多様体

大上由人

2024年11月6日

1 写像の微分

M,N を多様体、m,n 次元 C^r 級多様体とし、 $f:M\to N$ を C^r 級写像とする。点 $p\in M$ を通るような M 上の C^r 級曲線

$$c: (-\varepsilon, \varepsilon) \to M \quad (c(0) = p)$$
 (1.1)

を考える。この曲線を f でうつすと、f(p) を通る N 上の C^r 級曲線

$$f \circ c : (-\varepsilon, \varepsilon) \to N \quad ((f \circ c)(0) = f(p))$$
 (1.2)

が得られる。ここでは、t=0 での曲線 c の速度ベクトルと、t=0 での曲線 $f\circ c$ の速度ベクトル の関係を調べる。

 $T_p M$ の任意の元 ${f v}$ をとる。このとき、 $\left. \frac{{
m d}c}{{
m d}t} \right|_{t=0} = {f v}$ となるような、p を通る C^r 級曲線

$$c: (-\varepsilon, \varepsilon) \to M \quad (c(0) = p)$$
 (1.3)

が存在する。この曲線を写像 $f: M \to N$ でうつすと、q = f(p) を通る C^r 級曲線

$$f \circ c : (-\varepsilon, \varepsilon) \to N \quad ((f \circ c)(0) = q)$$
 (1.4)

が得られる。t=0におけるこの曲線の速度ベクトルは、

$$\mathbf{w} = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} (f \circ c) \bigg|_{t=0} \tag{1.5}$$

である。このようにして、 T_pM の元 ${\bf v}$ に対して T_qN の元 ${\bf w}$ が対応する。また、この対応は曲線の取り方によらないことが示せる。これにより、 T_pM の元 ${\bf v}$ に対して T_qN の元 ${\bf w}$ が対応する写像として、微分が定義される。

- Def. 写像の微分 ー

上の対応で定まる写像

$$(df)_p: T_pM \to T_{f(p)}N \tag{1.6}$$

を、 $f: M \to N$ の p における微分という。

この写像に"微分"という名前がついていることを納得するために、以下の例を考えてみる。 ${\bf ex.}$ $M=\mathbb{R},\ N=\mathbb{R},\ f(x)=x^2$ とする。このとき、p=1 における f の微分 $(df)_1$ は、

$$(df)_1: T_1\mathbb{R} \to T_1\mathbb{R} \tag{1.7}$$

である。 $T_1\mathbb{R}$ の元は、1 における接ベクトルである。1 における接ベクトルは、1 を通る曲線の速度ベクトルである。1 を通る曲線は、c(t)=1+t である。この曲線を f でうつすと、

$$f \circ c(t) = f(1+t) = (1+t)^2$$
 (1.8)

となる。t=0 におけるこの曲線の速度ベクトルは、

$$\left. \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} (f \circ c) \right|_{t=0} = 2 \tag{1.9}$$

である。したがって、 $(df)_1$ は、

$$(df)_1(2) = 2 (1.10)$$

写像の微分を成分表示する。hogehoge

$$\begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ \vdots \\ w_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_m} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_2}{\partial x_m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_m} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix}$$
(1.11)