgebra alternada

Sea V un espacio vectorial sobre \mathbb{R} . Una aplicación

$$f : \underbrace{V \times V \times \cdots \times V}_k \rightarrow \mathbb{R}$$

se llama k -lineal (o multilineal) si f es lineal en cada factor.

Definición 2.0.1. Una aplicación k -lineal $\omega : V^k \rightarrow \mathbb{R}$ se dice alternada si $\omega(\xi_1, \dots, \xi_k) = 0$ si $\xi_i = \xi_j$ para algún par $i \neq j$. El espacio vectorial de las alternadas, k -lineales se denota por $Alt^k(V)$.

Nota 2.0.1. $Alt^k(V) = 0$ si $k > \dim V$.

Demostración:

Sea e_1, \dots, e_n una base de V , y sea $\omega \in Alt^k(V)$.

$$\omega(\xi_1, \dots, \xi_k) = \omega\left(\sum_i \lambda_{i,1} e_i, \dots, \sum_i \lambda_{i,k} e_i\right) = \sum_j \lambda_j \omega(e_{j_1}, \dots, e_{j_k})$$

donde $\lambda_j = \lambda_{j_1,1} \cdots \lambda_{j_k,k}$. Como $k > n$, se tiene que hay al menos una repetición en alguno de los elementos e_{j_1}, \dots, e_{j_k} y, por lo tanto, como ω es una forma, $\omega(e_{j_1}, \dots, e_{j_k}) = 0$. \square

Nota 2.0.2. ■ $Alt^1(V)$ son las funciones alternadas y multilineales que van de V a \mathbb{R} . Por lo tanto, $Alt^1(V) = V^*$.

■ $Alt^0(V) = \mathbb{R}$.

El grupo de las permutaciones del conjunto $\{1, \dots, k\}$ se denota $S(k)$. Toda permutación puede ser escrita como composición de transposiciones. La transposición que intercambia i y j se denota por (i, j) .

El signo de una permutación:

$$sign : S(k) \rightarrow \{\pm 1\}$$

es un homomorfismo, $sign(\sigma \circ \tau) = sign(\sigma) \circ sign(\tau)$.

Lema 2.0.1. Si $\omega \in \text{Alt}^k(V)$ y $\sigma \in S(k)$, entonces

$$\omega(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(k)}) = \text{sign}(\sigma)\omega(\xi_1, \dots, \xi_k).$$

Demostración:

Basta probarlo cuando $\sigma = (i, j)$, pues toda permutación se puede descomponer en transposiciones. Sea

$$\omega_{i,j}(\xi, \xi') = \omega(\xi_1, \dots, \xi, \dots, \xi', \dots, \xi_k),$$

con ξ y ξ' en las posiciones i y j , respectivamente. Por definición, $\omega_{i,j} \in \text{Alt}^2(V)$. Por lo tanto, $0 = \omega_{i,j}(\xi_i + \xi_j, \xi_i + \xi_j) = \omega_{i,j}(\xi_i, \xi_j) + \omega_{i,j}(\xi_j, \xi_i)$. Y finalmente, $\omega_{i,j}(\xi_i, \xi_j) = -\omega_{i,j}(\xi_j, \xi_i)$. \square

Ejemplo: Sea $V = \mathbb{R}^k$ y $\xi_i = (\xi_{i1}, \dots, \xi_{ik})$. La función $\omega(\xi_1, \dots, \xi_k) = \det((\xi_{ij}))$ es alternada.

Definición 2.0.2. Una (p, q) –baraja σ es una permutación de $\{1, \dots, p+q\}$ que satisfice:

$$\sigma(1) < \dots < \sigma(p) \text{ y } \sigma(p+1) < \dots < \sigma(p+q).$$

El conjunto de estas permutaciones se denota por $S(p, q)$. Como una (p, q) –baraja está determinada por el conjunto $\{\sigma(1), \dots, \sigma(p)\}$, el cardinal de $S(p, q)$ es $\binom{p+q}{p}$.

Definición 2.0.3. (Producto exterior) Para $\omega_1 \in \text{Alt}^p(V)$ y $\omega_2 \in \text{Alt}^q(V)$, se define

$$\wedge : \text{Alt}^p(V) \times \text{Alt}^q(V) \rightarrow \text{Alt}^{p+q}$$

$$(\omega_1 \wedge \omega_2)(\xi_1, \dots, \xi_{p+q}) = \sum_{\sigma \in S(p, q)} \text{sign}(\sigma) \omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)}) \cdot \omega_2(\xi_{\sigma(p+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)}).$$

Se tiene que $\omega_1 \wedge \omega_2$ es una aplicación $(p+q)$ –lineal.

Lema 2.0.2. Si $\omega_1 \in \text{Alt}^p(V)$ y $\omega_2 \in \text{Alt}^q(V)$ entonces $\omega_1 \wedge \omega_2 \in \text{Alt}^{p+q}(V)$.

Demostración:

Primero se prueba que $(\omega_1 \wedge \omega_2)(\xi_1, \dots, \xi_{p+q}) = 0$ cuando $\xi_1 = \xi_2$. Sean

1. $S_{12} = \{\sigma \in S(p, q) \mid \sigma(1) = 1, \sigma(p+1) = 2\}$
2. $S_{21} = \{\sigma \in S(p, q) \mid \sigma(1) = 2, \sigma(p+1) = 1\}$
3. $S_0 = S(p, q) - (S_{12} \cup S_{21})$.

Si $\sigma \in S_0$ entonces $\omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)})$ o $\omega_2(\xi_{\sigma(p+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)})$ es cero, ya que $\xi_{\sigma(1)} = \xi_{\sigma(2)}$ o $\xi_{\sigma(p+1)} = \xi_{\sigma(p+2)}$ al ser (p, q) -barajas. La composición por la izquierda de $\tau = (1, 2)$ es una biyección $S_{12} \rightarrow S_{21}$. Se tiene

$$\begin{aligned} (\omega_1 \wedge \omega_2)(\xi_1, \dots, \xi_{p+q}) = & \\ & \sum_{\sigma \in S_{12}} \text{sign}(\sigma) \omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)}) \omega_2(\xi_{\sigma(p+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)}) - \\ & \sum_{\sigma \in S_{12}} \text{sign}(\tau\sigma) \omega_1(\xi_{\tau\sigma(1)}, \dots, \xi_{\tau\sigma(p)}) \omega_2(\xi_{\tau\sigma(p+1)}, \dots, \xi_{\tau\sigma(p+q)}) \end{aligned} \quad (2.1)$$

Se tiene que $\tau\sigma(i) = \sigma(i)$ si $i \neq 1, p+1$. Pero $\xi_1 = \xi_2$, así que se cancelan los términos de los sumandos. El caso en el que $\xi_i = \xi_{i+1}$ es similar. Por lo tanto, $\omega_1 \wedge \omega_2$ es alternada, de acuerdo con el lema siguiente. \square

Lema 2.0.3. Una aplicación k -lineal ω es alternada si $\omega(\xi_1, \dots, \xi_k) = 0$ para toda k -tupla con $\xi_i = \xi_{i+1}$ para algún $1 \leq i \leq k-1$.

Demostración:

$S(k)$ está generado por transposiciones del tipo $(i, j+1)$, y por el lema 2.0.1,

$$\omega(\xi_1, \dots, \xi_i, \xi_{i+1}, \dots, \xi_k) = -\omega(\xi_1, \dots, \xi_{i+1}, \xi_i, \dots, \xi_k).$$

Por lo tanto, como $\forall \sigma \in S(k), \omega(\xi_1, \dots, \xi_k) = \text{sign}(\sigma) \omega(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(k)}) \Rightarrow$ si $\exists (\xi_1, \dots, \xi_k)$ tal que $\xi_i = \xi_j$ con $i \neq j$, existe $\sigma \in S(k)$ tal que $\sigma(i) = i, \sigma(j) = i+1 \Rightarrow \omega(\xi_1, \dots, \xi_k) = \text{sign}(\sigma) \cdot \omega(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(k)}) = 0$. \square

De la definición de producto exterior se deduce:

1. $(\omega_1 + \omega_2) \wedge \omega_3 = \omega_1 \wedge \omega_3 + \omega_2 \wedge \omega_3$.
2. $(\lambda \omega_1) \wedge \omega_2 = \omega_1 \wedge (\lambda \omega_2) = \lambda(\omega_1 \wedge \omega_2), \lambda \in \mathbb{R}$.
3. $\omega_1 \wedge (\omega_2 + \omega_3) = (\omega_1 \wedge \omega_2) + (\omega_1 \wedge \omega_3)$.

Lema 2.0.4. Si $\omega_1 \in \text{Alt}^p(V)$ y $\omega_2 \in \text{Alt}^q(V)$ entonces $\omega_1 \wedge \omega_2 = (-1)^{pq} \omega_2 \wedge \omega_1$.

