

---

# GEOMETRIA DIFERENCIAL

---

Seminari 12

*Formes diferencials*

---

**Exercici 12.1.** Recordeu les següents propietats elementals del producte exterior i la diferencial exterior:

$$\alpha \wedge \beta = (-1)^{pq} \beta \wedge \alpha,$$

$$d(\alpha \wedge \beta) = (d\alpha) \wedge \beta + (-1)^p \alpha \wedge (d\beta),$$

$$d(d\alpha) = 0,$$

on  $p$  és el grau de  $\alpha$  i  $q$  és el grau de  $\beta$ .

- a) Comproveu que si  $\omega$  és una  $2n + 1$ -forma diferencial, aleshores  $\omega \wedge \omega = 0$ . Doneu un exemple de 2-forma diferencial  $\omega$  tal que  $\omega \wedge \omega \neq 0$ .

*a) Per ser  $\omega$  de grau senar  $\omega \wedge \omega = -\omega \wedge \omega$  llavors  $\omega \wedge \omega = 0$ . Considerem a  $\mathbb{R}^4$  la 2-forma  $\omega = dx \wedge dz + dy \wedge dt$ , el producte és dues vegades l'element de volum canònic.*



---

b) Proveu que si  $\alpha$  i  $\beta$  són formes tancades aleshores  $\alpha \wedge \beta$  també ho és.

*Es immediat a partir de la segona fórmula.*

$$d(\alpha \wedge \beta) = (d\alpha) \wedge \beta + (-1)^p \alpha \wedge (d\beta)$$

---

c) Proveu que si  $\alpha$  és tancada i  $\beta$  exacta llavors  $\alpha \wedge \beta$  és exacta (recordeu que  $\omega$  és *tancada* si  $d\omega = 0$  i *exacta* si existeix  $\eta$  tal que  $d\eta = \omega$ ).

*Si  $\beta = d\eta$  llavors  $d(\alpha \wedge \eta) = \pm \alpha \wedge \beta$  triant bé el signe hem acabat.*

---

d) Si  $f$  és una funció tal que  $df = 0$ , què podem dir de  $f$ ?

*$f$  serà constant en cada component connexa del domini.*

---

**Exercici 12.2.** Si  $\omega = x \, dy - dz$ ,  $\eta = 2z^2 \, dx$ ,  $\mu = dx - yz \, dy$ ,

a) Calculeu  $x\omega + \eta$ ,  $z\eta - z\mu$ ,  $\omega \wedge \mu$ ,  $(2\omega - y\mu) \wedge \eta$ ,  $\omega \wedge \eta \wedge \mu$ .

b) Donats els camps  $X = z^2 \frac{\partial}{\partial x} - \frac{\partial}{\partial y}$  i  $Y = y \frac{\partial}{\partial x} + e^x \frac{\partial}{\partial z}$  calculeu  $\omega(X)$  i  $\omega \wedge \mu(X, X - Y)$ .

$$\omega = xdy - dz$$

$$\eta = 2z^2 dx$$

$$\mu = dx - yzdy$$

a)

$$2z^2 dx + x^2 dy - xdz$$

$$(2z^3 - z) dx + yz^2 dy$$

$$\omega \wedge \eta = -2xz^2 dx \wedge dy + 2z^2 dx \wedge dz$$

$$(-2y^2z^3 - 4xz^2) dx \wedge dy + 4z^2 dx \wedge dz$$

$$\omega \wedge \eta \wedge \mu = 2yz^3 dx \wedge dy \wedge dz$$

b)

$$(x, y, z) \mapsto -x$$

$$-yze^x - z^2e^x + xy$$



**Exercici 12.3.** Calculeu la imatge recíproca (o *pull-back*) de la forma diferencial  $\omega$  per l'aplicació  $T$  en els següents casos:

a)  $T : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3, T(s) = (s, s^2, e^s), \omega = dx + xdz$

b)  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, T(s, t) = (t, s, st), \omega = zdx \wedge dz$

c)  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4, T(s, t, u) = (st, tu, us, s + t + u), \omega = x_4^2 dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3$

a)

$$\omega = dx + xdz$$

$$\begin{aligned} T^*\omega &= T^*dx + T^*(xdz) = d(x \circ T) + (x \circ T) d(t \circ T) \\ &= ds + s \cdot d(e^s) = ds + se^s ds = (1 + se^s) ds \end{aligned}$$

