Листок 3. Векторные поля и потоки на многообразиях Гладкие многообразия

Крайний срок сдачи 27.11.2020

Задачи со звездочками можно сдавать и после дедлайна.

- **1.** Докажите, что инъективное погружение компактного многообразия M в многообразие N является вложением.
- **2.** Рассмотрим в \mathbb{R}^n векторное поле V_A , которое в точке $x \in \mathbb{R}^n$ принимает значение Ax, где A квадратная матрица порядка n. Докажите, что

$$[V_A, V_B] = -V_{[A,B]},$$

где [A, B] = AB - BA — коммутатор матриц.

3. На многообразии M с локальными координатами q^1,\dots,q^n для векторных полей $X=X^1(q)\frac{\partial}{\partial q^1}+\dots+X^n(q)\frac{\partial}{\partial q^n}$ и $Y=Y^1(q)\frac{\partial}{\partial q^1}+\dots+Y^n(q)\frac{\partial}{\partial q^n}$ и отображения потока X_t поля X за время t найдите первый порядок по t в разложении в ряд по t поля

$$Y^1(X_t(q))\frac{\partial}{\partial (X_t(q))^1}+\ldots+Y^n(X_t(q))\frac{\partial}{\partial (X_t(q))^n}.$$

4. Пусть X, Y — векторные C^{∞} -поля, определенные в окрестности $p \in M$. Пусть g_1 — интегральная кривая X, начинающаяся в p. Пусть для достаточно малого τ, g_2 — интегральная кривая поля Y, начинающаяся в $g_1(\tau)$; g_3 — интегральная кривая поля -X, начинающаяся в $g_2(\tau)$; g_4 — интегральная кривая поля -Y, начинающаяся в $g_3(\tau)$. Определим кривую γ для достаточно малых τ следующим образом $\gamma(\tau^2) = g_4(\tau)$. Докажите, что

$$[X,Y](p) = \lim_{t \to \pm 0} \dot{\gamma}(t).$$

- **5.** * Пусть X и Y векторные поля и $[X,Y]\equiv 0.$ Докажите, что потоки X_t и Y_s коммутируют.
- **6.** Если M компактное многообразие, а X гладкое поле на нём, то действие X_t является полным, то есть для каждой точки $p \in M$ интегральная кривая, проходящая через эту точку, определена на всех $t \in \mathbb{R}$.
- 7. Пусть D бесконечно малый параллелепипед, V(D) его объём, X гладкое векторное поле с преобразованием потока φ_t , тогда

$$V(\varphi_t(D)) = V(D) + V(D)\operatorname{div}X(p) \cdot t + o(tV(D)), \quad t \to 0,$$

где p — одна из вершин параллелепипеда. В ортонормированной системе координат (x,y,z) дивергенция определяется как

$$\mathrm{div}X = \frac{\partial X^1}{\partial x} + \frac{\partial X^2}{\partial y} + \frac{\partial X^3}{\partial z}, \qquad X = (X^1, X^2, X^3).$$

8. Для всяких двух точек x, y связного гладкого многообразия M существует диффеоморфизм f такой, что f(x) = y.