Demostración:

Sea $\tau \in S(p+q)$ tal que

$$\begin{aligned} \tau(1) &= p+1, \tau(2) = p+2, \dots, \tau(q) = p+q \\ \tau(q+1) &= 1, \tau(q+2) = 2, \dots, \tau(p+q) = p. \end{aligned} \quad (2.2)$$

Tenemos que $\text{sign}(\tau) = (-1)^{pq}$. Componer con τ define una biyección

$$\begin{aligned} S(p, q) &\xrightarrow{\cong} S(p, q) \\ \sigma &\mapsto \sigma \circ \tau \end{aligned} \quad (2.3)$$

Ahora,

$$\begin{aligned}\omega_2(\xi_{\sigma\tau(1)}, \dots, \xi_{\sigma\tau(q)}) &= \omega_2(\xi_{\sigma(p+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)}) \\ \omega_1(\xi_{\sigma\tau(q+1)}, \dots, \xi_{\sigma\tau(p+q)}) &= \omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)}).\end{aligned}\tag{2.4}$$

Luego,

$$\begin{aligned}\omega_2 \wedge \omega_1(\xi_1, \dots, \xi_{p+q}) &= \sum_{\sigma \in S(p,q)} \text{sign}(\sigma) \omega_2(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(q)}) \omega_1(\xi_{\sigma(q+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)}) \\ &= \sum_{\sigma \in S(p,q)} \text{sign}(\sigma\tau) \omega_2(\xi_{\sigma\tau(1)}, \dots, \xi_{\sigma\tau(q)}) \omega_1(\xi_{\sigma\tau(q+1)}, \dots, \xi_{\sigma\tau(p+q)}) \\ &= (-1)^{pq} \sum_{\sigma \in S(p,q)} \text{sign}(\sigma) \omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(q)}) \omega_2(\xi_{\sigma(q+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)}) \\ &= (-1)^{pq} \omega_1 \wedge \omega_2(\xi_1, \dots, \xi_{p+q})\end{aligned}\tag{2.5}$$

□

Lema 2.0.5. Si $\omega_1 \in \text{Alt}^p(V)$, $\omega_2 \in \text{Alt}^q(V)$ y $\omega_3 \in \text{Alt}^r(V)$ entonces

$$\omega_1 \wedge (\omega_2 \wedge \omega_3) = (\omega_1 \wedge \omega_2) \wedge \omega_3.$$

Demostración:

Sea $S(p, q, r) \subseteq S(p + q + r)$ el conjunto de las permutaciones tal que

$$\begin{aligned}\sigma(1) &< \dots < \sigma(p), \\ \sigma(p+1) &< \dots < \sigma(p+q), \\ \sigma(p+q+1) &< \dots < \sigma(p+q+r).\end{aligned}\tag{2.6}$$

También consideramos los subconjuntos $S(\bar{p}, q, r)$ y $S(p, q, \bar{r})$ de $S(p, q, r)$, tales que dejan fijo los elementos con la barra encima.

Existen biyecciones

$$\begin{aligned}S(p, q + r) \times S(\bar{p}, q, r) &\xrightarrow{\cong} S(p, q, r); (\sigma, \tau) \rightarrow \sigma \circ \tau \\ S(p + q, r) \times S(p, q, \bar{r}) &\xrightarrow{\cong} S(p, q, r); (\sigma, \tau) \rightarrow \sigma \circ \tau.\end{aligned}\tag{2.7}$$

Con esta notación, se tiene

$$\begin{aligned}
& [\omega_1 \wedge (\omega_2 \wedge \omega_3)](\xi_1, \dots, \xi_{p+q+r}) \\
&= \sum_{\sigma \in S(p, q+r)} \text{sign}(\sigma) \omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)}) (\omega_2 \wedge \omega_3)(\xi_{\sigma(p+q)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q+r)}) \\
&= \sum_{\sigma \in S(p, q+r)} \text{sign}(\sigma) \sum_{\tau \in S(\bar{p}, q, r)} \text{sign}(\tau) [\omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)}) \omega_2(\xi_{\sigma\tau(p+1)}, \dots, \xi_{\sigma\tau(p+q)}) \\
&\quad \omega_3(\xi_{\sigma\tau(p+q+1)}, \dots, \xi_{\sigma\tau(p+q+r)})] \\
&= \sum_{u \in S(p, q, r)} [\text{sign}(u) \omega_1(\xi_{u(1)}, \dots, \xi_{u(p)}) \omega_2(\xi_{u(p+1)}, \dots, \xi_{u(p+q)}) \omega_3(\xi_{u(p+q+1)}, \dots, \xi_{u(p+q+r)})]
\end{aligned} \tag{2.8}$$

De manera análoga se calcularía $[(\omega_1 \wedge \omega_2) \wedge \omega_3](\xi_1, \dots, \xi_{p+q+r})$. \square

Definición 2.0.4. Una \mathbb{R} –álgebra, A , es un \mathbb{R} –espacio vectorial con una aplicación bilineal

$$\mu : A \times A \rightarrow A$$

que es asociativa, $\mu(a, \mu(b, c)) = \mu(\mu(a, b), c), \forall a, b, c \in A$. Si además exists $1 \in A$ tal que $\mu(1, a) = \mu(a, 1) = a, \forall a \in A$, diremos que A es un álgebra unitaria.

- Un \mathbb{R} –álgebra $A_* = \{A_i\} = A^*$ es una colección de \mathbb{R} –espacios vectoriales y aplicaciones bilineales $\mu : A_k \times A_l \rightarrow A_{k+l}$ que son asociativas. Decimos que es un álgebra graduada.
- El álgebra se dirá conectiva si existe un elemento unidad $1 \in A_0$ y si $\varepsilon : \mathbb{R} \rightarrow A_0$, dado por $\varepsilon(r) = r \cdot 1$, es un isomorfismo.
- El álgebra se dirá conmutativa o anti-conmutativa, si $\mu(a, b) = (-1)^{kl} \mu(b, a)$ para $a \in A_k$ y $b \in A_l$.

Teorema 2.0.1. $Alt^*(V)$ es un \mathbb{R} –álgebra graduada, conectiva y conmutativa.

Nota 2.0.3. $(\{Alt^k(V)\}_{k \geq 0}, \wedge)$ se llama álgebra exterior asociada a V .

Lema 2.0.6. Para 1-formas, $\omega_1, \dots, \omega_p \in \text{Alt}^1(V)$,

$$(\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p)(\xi_1, \dots, \xi_p) = \det$$

$$(\omega_1 \wedge \dots \wedge \omega_p)(\xi_1, \dots, \xi_p) = \det \begin{bmatrix} \omega_1(\xi_1) & \omega_1(\xi_2) & \cdots & \omega_1(\xi_p) \\ \omega_2(\xi_1) & \omega_2(\xi_2) & \cdots & \omega_2(\xi_p) \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \omega_p(\xi_1) & \omega_p(\xi_2) & \cdots & \omega_p(\xi_p) \end{bmatrix}$$

Demostración:

Se demuestra por inducción en p . Si $p = 2$, se tiene

$$\omega_1 \wedge \omega_2(\xi_1, \xi_2) = \omega_1(\xi_1)\omega_2(\xi_2) - \omega_1(\xi_2)\omega_2(\xi_1)$$

Suponemos cierto para $p - 1$, y lo vemos para p .

$$\begin{aligned} & \omega_1 \wedge \omega_2 \wedge \cdots \wedge \omega_p(\xi_1, \dots, \xi_p) \\ &= \omega_1 \wedge (\omega_2 \wedge \cdots \wedge \omega_p)(\xi_1, \dots, \xi_p) \\ &= \sum_{j=1}^p (-1)^{j+1} \omega_1(\xi_j) \cdot (\omega_2 \wedge \cdots \wedge \omega_p)(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_j, \dots, \xi_p) \\ &= \det(\omega_i(\xi_j)). \end{aligned} \tag{2.9}$$

□

Nota 2.0.4. Si $\omega_1, \dots, \omega_p \in \text{Alt}^1(V) = V^*$ son linealmente independientes, entonces $\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p \neq 0$. Sea $\{\omega_1, \dots, \omega_p, a_1, \dots, a_r\}$ base de V^* , entonces $\omega_i = (v_i)^*$, $a_i = (b_i)^*$, con $v_i, b_i \in V$, y se tiene que

$$(v_i)^*(v_j) = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases} \tag{2.10}$$

Por lo tanto, $\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p(v_1, \dots, v_p) = \det(I_{p \times p}) = 1 \neq 0$.

Nota 2.0.5. Si $\{\omega_1, \dots, \omega_p\}$ fuera linealmente dependiente, entonces $\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p = 0$.

Supongamos que $\omega_p = \sum_{i=1}^{p-1} \lambda_i \omega_i$, entonces $\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_{p-1} \wedge \omega_p = (\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_{p-1}) \wedge \sum_{i=1}^{p-1} \lambda_i \omega_i = \sum_i \lambda_i \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_{p-1} \wedge \omega_i = 0$.

Lema 2.0.7. Para 1-formas, $\omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p \neq 0$ si y sólo si son linealmente independientes.

Teorema 2.0.2. Sea e_1, \dots, e_n una base de V y la base dual $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$ de $\text{Alt}^1(V)$. Entonces,

$$\{\varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}\}_{\sigma \in S(p, n-p)}$$

es una base de $\text{Alt}^p(V)$. En particular,

$$\dim(\text{Alt}^p(V)) = \binom{\dim(V)}{p}$$

Demostración: Se puede probar que $\omega \in \text{Alt}^n(V)$, por lo que

$$\omega = \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)}) \cdot \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}$$

Debemos probar que $\{\varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}\}$ es una base, es decir, que son linealmente independientes y sistema generador.