$$\text{Oho } T^*\omega = \lambda ds \quad ; \quad (T^*\omega)\left(\frac{\partial}{\partial s}\right) = \lambda.$$

$$\begin{aligned} (T^*\omega)\left(\frac{\partial}{\partial s}\right) &= \omega\left(dT \cdot \frac{\partial}{\partial s}\right) = \omega\left(\frac{\partial T}{\partial s}\right) = \\ &= \omega(1, 2s, e^s) = \underline{1 + se^s} \quad \checkmark \end{aligned}$$

b)

$$T^*\omega = st (dt \wedge d(st)) = st^2 dt \wedge ds$$

c)

$$2(x + y + z)^2 xyz dx \wedge dy \wedge dz$$

**Exercici 12.4.** Calculeu  $d\omega$  en els casos següents:

a)  $\omega = xdy + ydx.$

d)  $\omega = f(x)dy.$

b)  $\omega = (dy - xdz) \wedge (xydx + 3dy + zdz).$

e)  $\omega = \cos(xy^2)dx \wedge dz.$

c)  $\omega = f(x, y)dx \wedge dy.$

f)  $\omega = xdy \wedge dz + ydz \wedge dx + zdx \wedge dy.$

a)  $d\omega = 0$       b)  $-xz \, dx \wedge dz + (z + 3x) \, dy \wedge dz + x^2 \, dx \wedge dz$

c)  $d\omega = 0$       d)  $d\omega = f' \, dx \wedge dz$

e)  $d\omega = -2y \cdot \sin(xy^2) \, dy \wedge dx \wedge dz$   
 $= 2y \sin(xy^2) \, dx \wedge dy \wedge dz$

f)  $3 \, dx \wedge dy \wedge dz$



**Exercici 12.5.** A  $\mathbb{C}^n \simeq \mathbb{R}^{2n}$  considerem  $\omega$  tal que  $\omega(X, Y) = \langle iX, Y \rangle$  per  $X, Y \in \mathcal{X}(\mathbb{R}^{2n})$ .

- Proveu que  $\omega$  és una 2-forma diferencial.
- Donar l'expressió de  $\omega$  en coordenades cartesianes.
- Provar que  $\omega$  és tancada.
- Calculeu  $\omega \wedge \omega \wedge \dots \wedge \omega$ .
- Provar que  $|\omega_p(X, Y)| \leq a(X, Y)$  on  $a(X, Y)$  és l'àrea del paral·lelogram generat pels vectors  $X, Y$  tangents a  $\mathbb{R}^{2n}$  en el punt  $p$ . La igualtat es dona si i només si  $X, Y$  generen una recta complexa.

a)  $\omega$  és clarament bilineal. Vegem que és alternada:

$$\omega(Y, X) = \langle iY, X \rangle = \langle i^2 Y, iX \rangle = -\langle iX, Y \rangle = -\omega(X, Y)$$

b) Si  $(x_1, y_1, \dots, x_n, y_n)$  són les coordenades de  $\mathbb{C}^n$ , llavors

$$\begin{aligned} \omega\left(\frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial x_j}\right) &= 0 \\ \omega\left(\frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial y_i}\right) &= 1 \\ \omega\left(\frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial y_j}\right) &= 0 \quad \text{si } i \neq j. \end{aligned}$$

Per tant

$$\omega = dx_1 \wedge dy_1 + \dots + dx_n \wedge dy_n$$

c) Els coeficients són constants, per tant  $d\omega = 0$ .

d)

$$\omega^n = (dx_1 \wedge dy_1 + \dots + dx_n \wedge dy_n)^n = n! dx_1 \wedge dy_1 \wedge \dots \wedge dx_n \wedge dy_n$$

e) Tant  $\omega(X, Y)$  com  $a(X, Y)$  no canviem si sumem un múltiple de  $X$  a  $Y$ . Per tant, podem suposar que  $X, Y$  són ortogonals i  $a(X, Y) = |X||Y|$ . D'altra banda,  $|\omega(X, Y)| = |\langle iX, Y \rangle| \leq |iX||Y| = |X||Y|$ . La igualtat es dona només quan  $iX$  és paral·lel a  $Y$  i en aquest cas  $X\mathbb{R} + Y\mathbb{R}$  és  $\mathbb{C}$ -subespai vectorial.

