

09-05-Geometry

Created on 20220605.

Last modified on 2024 年 12 月 2 日.

目录

Chapter 1 Introduction

这里把代数几何也包括进来。

a: 几何学基础, b: 欧氏几何学, c: 非欧几何学 (包括黎曼几何学等), d: 球面几何学, e: 向量和张量分析, f: 仿射几何学, g: 射影几何学, h: 微分几何学, i: 分数维几何, j: 计算几何学, k: 几何学其他学科。l: 代数几何

Chapter 2 Basic Geometry

2.0.0.1 几何各论

2.0.0.2 极大与极小

2.0.0.3 轨迹与几何作图

2.0.0.4 三角形与圆的几何学、近世几何学

2.0.0.5 三角

2.0.0.6 平面三角

2.0.0.7 球面三角

Chapter 3 解析几何

3.1 平面解析几何

3.2 立体解析几何 (空间解析几何)

Chapter 4 向量和张量分析

Chapter 5 欧氏几何学

Chapter 6 非欧几何学

非欧几何学（包括黎曼几何学等）

6.1 黎曼几何学

Riemann 几何

6.2 多维空间几何

Chapter 7 画法几何

7.1 射影 (投影) 几何

7.2 画法几何

Chapter 8 Finsler 几何

Chapter 9 辛几何

变分法导出的几何。与拓扑学中的同调联系紧密。

Chapter 10 球面几何学

Chapter 11 仿射几何学

Chapter 12 射影几何学

Chapter 13 Differential Geometry

13.1 微分几何

13.1.1 摘要

以梁灿彬课程为主。

13.1.2 Topological Space

$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ is C^0 (读作 c nought, C^k 意思是 k 阶导函数存在且连续), if Y 得到任意开区间的“逆像” ($f^{-1}[B] := \{x \in X | f(x) \in B\}$) 是 x 的开区间之并, open set 之并。

$x \hookrightarrow y$, 一般用于表示 inclusion 或 embedding (嵌入)。在这里通常表示这个 map 具有 2 个性质, 1) injective, 1 个 y 只对应 1 个 x ; 2) structure-preserving, 不同 x 之间的关系和对应 y 之间的关系保持, 如 $X_1 < X_2$, 映射过去后 $y_1 < y_2$ 。

$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, m 个 n 元函数。

X 的所有子集记为 \mathcal{P}

\mathcal{T} , X 的一些开集的集合, 称为 X 的一个拓扑。选拓扑是指定集合中的哪些子集是开的。先问 set 的拓扑是什么, 再问开不开。

$$\begin{aligned} X, \emptyset &\in \mathcal{T} \\ O_i &\in \mathcal{T}, i = 1, \dots, n \implies \bigcap_{i=1}^n O_i \in \mathcal{T}, \\ O_\alpha &\in \mathcal{T}, \forall \alpha, \implies \bigcup_{\alpha} O_\alpha \in \mathcal{T}, \end{aligned} \tag{13.1}$$

$\mathcal{T} = \{\dots\}$, 离散拓扑, 开集最多; $\mathcal{T} = \{X, \emptyset\}$, 凝聚拓扑, 开集最少。

\mathbb{R}^1 , open interval; \mathbb{R}^2 , open disk; \mathbb{R}^n , open ball;

$$B(X_0, r) := \{x_i \in \mathbb{R}^n \mid |x_i - x_0| \leq r\}$$

usual topology: $\mathcal{T}_u := \{\text{可表为开球之并的集合}\}$, 一般认为 $\mathbb{R}^n \in \mathcal{T}_u$ 。 \in 属于。

(X, \mathcal{T}) , 拓扑空间 X ; $A \subset X, (A, \mathcal{S})$, 拓扑子空间。 \subset 含于。

其中 $\mathcal{S} := \{V \subset A \mid \exists O \in \mathcal{T}, s.t. O \cap A = V\}$, \mathcal{S} 由 \mathcal{T} 诱导出。诱导拓扑的定义是, 可由父集合中的拓扑定义的开集, 交子集得到的集合。

open subset, 能写成开区间之并的 subset

例如, $(\mathbb{R}^2, \mathcal{T}_u)$, 取子集为圆周, 则 A 用 \mathcal{T}_u 衡量不是开集, 但是用 \mathcal{T}_u 的诱导拓扑衡量, 即 \mathcal{T}_u 决定的开集的交集, 衡量是开集。