- Linealmente independientes: Si no lo fueran, $\exists \lambda_\sigma$ tal que $\sum \lambda_\sigma \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} = 0$. Entonces,

$$\begin{aligned} \left(\sum_{\bar{\sigma}} \lambda_{\bar{\sigma}} \varepsilon_{\bar{\sigma}(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\bar{\sigma}(p)} \right) (e_{\bar{\sigma}(1)} \wedge \dots \wedge e_{\bar{\sigma}(p)}) &= 0 \\ \sum_{\sigma} \lambda_{\sigma} \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} (e_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge e_{\sigma(p)}) &= \lambda_{\sigma} \cdot 1 \\ &\Rightarrow \lambda_{\sigma} = 0, \forall \sigma. \end{aligned} \quad (2.11)$$

- Sistema generador: Como $\varepsilon_i(e_j) = 0$ cuando $i \neq j$, y $\varepsilon_i(e_i) = 1$, del lema 2.0.6 se tiene:

$$e_{i_1} \wedge \dots \wedge e_{i_p} (e_{j_1}, \dots, e_{j_p}) = \begin{cases} 0 & \text{si } \{i_1, \dots, i_p\} \neq \{j_1, \dots, j_p\} \\ \text{sign}(\sigma) & \text{si } \{i_1, \dots, i_p\} = \{j_1, \dots, j_p\} \end{cases} \quad (2.12)$$

Donde σ es la permutación $\sigma(i_k) = j_k$. Si unimos 3.1 al lema 2.0.1:

Sea $V \ni \xi_i = \sum_{j=1}^n \lambda_{i,j} e_j$,

$$\begin{aligned} \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)}) \cdot \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} (\xi_1, \dots, \xi_p) &= \\ \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)}) \sum_{\tau \in S(p)} \prod_{k=1}^p \lambda_{k, \tau(\sigma(k))} \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} (e_{\tau\sigma(1)}, \dots, e_{\tau\sigma(p)}) &\stackrel{*}{=} \\ \omega\left(\sum_j \lambda_{1,j} e_j, \dots, \sum_j \lambda_{p,j} e_j\right) &= \\ \omega(\xi_1, \dots, \xi_p). & \end{aligned} \quad (2.13)$$

Por lo tanto, tenemos que

$$\omega = \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)}) \cdot \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}$$

□

2.0.1. Ejercicios:

Ejercicio 2.2

Encontrar $\omega \in \text{Alt}^2 \mathbb{R}^4$ **tal que** $\omega \wedge \omega \neq 0$.

Sea $\{e_1, \dots, e_4\}$ la base canónica de \mathbb{R}^4 , se induce una base dual $\{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_4\}$ base de $\text{Alt}^1(\mathbb{R}^4)$. Por lo tanto, $\text{Alt}^2(\mathbb{R}^4)$ tiene como base $\{\varepsilon_i \wedge \varepsilon_j\}_{i,j,i < j}$. Sea $\omega \in \text{Alt}^2(\mathbb{R}^4)$, $\omega \wedge \omega \in \text{Alt}^4(\mathbb{R}^4)$, espacio que tiene como base $\varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3 \wedge \varepsilon_4$.

$$\begin{aligned}\omega &= \lambda_1 \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2 + \dots + \lambda_6 \varepsilon_3 \wedge \varepsilon_4 \\ \omega &= \lambda_1 \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2 + \dots + \lambda_6 \varepsilon_3 \wedge \varepsilon_4 \\ \text{si } \lambda_1 = \lambda_6 = 1, \quad \omega \wedge \omega &= 2\varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3 \wedge \varepsilon_4\end{aligned}\tag{2.14}$$

Ejercicio 2.3

Probar que existen un isomorfismos

$$\mathbb{R}^3 \xrightarrow{i} \text{Alt}^1(\mathbb{R}^3), \quad \mathbb{R}^3 \xrightarrow{j} \text{Alt}^2 \mathbb{R}^3$$

Dados por

$$i(v)(w) = \langle v, w \rangle, \quad j(v)(w_1, w_2) = \det(v, w_1, w_2),$$

donde \langle, \rangle es el producto interior usual. Probar que para $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^3$, se tiene

$$i(v_1) \wedge i(v_2) = j(v_1 \times v_2).$$

1.
 - i está bien definido, pues el producto escalar es lineal.
 - i es homomorfismo.
Hay que ver que $i(\lambda v_1 + v_2) = \lambda i(v_1) + i(v_2)$.
 $i(\lambda v_1 + v_2) = \langle \lambda v_1 + v_2, w \rangle = \lambda \langle v_1, w \rangle + \langle v_2, w \rangle = \lambda i(v_1)(w) + i(v_2)(w)$
 - Biyectividad de i . Análogo a probar que lleva bases en bases.
 $i(e_1)(w) = \langle e_1, w \rangle = \lambda_1, i(e_j)(w) = \lambda_j, i(e_j) = \varepsilon_j$.
 $w = \sum_i \lambda_i e_i$.
2.
 - j está bien definida.

$$v \in \mathbb{R}^3 \Rightarrow j(v) \in \text{Alt}^2(\mathbb{R}^3)$$

$j(v)$ es bilineal:

$$\det(v, \lambda w_1 + w_2, w_3) = j(v)(\lambda w_1 + w_2, w_3) = \lambda j(w_1, w_3) + j(w_2, w_3) = \lambda \det(v, w_1, w_3) + \det(v, w_2, w_3).$$

$j(v)$ es alternado:

$$j(v)(w, w) = \det(v, w, w) = 0.$$

- j es homomorfismo:

$$j(\lambda v_1 + v_2)(w_1, w_2) = \det(\lambda v_1 + v_2, w_1, w_2) = \lambda \det(v_1, w_1, w_2) + \det(v_2, w_1, w_2) = (\lambda j(v_1) + j(v_2))(w_1, w_2).$$

- j isomorfismo:

$$\{\varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2, \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_3, \varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3\} \text{ base de } \text{Alt}^2(\mathbb{R}^3).$$

$$j(e_1) : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(w_1, w_2) \mapsto \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ w_{11} & w_{12} & w_{13} \\ w_{21} & w_{22} & w_{23} \end{pmatrix} = w_{12}w_{23} - w_{13}w_{22} =? \varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3(w_1, w_2).$$

$$\varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3(w_1, w_2) = \sum_{\sigma \in S(1,1)} \text{sign}(\sigma) \varepsilon_2(w_{\sigma(1)}) \varepsilon_3(w_{\sigma(2)}) = \varepsilon_2(w_1) \varepsilon_3(w_2) - \varepsilon_2(w_2) \varepsilon_3(w_1) = w_{12}w_{23} - w_{22}w_{13}.$$

$$j(e_2) = \pm \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_3(w_1, w_2)$$

$$j(e_3) = \mp \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2.$$

$$3. i(v_1) \wedge i(v_2) =? j(v_1 \times v_2)$$

$$i(v_1) \wedge i(v_2) = \sum_{\sigma \in S(2,1)} i(v_1) \wedge i(v_2)(e_{\sigma(1)}, e_{\sigma(2)}) \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \varepsilon_{\sigma(2)} = A_{03} \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2 + A_{02} \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_3 + A_{01} \varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3.$$

$$i(v_1) \wedge i(v_2)(e_1, e_2) = i(v_1)(e_2) i(v_2)(e_1) - i(v_1)(e_1) i(v_2)(e_2) = v_{11}v_{22} - v_{12}v_{21} = A_{03}. \text{ (De manera análoga el resto de sumandos)}$$

Ejercicio 2.5

- Sea $\langle w_i, \tau_j \rangle = \langle i^{-1}(\omega_i), i^{-1}(\tau_j) \rangle$ el producto escalar en $\text{Alt}^1(V)$ que se deduce del ejercicio 2.4. Se tiene que,

$$\langle w_i, \tau_j \rangle = \langle i^{-1}(\omega_i), i^{-1}(\tau_j) \rangle = i(i^{-1}(\omega_i))(i^{-1}(\tau_j)) = \omega_i(i^{-1}(\tau_j))$$

Por otra parte,

$$\langle \tau_j, \omega_i \rangle = \langle i^{-1}(\tau_j), i^{-1}(\omega_i) \rangle = i(i^{-1}(\tau_j))(i^{-1}(\omega_i)) = \tau_j(i^{-1}(\omega_i))$$

Finalmente, calculamos el determinante:

$$\begin{aligned} \det(\langle \omega_i, \tau_j \rangle) &= \det(\omega_i(i^{-1}(\tau_j)))_{i,j \in \{1, \dots, p\}} = \\ &= \det \begin{pmatrix} \omega_1(i^{-1}(\tau_1)) & \cdots & \omega_1(i^{-1}(\tau_p)) \\ \vdots & & \vdots \\ \omega_p(i^{-1}(\tau_1)) & \cdots & \omega_p(i^{-1}(\tau_p)) \end{pmatrix} \quad (2.15) \\ &= \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p(i^{-1}(\tau_1), \dots, i^{-1}(\tau_p)) \\ &= (\tau_1 \wedge \cdots \wedge \tau_p)(i^{-1}(\omega_1), \dots, i^{-1}(\omega_p)). \end{aligned}$$

$$\langle \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p, \tau_1 \wedge \cdots \wedge \tau_p \rangle = \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p(i^{-1}(\tau_1), \dots, i^{-1}(\tau_p)).$$

Como todos los términos que lo componen son bilineales, $\langle \cdot, \cdot \rangle$ es bilineal.

