

---

## 12 Àlgebra multilinear i formes

---

**Exercici 124:** (Propietats elementals del producte exterior). Siguin  $S$  un tensor alternat d'ordre  $p$ ,  $T$  un d'ordre  $q$  i  $U$  un d'ordre  $r$ . Feu la comprovació explícita de les propietats següents:

1. (Associativitat)

$$(S \wedge T) \wedge U = S \wedge (T \wedge U)$$

2. (Anticommutativitat)

$$S \wedge T = (-1)^{pq} T \wedge S$$

**Solució:** Els càlculs són als apunts de teoria.

L'única observació no trivial que, potser, cal afegir és que una reordenació dels índexs  $\sigma(1), \dots, \sigma(\ell)$  consisteix a prendre  $\sigma(\tau(1)), \dots, \sigma(\tau(\ell))$  per a una certa reordenació  $\tau(1), \dots, \tau(\ell)$  dels índexs  $1, \dots, \ell$ .

**Exercici 125:** Sigui  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ . Es defineix l'aplicació  $f^* : \Lambda^p(\mathbb{R}^m) \rightarrow \Lambda^p(\mathbb{R}^n)$  considerant, per a cada tensor alternat  $T$  d'ordre  $p$  sobre  $\mathbb{R}^m$ , l'aplicació  $f^*(T)$  que compleix

$$f^*(T)(v_1, \dots, v_p) = T(f(v_1), \dots, f(v_p))$$

si  $v_1, \dots, v_p$  són vectors de  $\mathbb{R}^n$ .

Feu les comprovacions de:

1.  $f^*(T)$  és un tensor alternat de  $\mathbb{R}^n$  i, per tant, la imatge de  $f^*$  està, realment, en  $\Lambda^p(\mathbb{R}^n)$ .
2.  $f^*$  és una aplicació lineal. És a dir  $f^*(S + T) = f^*(S) + f^*(T)$  i  $f^*(\lambda T) = \lambda f^*(T)$ .
3.  $f^*$  és compatible amb el producte exterior:  $f^*(S \wedge T) = f^*(S) \wedge f^*(T)$

**Solució:** Només s'han d'escriure les definicions. Aplicar  $f$  als arguments d'un tensor és compatible amb la suma, el producte per escalars i la reordenació.

**Exercici 126:** 1. Per a cada família  $v_1, \dots, v_n$  de  $n$  vectors de  $\mathbb{R}^n$  considerem la matriu  $A = (a_i^j)$  formada per les components dels vectors  $v_i$  respecte la base canònica  $e_1, \dots, e_n$  de forma que, per a cada  $i$ , es tingui

$$v_i = \sum_j a_i^j e_j$$

Demostreu que l'aplicació  $D$  determinada per

$$D(v_1, \dots, v_n) = \det(A)$$

és un element de  $\Lambda^n(\mathbb{R}^n)$ .

2. Demostreu que per a cada  $T \in \Lambda^n(\mathbb{R}^n)$  existeix una constant  $\alpha$  tal que

$$T(v_1, \dots, v_n) = \alpha D(v_1, \dots, v_n)$$

3. Deduïu de l'anterior que, per a qualsevol endomorfisme  $f$  de  $\mathbb{R}^n$ , l'aplicació  $f^* : \Lambda^n(\mathbb{R}^n) \rightarrow \Lambda^n(\mathbb{R}^n)$  compleix

$$f^*(T) = \det(f) T$$

**Solució:**

1. No s'ha de fer res, el determinant és una aplicació multilinear alternada.
2. La constant  $\alpha$  és el valor  $T(e_1, \dots, e_n)$  o, si es vol dir d'una altra manera, el determinant és l'única aplicació multilinear alternada (d'ordre  $n$ ) que val 1 sobre  $e_1, \dots, e_n$ .
3. Si  $T = \alpha D$  es complirà  $f^*(\alpha D)(e_1, \dots, e_n) = \alpha f^*(D)(e_1, \dots, e_n) = \alpha D(f(e_1), \dots, f(e_n)) = \alpha \det(f) = \det(f) T(e_1, \dots, e_n)$

**Exercici 127:** Sigui  $e_1, \dots, e_4$  la base canònica de  $\mathbb{R}^4$  i  $\theta_1, \dots, \theta_4$  la seva base dual ( $\theta_i(e_i) = 1$  i  $\theta_i(e_j) = 0$  si  $i \neq j$ ). Demostreu que és impossible escriure

$$\theta_1 \wedge \theta_2 + \theta_3 \wedge \theta_4 = S \wedge T$$

amb  $S, T \in \Lambda^1(\mathbb{R}^4)$ . (Hi ha 2-tensors alternats que no són producte exterior de dos 1-tensors).

