El último paso importante en el desarrollo de esta teoría es mostrar cómo se derivan las formas. La derivada de una k-forma es una forma (k+1)-forma si k < 3, y la derivada de una 3-forma siempre es igual a cero. Si ω es una k-forma, denotaremos la derivada de ω por $d\omega$. La operación d tiene las siguientes propiedades:

(1) Si $f: K \to \mathbb{R}$ es una 0-forma, entonces

$$df = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy + \frac{\partial f}{\partial z} dz.$$

(2) (Linealidad) Si ω_1 y ω_2 son k-formas, entonces

$$d(\omega_1 + \omega_2) = d\omega_1 + d\omega_2.$$

(3) Si ω es una k-forma y η es una l-forma,

$$d(\omega \wedge \eta) = (d\omega \wedge \eta) + (-1)^k (\omega \wedge d\eta).$$

(4) $d(d\omega) = 0$ y d(dx) = d(dy) = d(dz) = 0 o, simplemente, $d^2 = 0$.

Las propiedades (1) a (4) proporcionan información suficiente como para permitirnos derivar cualquier forma de manera única.

Ejemplo 12

Se
a $\omega=P(x,y,z)\ dx+Q(x,y,z)\ dy$ una 1-forma sobre algún conjunto abierto
 $K\subset\mathbb{R}^3.$ Hallar $d\omega.$

Solución

$$\begin{split} d[P(x,y,z) & dx + Q(x,y,z) \, dy] \\ &= d[P(x,y,z) \wedge dx] + d[Q(x,y,z) \wedge dy] \qquad \text{(usando 2)} \\ &= (dP \wedge dx) + [P \wedge d(dx)] + (dQ \wedge dy) + [Q \wedge d(dy)] \qquad \text{(usando 3)} \\ &= (dP \wedge dx) + (dQ \wedge dy) \qquad \text{(usando 4)} \\ &= \left(\frac{\partial P}{\partial x} \, dx + \frac{\partial P}{\partial y} \, dy + \frac{\partial P}{\partial z} \, dz\right) \wedge dx \\ &+ \left(\frac{\partial Q}{\partial x} \, dx + \frac{\partial Q}{\partial y} dy + \frac{\partial Q}{\partial z} \, dz\right) \wedge dy \qquad \text{(usando 1)} \\ &= \left(\frac{\partial P}{\partial x} \, dx \wedge dx\right) + \left(\frac{\partial P}{\partial y} \, dy \wedge dx\right) + \left(\frac{\partial P}{\partial z} \, dz \wedge dx\right) \\ &+ \left(\frac{\partial Q}{\partial x} \, dx \wedge dy\right) + \left(\frac{\partial Q}{\partial y} \, dy \wedge dy\right) + \left(\frac{\partial Q}{\partial z} \, dz \wedge dy\right) \\ &= -\frac{\partial P}{\partial y} \, dx \, dy + \frac{\partial P}{\partial z} \, dz \, dx + \frac{\partial Q}{\partial z} \, dx \, dy - \frac{\partial Q}{\partial z} \, dy \, dz \\ &= \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}\right) \, dx \, dy + \frac{\partial P}{\partial z} \, dz \, dx - \frac{\partial Q}{\partial z} \, dy \, dz. \end{split}$$