- Es conmutativo,

$$\begin{aligned}
 \langle \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p, \tau_1 \wedge \cdots \wedge \tau_p \rangle &= \\
 &= \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p(i^{-1}(\tau_1), \dots, i^{-1}(\tau_p)) \\
 &= \langle \tau_1 \wedge \cdots \wedge \tau_p, \omega_1 \wedge \cdots \wedge \omega_p \rangle \\
 &= (\tau_1 \wedge \cdots \wedge \tau_p)(i^{-1}(\omega_1), \dots, i^{-1}(\omega_p)).
 \end{aligned} \tag{2.16}$$

- Hay que comprobar que cumple las propiedades del producto interior. Sea $\omega, \tau \in \text{Alt}^p(V)$, tales que

$$\begin{aligned}
 \omega &= \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)}) \varepsilon_{\sigma} \\
 \tau &= \sum_{\bar{\sigma} \in S(p, n-p)} \omega(e_{\bar{\sigma}(1)}, \dots, e_{\bar{\sigma}(p)}) \varepsilon_{\bar{\sigma}} \\
 \langle \omega, \tau \rangle &= \sum_{\sigma} \sum_{\bar{\sigma}} \omega_{\sigma} \tau_{\bar{\sigma}} \langle \varepsilon_{\sigma}, \varepsilon_{\bar{\sigma}} \rangle. \\
 \langle \omega, \omega \rangle &= \sum_{\sigma} (\omega_{\sigma})^2 \geq 0 \\
 \langle \varepsilon_{\sigma}, \varepsilon_{\bar{\sigma}} \rangle &= \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}(e_{\bar{\sigma}(1)}, \dots, e_{\bar{\sigma}(p)}) = I_{\sigma}(\bar{\sigma}) \\
 \langle \omega, \omega \rangle &= 0 \Leftrightarrow \omega_{\sigma} = 0 \forall \sigma \in S(p, n-p) \Rightarrow \omega = 0 \in \text{Alt}^p(V).
 \end{aligned} \tag{2.17}$$

- Por lo tanto:

1. $\text{Alt}^p(V)$ tiene un producto escalar.
- 2.

$$\begin{aligned}
 \langle \omega, i(\xi_1) \wedge \cdots \wedge i(\xi_p) \rangle &= \\
 &= \left\langle \sum_{\sigma} \omega_{\sigma} \varepsilon_{\sigma}, i(\xi_1) \wedge \cdots \wedge i(\xi_p) \right\rangle \\
 &= \sum_{\sigma} \omega_{\sigma} \langle \varepsilon_{\sigma}, i(\xi_1) \wedge \cdots \wedge i(\xi_p) \rangle \\
 &= \sum_{\sigma} \omega_{\sigma} \varepsilon_{\sigma}(\xi_1, \dots, \xi_p) \\
 &= \omega(\xi_1, \dots, \xi_p).
 \end{aligned} \tag{2.18}$$

3. $\langle \omega, \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} \rangle = \langle \omega, i(e_{\sigma(1)}) \wedge \cdots \wedge i(e_{\sigma(p)}) \rangle = \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)})$.
4. $\omega = \sum_{\sigma} \omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(p)}) \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} = \sum_{\sigma} \langle \omega, \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)} \rangle \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}$.

- Bases ortonormales:

Sea $\{b_1, \dots, b_n\}$ una base ortonormal de V , es decir,

$$\langle b_i, b_j \rangle = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases}$$

Sea $\{\beta_1, \dots, \beta_n\}$ la base dual de la anterior en $\text{Alt}^1(V)$, entonces tenemos $\{\beta_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \beta_{\sigma(p)}\}_{\sigma \in S(p, n-p)}$ base de $\text{Alt}^p(V)$.

Finalmente,

$$\langle \beta_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \beta_{\sigma(p)}, \beta_{\bar{\sigma}(1)} \wedge \dots \wedge \beta_{\bar{\sigma}(p)} \rangle = \beta_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \beta_{\sigma(p)}(\beta_{\bar{\sigma}(1)}, \dots, \beta_{\bar{\sigma}(p)}) = \begin{cases} 0 & \text{si } \sigma \neq \bar{\sigma} \\ 1 & \text{si } \sigma = \bar{\sigma} \end{cases}$$

Ejercicio 2.7

$$\begin{aligned} \text{Alt}^{p+q}(f)(\omega_1 \wedge \omega_2) &= \\ &= \omega_1 \wedge \omega_2(f(\xi_1), \dots, f(\xi_{p+q})) \\ &= \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \text{sgn}(\sigma) \omega_1(f(\xi_{\sigma(1)}), \dots, f(\xi_{\sigma(p)})) \omega_2(f(\xi_{\sigma(p+1)}), \dots, f(\xi_{\sigma(p+q)})) \\ &= \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \text{sgn}(\sigma) \text{Alt}^p(f) \omega_1(\xi_{\sigma(1)}, \dots, \xi_{\sigma(p)}) \text{Alt}^q(f) \omega_2(\xi_{\sigma(p+1)}, \dots, \xi_{\sigma(p+q)}) \\ &= \text{Alt}^p(f)(\omega_1) \wedge \text{Alt}^q(f)(\omega_2)(\xi_1, \dots, \xi_{p+q}). \end{aligned} \tag{2.19}$$

Ejercicio 2.12

Sea $f : V \rightarrow V$ un k -homomorfismo entre espacios vectoriales de dimensión n . Sea $\{e_1, \dots, e_n\}$ base de V , y $\{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n\}$ la base inducida de $\text{Alt}^1(V)$.

Como $\varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_n$ es base de $\text{Alt}^n(f)$, entonces $\text{Alt}^n(f)(\varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_n) = d \cdot \varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_n$.

$$\begin{aligned} \text{Alt}^n(f) \varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_n(\xi_1, \dots, \xi_n) &= \varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_n(f(\xi_1), \dots, f(\xi_n)) = \\ &= \det \begin{pmatrix} \varepsilon_1(f(\xi_1)) & \dots & \varepsilon_1(f(\xi_n)) \\ \vdots & & \vdots \\ \varepsilon_n(f(\xi_1)) & & \varepsilon_n(f(\xi_n)) \end{pmatrix} \end{aligned} \tag{2.20}$$

Dicho determinante es el producto $\det(A(f)) \cdot \det((\xi_i)_{i \in I}) = \det(A(f)) \cdot (\varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_n)(\xi_1, \dots, \xi_n)$

Ejercicio 2.9

Sea V un \mathbb{R} -espacio vectorial de dimensión n . Consideramos el producto \langle, \rangle inducido en los problemas 2.4 y 2.5. Supongamos que existe $vol \in Alt^p(V)$, volumen de V tal que $\langle vol, vol \rangle = 1 \Leftrightarrow vol(e_1, \dots, e_n) = 1$.

Sea el operador estrella de Hodge.

$$\begin{aligned} * : Alt^p(V) &\rightarrow Alt^{n-p}(V) \\ \omega &\mapsto *(\omega) \end{aligned} \quad (2.21)$$

de tal forma que

$$\langle *\omega, \tau \rangle vol = \omega \wedge \tau$$

- $*$ está bien definida, es lineal y cumple la expresión anterior.

$$\begin{aligned} *\omega \in Alt^{n-p}(V) &\Rightarrow *\omega = \sum_{\sigma \in S(n-p,p)} *\omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(n-p)}) \cdot \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(n-p)} \\ *\omega(e_{\sigma(1)}, \dots, e_{\sigma(n-p)}) &= \langle *\omega, \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(n-p)} \rangle \\ \langle *\omega, \tau \rangle vol = \omega \wedge \tau &\Rightarrow \langle *\omega, \tau \rangle vol(e_1, \dots, e_n) = \omega \wedge \tau(e_1, \dots, e_n). \end{aligned}$$

- Comprobemos que $*(\varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_p) = \varepsilon_{p+1} \wedge \dots \wedge \varepsilon_n$.

PENDIENTE

Ejercicio 2.6

Sea $\omega \in Alt^p(V)$, $v_1, \dots, v_p \in V$ y $A = (a_{ij}) \in M_{p \times p}$. Podemos expresar $\omega_i = \sum_{j=1}^p a_{ij} v_j$, $i = 1, \dots, p$.

Hay que probar que $\omega(\omega_1, \dots, \omega_p) = \det(A) \cdot \omega(v_1, \dots, v_p)$.

Si $p = 2$, tenemos $A = (a_{i,j})_{i,j \in \{1,2\}}$. Por lo tanto, $\omega_1 = a_{11}v_1 + a_{12}v_2$ y $\omega_2 = a_{21}v_1 + a_{22}v_2$.

$$\begin{aligned} \omega(\omega_1, \omega_2) &= \omega(a_{11}v_1 + a_{12}v_2, a_{21}v_1 + a_{22}v_2) = \\ &= a_{11}a_{22}\omega(v_1, v_2) + a_{12}a_{21}\omega(v_2, v_1) = \\ &= a_{11}a_{22}\omega(v_1, v_2) - a_{12}a_{21}\omega(v_1, v_2) = \\ &= (a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21})\omega(v_1, v_2) = \det(A) \cdot \omega(v_1, v_2). \end{aligned} \quad (2.22)$$

Y para un p cualquiera:

$$\begin{aligned}\omega(\omega_1, \dots, \omega_p) &= \omega\left(\sum_{j=1}^p a_{ij}v_j, \dots, \sum_{j=1}^p a_{pj}v_j\right) = \\ &= \sum_{\tau \in S(p)} \prod_{k=1}^p a_{k\tau(k)} \omega(v_{\tau(1)}, \dots, v_{\tau(p)}) = \\ &= \underbrace{\sum_{\tau \in S(p)} \operatorname{sgn}(\tau) \prod_{k=1}^p a_{k\tau(k)}}_{\det(A)} \cdot \omega(v_1, \dots, v_p).\end{aligned}\tag{2.23}$$

Capítulo 3

Cohomología de Rham

Sea U un abierto en \mathbb{R}^n , $\{e_1, \dots, e_n\}$ la base estandar y $\{\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n\}$ la base dual de $Alt^1(\mathbb{R}^n)$.