**Solució:** Noteu que un tensor de la forma  $S \wedge T$ , amb  $S$  i  $T$  d'ordre 1, sempre complirà  $(S \wedge T) \wedge (S \wedge T) = S \wedge S \wedge T \wedge T = 0$  mentre que  $(\theta_1 \wedge \theta_2 + \theta_3 \wedge \theta_4) \wedge (\theta_1 \wedge \theta_2 + \theta_3 \wedge \theta_4) = 2\theta_1 \wedge \theta_2 \wedge \theta_3 \wedge \theta_4$  que és diferent del tensor nul (el seu valor sobre  $e_1, \dots, e_4$  és 2).

**Exercici 128:** Demostreu que, si  $T$  és un producte interior (2-tensor simètric i definit positiu) d'un cert espai vectorial  $V$  de dimensió  $n$ , existeix una aplicació lineal bijectiva  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow V$  tal que  $f^*(T)$  és el producte escalar ordinari de  $\mathbb{R}^n$ .

**Solució:** Si es té en compte que *2-tensor simètric i definit positiu* és una forma sofisticada de dir *producte escalar* i que per a qualsevol producte escalar es poden construir *bases ortonormals*, tot el problema es redueix a construir una base ortonormal  $v_1, \dots, v_n$  per a  $T$  i considerar l'aplicació lineal  $f$  que transforma els vectors de la base canònica de  $\mathbb{R}^n$  en els vectors  $v_i$ . Prenent aquesta aplicació,  $f^*(T)(e_i, e_j) = T(v_i, v_j) = \delta_{ij}$  i, per tant,  $f^*(T)$  actua com el producte escalar ordinari.

Recordeu que si es té una família de vectors  $v_1, \dots, v_k$  ortonormals respecte  $T$  ( $T(v_i, v_j) = \delta_{ij}$ ) i un altre vector  $v$  que no estigui en el subespai vectorial que generen, sempre es pot afegir un nou vector  $v_{k+1}$  a la família prenent el vector  $v - \sum T(v, v_i) v_i$  (que serà *perpendicular* a tots els anteriors) i dividint aquest resultat per la seva *norma*.

**Exercici 129:** (Per a repassar si no ha quedat clar a les classes de teoria)

Siguin  $x_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  les funcions que a cada  $p \in \mathbb{R}^n$  li fan correspondre la seva component  $i$ -èsima. Comproveu que les 1-formes  $dx_i$  donen, en cada punt, la base dual de la base canònica de  $\mathbb{R}^n$

**Solució:** El vector  $e_i = (0, \dots, 1, \dots, 0)$  de la base canònica, que té el coeficient 1 en la posició  $i$ , en el punt  $p = (x_1, \dots, x_n)$  és el vector tangent a la corba  $\gamma_i(t) = (x_1, \dots, x_i +$

$t, \dots, x_n$ ). En general, si  $f$  és una funció definida en un entorn de  $p$  i  $v$  un vector tangent en aquest punt, el valor  $df(v)$  es calcularà prenent una corba  $\alpha(t)$  tal que  $\alpha'(0) = v$  i fent la derivada  $\left. \frac{d(f(\alpha(t)))}{dt} \right|_{t=0}$ . A partir d'aquí és clar que

$$dx_j(e_i) = \begin{cases} \left. \frac{d(x_i + t)}{dt} \right|_{t=0} = 1 & \text{quan } i = j \\ \left. \frac{dx_j}{dt} \right|_{t=0} = 0 & \text{quan } i \neq j \end{cases}$$

que correspon al que s'havia de demostrar.