13.1.3 Homeomorphism, 同胚

有拓扑结构的空问, 映射 map 的连续性有意义。

$f: X \rightarrow Y$ is C^0 if $O \in \mathcal{S} \rightarrow f^{-1}[O] \in \mathcal{T}$ 。即 X 中由 X 的拓扑定义的开集 O' , 映射到 Y 上后, 变成了 Y 上的 X 的拓扑的诱导拓扑下的开集。即映射到 Y 上后, 得到的这个集合 O , 这个集合 O 的子集可以由 X 的拓扑定义的开集, 交上集合 O 得到。

C^0 , continus; C^1 , 可微, 是流形; C^k , 直到 k 阶导数存在且连续, C^∞ , 光滑。

无附加 structure, 只能说 one one, onto, 有了附加 structure 可以讨论 continus。

同胚: 存在一个 one one, onto, f 和 f^{-1} 均 C^0 。

微分同胚: one one, onto, f 和 f^{-1} 均 C^∞ 。即 one one, onto, 正反光滑。

$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ is C^0 at $x \in \mathbb{R}$, if $\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0, s.t. |x' - x| < \delta \rightarrow |f(x') - f(x)| < \varepsilon$, 这样定义 C^0 需要用到距离, 附加的 structure

13.1.4 Manifold

局部像 \mathbb{R}^n

Given a topological space (M, \mathcal{T}) , if $M = \cup_\alpha O_\alpha, O_\alpha \in \mathcal{T}$, the $\{O_\alpha\}$ is an open cover.

$$O_\alpha \xrightarrow[\text{homeo.}]{\psi_\alpha} V_\alpha \subset \mathbb{R}^n$$

$$O_\alpha \cap O_\beta \neq \emptyset \implies \psi_\beta \circ \psi_\alpha^{-1} \text{ is } C^\infty, [\text{注: compatibility, 相容}]$$

Then M is a manifold. 其中, 复合映射 $f \circ g$, 从右向左结合, 先作用 g , 再作用 f 。注意到上式的 $\psi_\beta \circ \psi_\alpha^{-1}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n, \psi_\alpha[O_\alpha \cap O_\beta] \rightarrow \psi_\beta[O_\alpha \cap O_\beta]$ 是 n 个 n 元函数。

Ψ 美国一般读作 sai, ξ , 这个一般读作 c, 和英文字母 c 一个音。

(O_α, ψ_α) 叫做坐标系, 或 chart (图), 其中 O_α 是坐标域。 $\{O_\alpha, \psi_\alpha\}$ 叫做图册, atlas。

拓扑空间 M 可由不同的图册定义不同的流形, 这两个图册中, 坐标域有交集时, 若矛盾, 称这 2 个流形的微分结构不同; 否则就是同一个微分流形, 将图册并起来。

例子: Is \mathbb{R}^2 a manifold? We try to find an open cover, it is easy that if $\{O_\alpha, \psi_\alpha\}$ is trivial, which means that $O_\alpha = \mathbb{R}^2$, and $\psi_\alpha(x) = x$. One set can cover means it is trivial.

13.1.5 坐标变换率

$$\begin{aligned}
 v_{abs} &= u^\mu x_\mu = w^\nu y_\nu \\
 x_\mu(f_{abs}) &= \frac{\partial F(x)}{\partial x^\mu} \\
 y_\nu(f_{abs}) &= \frac{\partial G(y)}{\partial y^\nu} \\
 F(x) &= G(y) = G(y(x)), so \\
 x_\mu &= \frac{\partial G(y)}{\partial y^t} \frac{\partial y^t}{\partial x^\mu} \\
 &= y_t \cdot \frac{\partial y^t}{\partial x^\mu} \in \mathbb{R} \\
 \therefore u^\mu y_t \cdot \frac{\partial y^t}{\partial x^\mu} &= w^\nu y_\nu
 \end{aligned} \tag{13.2}$$

13.2 古典微分几何

13.3 黎曼几何

13.4 射影微分几何

13.5 广义空间 (一般空间)

13.6 微分形式 (外微分形式)

13.7 大范围微分几何

13.8 直接微分几何

Chapter 14 积分几何

Chapter 15 分数维几何

Chapter 16 计算几何学

Chapter 17 代数几何

17.1 代数曲线、代数曲面

17.2 簇 (代数簇)

17.3 域上多胞形和其他环

Chapter 18 Else