Definición 3.0.1. Una p -forma diferencial en U es una aplicación diferenciable $\omega : U \rightarrow Alt^p(\mathbb{R}^n)$. El espacio vectorial de dichas aplicaciones se denota $\Omega^p(U)$.

Si $p = 0$ entonces $Alt^0(\mathbb{R}^n) = \mathbb{R}$ y $\Omega^0(U)$ es el espacio vectorial de las funciones diferenciables en U , $\Omega^0(U) = C^\infty(U, \mathbb{R})$.

La derivada usual de una aplicación diferenciable $\omega : U \rightarrow Alt^p(\mathbb{R}^n)$ se denota $D\omega$ y su valor en x es $D_x\omega$. Es una aplicación lineal

$$\underbrace{D_x\omega}_{\left(\frac{\partial\omega_\sigma}{\partial x_i}(x)\right)_{\sigma \in S(p, n-p), 1 \leq i \leq n}} : \mathbb{R}^n \rightarrow Alt^p(\mathbb{R}^n),$$

con

$$(D_x\omega)(e_i) = \frac{d}{dt}\omega(x + te_i)_{t=0} = \frac{\partial\omega}{\partial x_i}(x).$$

En $Alt^p(\mathbb{R}^n)$ se tiene la base $\varepsilon_\sigma = \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}$. Como cada $\omega \in \Omega^p(U)$ se puede escribir como combinación lineal de la base de la forma $\omega(x) = \sum \omega_l(x)e_\sigma$, con $\omega_l(x)$ función real diferenciable en $x \in U$. Se tiene que la diferencial $D_x\omega$ es la aplicación lineal:

$$D_x\omega(e_j) = \sum_{\sigma \in S(p, n-p)} \frac{\partial\omega_\sigma}{\partial x_j}(x)e_\sigma, j = 1, \dots, n.$$

La función $x \mapsto D_x\omega$ es una aplicación diferenciable de U al espacio vectorial de las aplicaciones lineales de \mathbb{R}^n a $Alt^p(\mathbb{R}^n)$ ($\simeq \mathbb{R}^{\binom{n}{p}}$).

Definición 3.0.2. La diferencial exterior $d : \Omega^p(U) \rightarrow \Omega^{p+1}(U)$ es el operador lineal

$$d_x \omega(\xi_1, \dots, \xi_{p+1}) = \sum_{i=1}^{p+1} (-1)^{i-1} D_x \omega(\xi_i)(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_i, \dots, \xi_{p+1}) \quad (3.1)$$

Del lema 2.0.3 se tiene que $d_x \omega \in \text{Alt}^{p+1}(\mathbb{R}^n)$. Veámoslo:

Si $\xi_i = \xi_{i+1}$, entonces:

$$\begin{aligned} & \sum_{l=1}^{p+1} (-1)^{l-1} D_x \omega(\xi_l)(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_l, \dots, \xi_{p+1}) \\ &= (-1)^{i-1} D_x \omega(\xi_i)(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_i, \dots, \xi_{p+1}) + (-1)^i D_x \omega(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_{i+1}, \dots, \xi_{p+1}) \\ &= 0. \end{aligned} \quad (3.2)$$

Porque $(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_i, \dots, \xi_{p+1}) = (\xi_1, \dots, \hat{\xi}_{i+1}, \dots, \xi_{p+1})$.

Ejemplo: Sea $x_i : U \rightarrow \mathbb{R}$ la proyección i -ésima. Entonces $dx_i \in \Omega^1(U)$ es la aplicación constante, $dx_i : x \rightarrow \varepsilon_i$, ya que por 3.1 se tiene que $d_x x_i \in \text{Alt}^1(\mathbb{R}^n)$ y sea $\xi \in \mathbb{R}^n$. Por lo tanto,

$$\begin{aligned} d_x x_i(\xi) &= \sum_{l=1}^n (-1)^{l-1} D_x x_i(\xi_l) \xi_l \\ &= D_x x_i(\xi) \\ &= \sum_{j=1}^n \frac{\partial x_i}{\partial x_j}(x) \xi_j \\ &= \xi_i = \varepsilon_i(\xi) \\ &\Rightarrow d_x x_i = \varepsilon_i, \forall x \in U. \end{aligned} \quad (3.3)$$

En general, sea $f \in \Omega^0(U)$, se tiene que

$$d_x f(\xi^1, \dots, \xi^n) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(x) \xi^1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(x) \xi^n$$

En otras palabras, $df = \sum \frac{\partial f}{\partial x_i} \varepsilon_i = \sum \frac{\partial f}{\partial x_i} dx_i$.

Nota 3.0.1. $\varepsilon_\sigma = \varepsilon_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge \varepsilon_{\sigma(p)}$.

Lema 3.0.1. Si $\omega(x) = f(x)\varepsilon_\sigma$ entonces $d_x\omega = d_xf \wedge \varepsilon_\sigma$.

Demostración:

Sea $\xi \in \mathbb{R}^n$, entonces $\xi = \sum_{i=1}^n \xi_i e_i$.

$$\begin{aligned}
 D_x\omega(\xi) &= \\
 &= \sum_i \xi_i D_x\omega(e_i) \\
 &= \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \xi_i \varepsilon_\sigma \\
 &= \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \varepsilon_i(\xi) \varepsilon_\sigma \\
 &= dx f(\xi) \varepsilon_\sigma
 \end{aligned} \tag{3.4}$$

Donde la primera igualdad se tiene gracias a:

$$\begin{aligned}
 D_x\omega(e_i) &= \\
 &= \sum_{\bar{\sigma} \in S(p, n-p)} \frac{\partial \omega_{\bar{\sigma}}}{\partial x_i}(x) \varepsilon_{\bar{\sigma}(1)} \wedge \cdots \wedge \varepsilon_{\bar{\sigma}(p)} \\
 &= \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \varepsilon_\sigma
 \end{aligned} \tag{3.5}$$

Entonces por 3.4 se tiene,

$$\begin{aligned}
 d_x\omega(\xi_1, \dots, \xi_{p+1}) &= \\
 &= \sum_j (-1)^{j-1} D_x\omega(\xi_j)(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_j, \dots, \xi_{p+1}) \\
 &= \sum_j (-1)^{j-1} d_x f(\xi_j) \varepsilon_\sigma(\xi_1, \dots, \hat{\xi}_j, \dots, \xi_{p+1}) \\
 &= d_x f \wedge \varepsilon_\sigma(\xi_1, \dots, \xi_{p+1})
 \end{aligned} \tag{3.6}$$

Y finalmente, tenemos que $d\omega = df \wedge \varepsilon_\sigma$. □

Nota 3.0.2. Para $\varepsilon_\sigma \in \text{Alt}^p(\mathbb{R}^n)$ se tiene que:

$$\varepsilon_k \wedge \varepsilon_\sigma = \begin{cases} 0 & \text{si } k \in \sigma \\ (-1)^r \varepsilon_J & \text{si } k \notin \sigma \end{cases}$$

donde, $J = (i_1, \dots, i_r, k, \dots, i_p)$.

Lema 3.0.2. Para $p \geq 0$ la composición $\omega^p(U) \rightarrow \Omega^{p+1}(U) \rightarrow \Omega^{p+2}(U)$ es idénticamente cero.

Demostración:

Sea $\omega = f\varepsilon_\sigma$. Entonces

$$d\omega = df \wedge \varepsilon_\sigma \underbrace{=}_{\text{Bilinealidad}} \frac{\partial f}{\partial x_1} \varepsilon_1 \wedge \varepsilon_\sigma + \cdots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \varepsilon_n \wedge \varepsilon_\sigma.$$

Ahora, como $\varepsilon_i \wedge \varepsilon_i = 0$ y $\varepsilon_i \wedge \varepsilon_j = -\varepsilon_j \wedge \varepsilon_i$, se tiene que

$$\begin{aligned} d^2\omega &= \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \varepsilon_i \wedge (\varepsilon_j \wedge \varepsilon_\sigma) \\ &= \sum_{i < j} \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} - \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} \right) \varepsilon_i \wedge \varepsilon_j \wedge \varepsilon_\sigma = 0. \end{aligned} \tag{3.7}$$

□

Nota 3.0.3. $\Omega^{p-1} \xrightarrow{d} \Omega^p(U) \xrightarrow{d} \Omega^{p+1}(U)$ es el morfismo nulo, y cumple que $\text{Im}\{d : \Omega^{p-1}(U) \rightarrow \Omega^p(U)\} \subseteq \ker\{d : \Omega^p(U) \rightarrow \Omega^{p+1}(U)\}$. Y en general no se da la igualdad.

El producto exterior en $\text{Alt}^*(\mathbb{R}^n)$ induce un **producto exterior** en $\Omega^*(U)$ definiéndolo de la siguiente forma,

$$(\omega_1 \wedge \omega_2)(x) = \omega_1(x) \wedge \omega_2(x).$$

El producto exterior de una p -forma diferencial y una q -forma diferencial es una $(p+q)$ -forma diferencial, así que se obtiene la aplicación diferencial,

$$\wedge : \Omega^p(U) \times \Omega^q(U) \rightarrow \Omega^{p+q}(U).$$

Veamos una serie de propiedades:

1. $(\omega_1 \wedge \omega_2)_x(\xi_1, \dots, \xi_{p+q}) = (\omega_1)_x \wedge (\omega_2)_x(\xi_1, \dots, \xi_{p+q})$.
2. $\omega_1 \wedge \omega_2$ es bilineal.
3. $(\omega_1 + \omega_2) \wedge \omega_3 = \omega_1 \wedge \omega_3 + \omega_2 \wedge \omega_3$.
4. Si $f \in C^\infty(U; \mathbb{R}) = \Omega^0(U)$ y $\omega \in \Omega^p(U)$, entonces $f \wedge \omega = f \cdot \omega$.
5. $f(\omega_1) \wedge \omega_2 = f(\omega_1 \wedge \omega_2) = \omega_1 \wedge (f\omega_2)$.