**Exercici 130:** Determineu quines són les formes diferencials  $\omega$  a  $\mathbb{R}^4$  compleixen

$$\omega \wedge (dx \wedge dy + dz \wedge dt) = dx \wedge dy \wedge dz \wedge dt$$

i les que compleixen

$$\omega \wedge \omega = dx \wedge dy \wedge dz \wedge dt$$

**Solució:** Posant coeficients indeterminats a una 2-forma  $\omega$

$$\omega = a_1 dx \wedge dy + a_2 dx \wedge dz + a_3 dx \wedge dt + a_4 dy \wedge dz + a_5 dy \wedge dz + a_6 dz \wedge dt$$

la primera condició serà

$$dx \wedge dy \wedge dz \wedge dt = (a_1 + a_6) dx \wedge dy \wedge dz \wedge dt$$

de forma que en aquest cas l'única restricció és  $a_1 + a_6 = 1$ .

En el segon cas l'equació s'escriurà

$$dx \wedge dy \wedge dz \wedge dt = 2(a_1 a_6 - a_2 a_5 + a_3 a_4) dx \wedge dy \wedge dz \wedge dt$$

i la restricció correspondrà a  $a_1 a_6 - a_2 a_5 + a_3 a_4 = 1/2$ .

**Exercici 131:** Si en  $\mathbb{R}^3$  es consideren les coordenades cilíndriques  $(r, \theta, z)$ , quina és l'expressió de l'element de volum usual  $\eta = dx \wedge dy \wedge dz$  en funció de  $dr, d\theta, dz$ ? (Recordeu que, respecte les coordenades cilíndriques,  $x = r \cos(\theta)$ ,  $y = r \sin(\theta)$  i la coordenada  $z$  és la mateixa en els dos casos).

I si en comptes de les coordenades cilíndriques es consideren les esfèriques?

**Solució:** Tenint en compte les expressions de  $(x, y, z)$  en funció de  $(r, \theta, z)$  els càlculs es resumeixen en les manipulacions següents:

$$\begin{aligned} \eta &= dx \wedge dy \wedge dz = d(r \cos(\theta)) \wedge d(r \sin(\theta)) \wedge dz \\ &= (\cos(\theta) dr - r \sin(\theta) d\theta) \wedge (\sin(\theta) dr + r \cos(\theta) d\theta) \wedge dz \\ &= r dr \wedge d\theta \wedge dz \end{aligned}$$

En el cas de les coordenades esfèriques les relacions són

$$\begin{aligned} x &= r \cos(\theta) \sin(\varphi) \\ y &= r \sin(\theta) \sin(\varphi) \\ z &= r \cos(\varphi) \end{aligned}$$

de forma que

$$\begin{aligned}
 \eta &= dx \wedge dy \wedge dz = (\cos(\theta) \sin(\varphi) dr - r \sin(\theta) \sin(\varphi) d\theta + r \cos(\theta) \cos(\varphi) d\varphi) \\
 &\quad \wedge (\sin(\theta) \sin(\varphi) dr + r \cos(\theta) \sin(\varphi) d\theta + r \sin(\theta) \cos(\varphi) d\varphi) \\
 &\quad \wedge (\cos(\varphi) dr - r \sin(\varphi) d\varphi) \\
 &= -r^2 \sin(\varphi) dr \wedge d\theta \wedge d\varphi \\
 &= r^2 \sin(\varphi) dr \wedge d\varphi \wedge d\theta
 \end{aligned}$$

**Exercici 132:** Es considera a  $\mathbb{R}^3$  una forma del tipus  $\omega = x dy \wedge dz - 2z f(y) dx \wedge dy + y f(y) dz \wedge dx$  amb  $f$  diferenciable tal que  $f(1) = 1$ . Determineu la funció  $f$  si

1.  $d\omega = dx \wedge dy \wedge dz$ ,
2.  $d\omega = 0$ .

**Solució:** Com que la diferencial de  $\omega$  s'escriu com

$$d\omega = (1 - f(y) + y f'(y)) dx \wedge dy \wedge dz$$

1. S'ha de complir

$$1 - f + y f' = 1$$

i no costa gaire veure que les solucions d'aquesta equació diferencial són totes de la forma  $f(y) = k y$  ( $k$  constant). Si ha de ser  $f(1) = 1$  la funció és  $f(y) = y$ .

2. En aquest cas l'equació diferencial és

$$1 - f + y f' = 0$$

i tampoc costa gaire veure que la solució amb  $f(1) = 1$  ha de ser la funció constant  $f(y) = 1$ .