**Exercici 12.6.** Sigui  $\alpha$  la 1-forma sobre  $\mathbb{R}^3$  donada per  $\alpha = ydx + xdy + zdz$  i  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'aplicació  $f(u, v) = (\cos u, \sin u, v)$ . Trobeu una expressió per  $f^*\alpha$  i per  $d(f^*\alpha)$ .

$$\begin{aligned} f^*\alpha &= \sin u d(\cos u) + \cos u \cdot d(\sin u) + v dv \\ &= -\sin^2 u du + \cos^2 u du + v dv \\ &= \cos 2u du + v dv \end{aligned}$$

$$d\alpha = dy \wedge dx + dx \wedge dy + dz \wedge dz = 0$$

$$f^*d\alpha = d(f^*\alpha) = 0$$



**Exercici 12.7.** Per una funció  $f$  es defineix el gradient de  $f$  com el camp

$$\text{grad} f = \left( \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right).$$

Per un camp vectorial  $X = (X_1, X_2, X_3)$  de  $\mathbb{R}^3$  es defineixen la funció divergència i el camp rotacional com

$$\text{div} X = \frac{\partial X_1}{\partial x} + \frac{\partial X_2}{\partial y} + \frac{\partial X_3}{\partial z}, \quad \text{rot} X = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ X_1 & X_2 & X_3 \end{vmatrix} = \left( \frac{\partial X_3}{\partial y} - \frac{\partial X_2}{\partial z}, \frac{\partial X_1}{\partial z} - \frac{\partial X_3}{\partial x}, \frac{\partial X_2}{\partial x} - \frac{\partial X_1}{\partial y} \right)$$

Es defineixen també les formes diferencials

$$\omega_X^1 = X^1 dx + X^2 dy + X^3 dz$$

$$\omega_X^2 = X^1 dy \wedge dz + X^2 dz \wedge dx + X^3 dx \wedge dy$$

$$\omega_f^3 = f dx \wedge dy \wedge dz$$

a) Comproveu que es compleixen

$$df = \omega_{\text{grad} f}^1$$

$$d(\omega_X^1) = \omega_{\text{rot} X}^2$$

$$d(\omega_X^2) = \omega_{\text{div} X}^3$$

b) Deduïu de l'apartat anterior que es compleixen les igualtats:  $\text{rot grad} f = 0 = \text{div rot} X$

$$\begin{aligned} a) \quad \text{grad}(f) &= (f_x, f_y, f_z) \\ \omega_{\text{grad}(f)}^1 &= f_x dx + f_y dy + f_z dz \\ df &= f_x dx + f_y dy + f_z dz \end{aligned} \quad \Bigg\} =$$

$$\begin{aligned} b) \quad d(X^1 dx + X^2 dy + X^3 dz) &= dX^1 \wedge dx + \dots = \\ &= (X_y^1 dy + X_z^1 dz) \wedge dx + (X_x^2 dx + X_z^2 dz) \wedge dy + \dots = \\ &= (-X_z^1 + X_x^2) dx \wedge dy + (-X_z^2 + X_x^3) dx \wedge dz + (-X_z^3 + X_y^3) dy \wedge dz \\ &= \omega_{\text{rot} X}^2 \quad \checkmark \end{aligned}$$

c) Dem ...

---

**Exercici 12.8.** Si  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  i  $h$  és una funció, proveu que

$$f^*(h \, dx^1 \wedge \cdots \wedge dx^n) = (h \circ f)(\det f') \, dx^1 \wedge \cdots \wedge dx^n,$$

on  $f'$  denota la matriu jacobiana de  $f$ .

**Solució:** Recordem la definició:  $(f^*\omega)_x(v_1, \dots, v_r) = \omega_{f(x)}(df \cdot v_1, \dots, df \cdot v_r)$  per una  $r$ -forma  $\omega$ . Recordem també que  $(v_1^* \wedge \cdots \wedge v_n^*)(u_1, \dots, u_n) = \det A$  on  $A$  és la matriu que té per columnes les components de  $u_i$  respecte la base  $\{v_j\}$ . A partir d'això és un càlcul.

---