Esta última expresa la bilinealidad del producto en $\text{Alt}^*(\mathbb{R}^n)$.

Lema 3.0.3. Para $\omega_1 \in \Omega^p(U)$ y $\omega_2 \in \Omega^q(U)$,

$$d(\omega_1 \wedge \omega_2) = d\omega_1 \wedge \omega_2 + (-1)^p \omega_1 \wedge d\omega_2.$$

Demostración:

Basta probarlo cuando $\omega_1 = f\varepsilon_\sigma$ y $\omega_2 = g\varepsilon_\tau$. Entonces, $\omega_1 \wedge \omega_2 = fg\varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau$, y

$$\begin{aligned} d(\omega_1 \wedge \omega_2) &= d(fg \cdot \varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau) = \\ &= d(fg)(\varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau) \\ &= d(fg) \wedge \varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau \\ &= ((df)g + f dg) \wedge \varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau \\ &= df g \wedge \varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau + f dg \wedge \varepsilon_\sigma \wedge \varepsilon_\tau \\ &= df \wedge \varepsilon_\sigma \wedge g\varepsilon_\tau + (-1)^p f \varepsilon_\sigma \wedge dg \wedge \varepsilon_\tau \\ &= d\omega_1 \wedge \omega_2 + (-1)^p \omega_1 \wedge d\omega_2. \end{aligned} \tag{3.8}$$

□

Con lo que llevamos, hemos introducido $\Omega^*(U)$ que es un álgebra anti-conmutativa con una diferencial,

$$d : \Omega^*(U) \rightarrow \Omega^{*+1}(U), \quad d \circ d = 0$$

y d es una derivada que satisface el lema anterior. $(\Omega^*(U), d)$ es un álgebra diferencial graduada conmutativa, llamada el **complejo de deRham** de U .

Teorema 3.0.1. Existe un único operador lineal $d : \Omega^p(U) \rightarrow \Omega^{p+1}(U)$, $p = 0, 1, \dots$, tal que

1. $f \in \Omega^0(U)$, $df = \frac{\partial f}{\partial x_1} \varepsilon_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \varepsilon_n$.
2. $d \circ d = 0$.
3. $d(\omega_1 \wedge \omega_2) = d\omega_1 \wedge \omega_2 + (-1)^p \omega_1 \wedge d\omega_2$ si $\omega_1 \in \Omega^p(U)$.

Demostración:

Por como hemos definido d , cumple todas las propiedades. Supongamos d' un operador lineal que satisface las tres propiedades, y veamos que $d' = d$.

Por la propiedad (1) tenemos que $d'f = \frac{\partial f}{\partial x_1} \varepsilon_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \varepsilon_n = df \Rightarrow d = d'$ en $\Omega^0(U)$. En particular, podemos aplicar que $d'x_i = dx_i$ para la i -ésima proyección $x_i : U \rightarrow \mathbb{R}$. Hemos probado con anterioridad que $d'x_i = \varepsilon_i$, la función constante. Como por la propiedad (2), tenemos que $d' \circ d' = 0$, tenemos que $0 = d'(d'(\varepsilon_i)) = d'(\varepsilon_i)$. Entonces, aplicando la propiedad (3), $d'\varepsilon_\sigma = 0$. Sea $\omega = f\varepsilon_\sigma = f \wedge \varepsilon_\sigma$, $f \in C^\infty(U; \mathbb{R})$. Empleando de nuevo (3),

$$d'\omega = d'f \wedge \varepsilon_\sigma + f \wedge d'\varepsilon_\sigma = d'f \wedge \varepsilon_\sigma = df \wedge \varepsilon_\sigma = d\omega.$$

Y cada p -forma es combinación lineal de ω así definida, por lo tanto, $d = d'$ en $\Omega^p(U)$.

□

Nota 3.0.4. Sea U un abierto de \mathbb{R}^3 , $d : \Omega^1(U) \rightarrow \Omega^2(U)$ viene dado por

$$d(f_1\varepsilon_1 + f_2\varepsilon_2 + f_3\varepsilon_3) = df_1 \wedge \varepsilon_1 + df_2 \wedge \varepsilon_2 + df_3 \wedge \varepsilon_3 = \left(\frac{\partial f_2}{\partial x_2} - \frac{\partial f_1}{\partial x_2}\right)\varepsilon_1 \wedge \varepsilon_2 + \left(\frac{\partial f_3}{\partial x_2} - \frac{\partial f_2}{\partial x_3}\right)\varepsilon_2 \wedge \varepsilon_3 + \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_3} - \frac{\partial f_3}{\partial x_1}\right)\varepsilon_3 \wedge \varepsilon_1. \quad (3.9)$$

Un buen ejercicio es demostrar la igualdad. Así como hacerlo para tres funciones.

Definición 3.0.3. El p -ésimo grupo cohomológico de deRham es el espacio vectorial cociente

$$H^p(U) = \frac{\ker(d : \Omega^p(U) \rightarrow \Omega^{p+1}(U))}{\operatorname{Im}(d : \Omega^{p-1}(U) \rightarrow \Omega^p(U))}$$

En particular, $H^p(U) = 0$ para $p < 0$, y $H^0(U)$ es el kernel de $d : C^\infty(U; \mathbb{R}) \rightarrow \Omega^1(U)$, que es el espacio vectorial de aplicaciones diferenciables en \mathbb{R} cuyas derivadas se anulan. Es decir, el espacio vectorial de las aplicaciones constantes.

$$H^0(U) = \ker\{d : \Omega^0(U) \rightarrow \Omega^1(U)\} = \{f : U \rightarrow \mathbb{R} : df = 0\}$$

$$\text{donde } df = 0 \Leftrightarrow \sum \frac{\partial f}{\partial x_i} = 0 \Leftrightarrow \forall i \frac{\partial f}{\partial x_i} = 0 \Rightarrow H^0(U) = \{f : U \rightarrow \mathbb{R} : f \text{ es la constante}\}.$$

Lema 3.0.4. $H^0(U)$ es el espacio vectorial de aplicaciones $U \rightarrow \mathbb{R}$ que son constantes en cada componente conexa de U .

Se tiene que $\dim_{\mathbb{R}} H^0(U)$ es el número de componentes conexas de U .

Definición 3.0.4. Los elementos en $\Omega^p(U)$ con $d\omega = 0$ se llaman p -formas cerradas. Y aquellos elementos de la imagen $d(\Omega^{p-1}(U) \subset \Omega^p(U))$ son p -formas exactas.

Nota 3.0.5. El p -ésimo grupo homológico mide si cada p -forma cerrada es exacta. Esta condición se satisface precisamente cuando $H^p(U) = 0$.

Definición 3.0.5. Una p -forma cerrada $\omega \in \Omega^p(U)$ induce una clase de homología, denotada

$$[\omega] = \omega + d\Omega^{p-1}(U) \in H^p(U),$$

y $[\omega] = [\omega']$ si y sólo si $\omega - \omega'$ es exacta.

Nota 3.0.6. En general, el espacio vectorial de las p -formas cerradas y el espacio vectorial de las p -formas exactas son de dimensión infinita. Sin embargo, $H^p(U)$ es, usualmente, de dimensión finita.

Definición 3.0.6. Se define el producto bilineal, asociativo y anti-conmutativo como

$$H^p(U) \times H^q(U) \rightarrow H^{p+q}(U)$$

mediante $[\omega_1][\omega_2] = [\omega_1 \wedge \omega_2]$.

El producto está bien definido, pues:

$$\begin{aligned} (\omega_1 + d\eta_1) \wedge (\omega_2 + d\eta_2) &= \omega_1 \wedge \omega_2 + d\eta_1 \wedge \omega_2 + \omega_1 \wedge d\eta_2 + d\eta_1 \wedge d\eta_2 \\ &= \omega_1 \wedge \omega_2 + d(\eta_1 \wedge \omega_2 + (-1)^p \omega_1 \wedge \eta_2 + \eta_1 \wedge d\eta_2). \end{aligned} \quad (3.10)$$

Queremos que $U \rightarrow H^p(U)$ sea un funtor contravariante. Por lo tanto, sea $\phi : U_1 \rightarrow U_2$ una aplicación diferenciable entre abiertos $U_1 \subset \mathbb{R}^n$ y $U_2 \subset \mathbb{R}^m$, se define la aplicación lineal:

$$H^p(\phi) : H^p(U_2) \rightarrow H^p(U_1),$$

tal que:

$$\begin{aligned} H^p(\phi_2 \circ \phi_1) &= H^p(\phi_1) \circ H^p(\phi_2) \\ H^p(id) &= id. \end{aligned} \quad (3.11)$$

Definición 3.0.7. Sea $U_1 \subset \mathbb{R}^n$ y $U_2 \subset \mathbb{R}^m$ abiertos y $\phi : U_1 \rightarrow U_2$ una aplicación diferenciable. El morfismo inducido $\Omega^p(U_2) \rightarrow \Omega^p(U_1)$ se define

$$\Omega^p(\phi)(\omega)_x = \text{Alt}^p(D_x \phi) \circ \omega(\phi(x)), \quad \Omega^0(\phi)(\omega)_x = \omega_{\phi(x)} = \omega \circ \phi.$$

$\Omega^p(\phi)$ es equivalente a escribir ϕ^* .

Se cumple que:

$$\begin{aligned} \Omega^p(\phi_2 \circ \phi_1) &= \Omega^p(\phi_1) \circ \Omega^p(\phi_2) \\ \Omega^p(id) &= id. \end{aligned} \quad (3.12)$$

Es fácil de ver por,

$$\phi^*(\omega)_x(\xi_1, \dots, \xi_p) = \omega_{\phi(x)}(D_x \phi(\xi_1), \dots, D_x \phi(\xi_p)),$$

y usando la regla de la cadena $D_x(\psi \circ \phi) = D_{\phi(x)}(\psi) \circ D_x(\phi)$, para $\phi : U_1 \rightarrow U_2$ y $\psi : U_2 \rightarrow U_3$.

Nota 3.0.7. $\Omega^p(i)(\omega = i^*(\omega)_x(\xi_1, \dots, \xi_p) = \omega_{i(x)}(D_x i(\xi_1), \dots, D_x i(\xi_p)) = \omega_x(\xi_1, \dots, \xi_p) = \omega \circ i$, pues $D_x i = id$.

Nota 3.0.8. $\varepsilon_i = dy_i$

Ejemplo: Para la 1-forma $\varepsilon_i \in \Omega^1(U_2)$ se tiene que

$$\phi^*(\varepsilon_i) = \sum_{k=1}^n \frac{\partial \phi_i}{\partial x_k} \varepsilon_k = d\phi_i$$

con ϕ_i la i -ésima función coordenada. Veamoslo:

$$\begin{aligned} \phi^*(dy_i)_x(\xi) &= (dy_i)_{\phi(x)}(D_x\phi(\xi)) = (dy_i)_{\phi(x)}\left(\sum_k \left(\sum_j \frac{\partial \phi_k}{\partial x_j}(x) \xi_j\right) e_k\right) = \\ &= \sum_k^n (dy_i)_{\phi(x)}\left(\left(\sum_j^m \frac{\partial \phi_k}{\partial x_j}(x) \xi_j\right) e_k\right) = \\ &= \sum_j \frac{\partial \phi_i}{\partial x_j}(x) \xi_j \cdot 1 = \\ &= \sum_j \frac{\partial \phi_i}{\partial x_j}(x) \cdot (dx_j)_x(\xi) = d(\phi_i)_k(\xi) \end{aligned} \quad (3.13)$$

donde se ha aplicado que:

$$D_x\phi(\xi) = \begin{pmatrix} \frac{\partial \phi_1}{\partial x_1} & \cdots \\ \vdots & \cdots \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \vdots \\ \xi_n \end{pmatrix} = \sum_k \left(\sum_j \frac{\partial \phi_k}{\partial x_j}(x) \xi_j\right) e_k \quad (3.14)$$

Teorema 3.0.2. *Se tiene:*

1. $\phi^*(\omega \wedge \tau) = \phi^*(\omega \wedge \phi^*(\tau))$.
2. $\phi^*(f) = f \circ \phi$ si $f \in \Omega^0(U_2)$.
3. $d\phi^*(\omega) = \phi^*(d\omega)$.

Además, si $\phi' : \Omega^*(U_2) \rightarrow \Omega^*(U_1)$ es un operador lineal que satisface las tres condiciones, entonces $\phi' = \phi^*$

Demostración: En libro.

Corolario 3.0.1. $d(\phi^*(dy_i)) = d(d\phi_i) = 0$.

Nota 3.0.9. El corolario se obtiene del ejemplo anterior, y de que una p -forma arbitraria es de la forma $\omega(x) = \sum \omega_\sigma(x) dx_\sigma$, con $y_i : U_2 \rightarrow \mathbb{R}$, de forma que $\phi_i = y_i \circ \phi$.

Ejemplo:

Sea $\gamma : (a, b) \rightarrow U$ una curva diferenciable en U , $\gamma = (\gamma_1, \dots, \gamma_n)$, y sea

$$\omega = f_1 dx_1 + \cdots + f_n dx_n$$

una 1-forma en U . Entonces tenemos que

$$\begin{aligned}
 \gamma^*(\omega) &= \gamma^*(f_1) \wedge \gamma^*(dx_1) + \cdots + \gamma^*(f_n) \wedge \gamma^*(dx_n) \\
 &= \gamma^*(f_1)d(\gamma^*(x_1)) + \cdots + \gamma^*(f_n)d(\gamma^*(x_n)) \\
 &= (f_1 \circ \gamma)d\gamma_1 + \cdots + (f_n \circ \gamma)d\gamma_n \\
 &= [(f_1 \circ \gamma)\gamma'_1 + \cdots + (f_n \circ \gamma)\gamma'_n]dt = \langle f(\gamma(t)), \gamma'(t) \rangle dt.
 \end{aligned} \tag{3.15}$$

Donde $\partial\gamma_i = \frac{\partial\gamma_i}{\partial t} = \gamma'_i$, $y \langle, \rangle$ es el producto interior usual.

Ejemplo:

Sea $\phi : U_1 \rightarrow U_2$ una aplicación diferenciable entre abiertos de \mathbb{R}^n . Entonces,

$$\phi^*(dx_1 \wedge \cdots \wedge dx_n) = \det(D_x\phi)dx_1 \wedge \cdots \wedge dx_n.$$

Por el teorema 3.0.2 se tiene:

$$\begin{aligned}
 \phi^*(dx_1 \wedge \cdots \wedge dx_n) &= \phi^*(dx_1) \wedge \cdots \wedge \phi^*(dx_n) = d\phi^*(x_1) \wedge \cdots \wedge d\phi^*(x_n) \\
 &= d\phi_1 \wedge \cdots \wedge d\phi_n \underbrace{=}_{(*)} \det(D_x\phi)dx_1 \wedge \cdots \wedge dx_n.
 \end{aligned} \tag{3.16}$$

Siendo la última igualdad consecuencia del lema 2.0.6

$$\begin{aligned}
 (*) &= \left(\sum_j \frac{\partial\phi_1}{\partial x_j}(x)(dx_j)_x\right) \wedge \cdots \wedge \left(\sum_j \frac{\partial\phi_n}{\partial x_j}(x)(dx_j)_x\right) \\
 &= \sum_{\tau \in S(n)} \prod_j \frac{\partial\phi_j}{\partial x_{\tau(j)}}(x)(dx_{\tau(1)} \wedge \cdots \wedge dx_{\tau(n)})_x(\xi_1, \dots, x_n) \\
 &= \sum_{\tau} \text{sgn}(\tau) \prod_j \frac{\partial\phi_j}{\partial x_{\tau(j)}}(x)(dx_{\tau(1)} \wedge \cdots \wedge dx_{\tau(n)})_x(\xi_1, \dots, x_n)
 \end{aligned} \tag{3.17}$$

Ejemplo:

Si $\phi : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ viene dada por $\phi(x, t) = \psi(t)x$, donde $\psi(t)$ es una función real diferenciable. Entonces,

$$\begin{aligned}
 \phi^*(dx_i) &= d(\phi^*(x_i)) = d(x_i \circ \phi) = d(\psi(t)x_i) \\
 &= \sum_j \frac{\partial(\psi(t)x_i)}{\partial x_j}dx_j + \frac{\partial(\psi(t)x_i)}{\partial t}dt \\
 &= x_i\psi'(t)dt + \psi(t)dx_i.
 \end{aligned} \tag{3.18}$$

3.0.1. Ejercicios

Ejercicio 3.1

Sea $U \subseteq \mathbb{R}^2$ abierto.

Vamos a ir determinando las funciones α, β y γ .

Tenemos que $\alpha = id$, pues $\Omega^0(U) = C^\infty(U; \mathbb{R})$, y es claro que es isomorfismo.

Ahora determinemos β , para ello imponemos que

$$grad \circ \alpha = \beta \circ d$$

Sea $\omega = f \in \Omega^0(U)$, entonces:

$$grad(\alpha(f)) = grad(f) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2} \right) = \beta(d(f)) = \beta\left(\frac{\partial f}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} dx_2\right)$$

Como $\omega \in \Omega^1(U) = \omega_1 dx_1 + \omega_2 dx_2, \omega_i \in C^\infty(U; \mathbb{R})$, establecemos:

$$\begin{aligned} \beta : \Omega^1(U) &\rightarrow C^\infty(U; \mathbb{R}) \\ \omega &\mapsto \beta(\omega) := (\omega_1, \omega_2) \end{aligned} \tag{3.19}$$

β es isomorfismo, pues es homomorfismo y biyectivo.

Una vez que conocemos β podemos determinar γ , imponiendo:

$$rot \circ \beta = \gamma \circ d$$

Por lo tanto, siendo $\omega = \omega_1 dx_1 + \omega_2 dx_2$, con $\omega_i \in C^\infty(U; \mathbb{R})$:

$$\begin{aligned} rot(\beta(\omega)) &= rot(\omega_1, \omega_2) = \frac{\partial \omega_1}{\partial x_2} - \frac{\partial \omega_2}{\partial x_1} \\ \gamma(d(\omega)) &= \gamma(d\omega_1 \wedge dx_1 + d\omega_2 \wedge dx_2) = \\ \gamma\left(\left(\frac{\partial \omega_1}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial \omega_1}{\partial x_2} dx_2\right) \wedge dx_1 + \left(\frac{\partial \omega_2}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial \omega_2}{\partial x_2} dx_2\right) \wedge dx_2\right) &= \\ = \gamma\left(\left(\frac{\partial \omega_2}{\partial x_1} - \frac{\partial \omega_1}{\partial x_2}\right) dx_1 \wedge dx_2\right) &= \frac{\partial \omega_1}{\partial x_2} - \frac{\partial \omega_2}{\partial x_1} \end{aligned} \tag{3.20}$$

Por lo tanto definimos γ :

$$\begin{aligned}
\gamma : \Omega^2(U) &\rightarrow C^\infty(U; \mathbb{R}) \\
\omega = \omega_1 dx_1 \wedge dx_2 &\mapsto \gamma(\omega) = -\omega_1 \\
\text{donde } \omega_1 &\in C^\infty(U; \mathbb{R})
\end{aligned} \tag{3.21}$$

Ahora realizamos de manera análoga el apartado siguiente del ejercicio:

Necesitamos obtener las funciones α, β, γ y ρ .

$\alpha = id$ debido a que $\omega^0(U) = C^\infty(U, \mathbb{R})$, que es un isomorfismo. Ahora determinamos β , imponiendo que se de la siguiente igualdad:

$$grad \circ \alpha = d \circ \beta$$

Y como en el apartado anterior, obtenemos $\beta(\omega) := (\omega_1, \omega_2)$. Que es un isomorfismo.

Como en el apartado anterior determinamos γ , imponiendo:

$$\beta \circ rot = d \circ \gamma$$

Y se obtiene que $\gamma(\omega) := -\omega_1$.

Finalmente, la parte nueva viene de imponer:

$$\gamma \circ div = d \circ \rho$$

Sea $\omega \in \Omega^2(U), \omega = f dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3$:

$$\begin{aligned}
\gamma(div(\omega)) &= \frac{\partial \omega_1}{\partial x_1} + \frac{\partial \omega_2}{\partial x_2} + \frac{\partial \omega_3}{\partial x_3} \\
\rho(d(\omega)) &= \rho\left(\left(\frac{\partial \omega_1}{\partial x_1} + \frac{\partial \omega_2}{\partial x_2} + \frac{\partial \omega_3}{\partial x_3}\right) dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3\right)
\end{aligned} \tag{3.22}$$

Así que definimo ρ de la siguiente manera:

$$\begin{aligned}
\rho : \Omega^3(U) &\rightarrow C^\infty(U, \mathbb{R}) \\
\omega = \omega_1 dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3 &= \omega_1
\end{aligned} \tag{3.23}$$

Y finalmente tenemos que los dos complejos de cadenas son isomorfos.

Ejercicio 3.2

Tenemos que definir un operador $(*) : \Omega^p(U) \rightarrow \Omega^{n-p}(U)$ basado en la operación $*$: $Alt^p(\mathbb{R}^n) \rightarrow Alt^{n-p}(\mathbb{R}^n)$ del ejercicio 2.9.

$$\begin{aligned}
 (*) : \Omega^p(U) &\rightarrow \Omega^{n-p}(U) \\
 \omega &\mapsto (*)\omega : U \rightarrow Alt^{n-p}(\mathbb{R}^n) \text{ dif.} \\
 x &\mapsto ((*)\omega)_x : (\mathbb{R}^n)^{n-p} \rightarrow \mathbb{R} \\
 (\xi_1, \dots, \xi_{n-p}) &\mapsto ((*)\omega)_x(\xi_1, \dots, \xi_{n-p})
 \end{aligned} \tag{3.24}$$

- Hay que probar que $*(dx_1 \wedge \dots \wedge dx_p) = dx_{p+1} \wedge \dots \wedge dx_n$.
 Fijado $x \in U$, $*(dx_1 \wedge \dots \wedge dx_p)_x = *((dx_1 \wedge \dots \wedge dx_p)_x) = *((dx_1)_x \wedge \dots \wedge (dx_p)_x) = *(\varepsilon_1 \wedge \dots \wedge \varepsilon_p) = \varepsilon_{p+1} \wedge \dots \wedge \varepsilon_n = dx_{p+1} \wedge \dots \wedge dx_n$.
- Hay que probar que $* \circ * = (-1)^{n(n-p)}$.
 $\omega \in \Omega^p(U) \Rightarrow x \in U, *((\omega)) \Rightarrow *((\omega))_x = **(\omega_x) = (-1)^{p(n-p)}\omega_x$.
- Hay que probar que $d^* \circ d^* = 0$.

Nota 3.0.10. Se puede definir:

$$H_p(U) = \frac{\ker(d^*(\Omega^p \rightarrow \Omega^{p-1}(U)))}{\text{Im}(d^*(\Omega^{p+1}(U) \rightarrow \Omega^p(U)))}$$

$$\begin{aligned}
 \omega \in \Omega^p(U), d^*d^*(\omega) &= d^*((-1)^{np+n-1} * d^*(\omega)) = (-1)^{n(p-1)+n-1} (-1)^{np+n-1} * \\
 d^*(*d^*(\omega)) &= (-1)^{n(p-1)+n-1} (-1)^{np+n-1} (-1)^{p(n-p)} * \underbrace{dd}_{=0}(\omega) = 0.
 \end{aligned}$$

Ejercicio 3.4

Sea $Alt^p(\mathbb{R}^m; \mathbb{C}) = \{\omega : \mathbb{R}^m \times \underbrace{\dots}_p \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{C} \text{ multilineales y alternadas}\}$ un \mathbb{C} -espacio vectorial.

$$\omega \in Alt^p(\mathbb{R}^m, \mathbb{C}) \Rightarrow \omega = \text{Re}(\omega) + i\text{Im}(\omega).$$

- $Re(\omega), Im(\omega) \in Alt^p(\mathbb{R}^m, \mathbb{R})$ (Es simple comprobación).
- Se puede definir el producto exterior

$$\begin{aligned} Alt^p(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) \times Alt^q(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) &\xrightarrow{\wedge} Alt^{p+q}(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) \\ (\omega, \tau) &\mapsto \omega \wedge \tau \end{aligned} \quad (3.25)$$

$$\begin{aligned} Re(\omega \wedge \tau) &= Re(\omega) \wedge Re(\tau) - Im(\omega) \wedge Im(\tau) \\ Im(\omega \wedge \tau) &= Re(\tau) \wedge Im(\omega) + Im(\tau) \wedge Re(\omega) \end{aligned} \quad (3.26)$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned} \omega \wedge \tau &= (Re(\omega) \wedge Re(\tau) - Im(\omega) \wedge Im(\tau) + i(Re(\omega) \wedge Im(\tau) + Im(\omega) \wedge Re(\tau))) \\ \tau \wedge \omega &= (Re(\tau) \wedge Re(\omega) - Im(\tau) \wedge Im(\omega)) + i(Re(\tau) \wedge Im(\omega) + Im(\tau) \wedge Re(\omega)) \\ &= (-1)^{pq} \omega \wedge \tau \text{ (anti-conmutativo)} \end{aligned} \quad (3.27)$$

Problema 3.5

Sea $U \subseteq \mathbb{R}^n$. $\Omega^p(U; \mathbb{C}) = \{\omega : U \rightarrow Alt^p(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) \text{ dif.}\} = C^\infty(U; Alt^p(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}))$.

Se tiene:

$$\begin{aligned} U &\xrightarrow{\omega} Alt^p(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) \\ x &\mapsto \omega_x = Re(\omega_x) + iIm(\omega_x) \end{aligned} \quad (3.28)$$

que es diferenciable. Entonces,

$$\begin{aligned} U &\xrightarrow{Re(\omega)} Alt^p(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) \\ x &\mapsto Re(\omega_x) \\ U &\xrightarrow{Im(\omega)} Alt^p(\mathbb{R}^n; \mathbb{C}) \\ x &\mapsto Im(\omega_x) \end{aligned} \quad (3.29)$$

son diferenciables.

PENDIENTE

Capítulo 4

Secuencia de Mayer-Vietoris

Teorema 4.0.1. Sean U_1 y U_2 conjuntos abiertos de \mathbb{R}^n tales que $U = U_1 \cup U_2$. para $v = 1, 2$, sean las inclusiones $i_v : U_v \rightarrow U$ y $j_v : U_1 \cap U_2 \rightarrow U_v$. Entonces la siguiente secuencia es exacta

$$0 \rightarrow \Omega^p(U) \xrightarrow{I^p} \Omega^p(U_1) \oplus \Omega^p(U_2) \xrightarrow{J^p} \Omega^p(U_1 \cap U_2) \rightarrow 0$$

donde $I^p(\omega) = (i_1^*(\omega), i_2^*(\omega))$, $J^p(\omega_1, \omega_2) = j_1^*(\omega_1) - j_2^*(\omega_2)$.

Demostración: En el libro.

Teorema 4.0.2. (Mayer-Vietoris) Sean U_1 y U_2 conjuntos abiertos en \mathbb{R}^n y $U = U_1 \cup U_2$. Existe una secuencia exacta de cohomología de espacios vectoriales.

$$\cdots \rightarrow H^p(U) \xrightarrow{I^*} H^p(U_1) \oplus H^p(U_2) \xrightarrow{J^*} H^p(U_1 \cap U_2) \xrightarrow{\partial^*} H^{p+1}(U) \rightarrow \cdots$$

, donde $I^*([\omega]) = (i_1^*[\omega], i_2^*[\omega])$, $J^*([\omega_1], [\omega_2]) = j_1^*[\omega_1] - j_2^*[\omega_2]$.

Corolario 4.0.1. Si U_1 y U_2 son abiertos disjuntos de \mathbb{R}^n entonces

$$I^* : H^p(U_1 \cup U_2) \rightarrow H^p(U_1) \oplus H^p(U_2)$$

es un isomorfismo.