

♠ 演習問題 0.1 (問 1).  $M$  を境界のない多様体とし、 $\omega \in \Omega^1(M)$ ,  $\alpha \in \Omega^2(M)$  とする。 $\omega$  は 0 をとらない ( $M$  上至るところ 0 でない) とし、また  $\omega \wedge \alpha = 0$  とする。

- (1)  $M = \mathbb{R}^n$  とする。このとき、 $\beta \in \Omega^1(\mathbb{R}^n)$  が存在して  $\alpha = \omega \wedge \beta$  が成り立つことを示せ。  
(2)  $M$  が一般の場合に、 $\beta \in \Omega^1(\mathbb{R}^n)$  が存在して  $\alpha = \omega \wedge \beta$  が成り立つことを示せ。

解答. (1), (2)  $p \in M$  とし、 $p$  のまわりのチャート  $U \subset^{\text{open}} M$  とその上の局所座標  $x^1, \dots, x^n$  に関し座標表示を  $\omega = \sum_i \omega_i dx^i$ ,  $\alpha = \sum_{i < j} \alpha_{ij} dx^i \wedge dx^j$  とおく。いま  $\omega \neq 0$  だからある添字  $i_0$  が存在して  $\omega_{i_0} \neq 0$  である。そこで必要ならば  $U$  を小さくとりなおして  $\omega_{i_0}$  は  $U$  上つねに非零であるとしてよい。いま  $0 = \omega \wedge \alpha$  より

$$0 = \omega \wedge \alpha = \left( \sum_i \omega_i dx^i \right) \wedge \left( \sum_{i < j} \alpha_{ij} dx^i \wedge dx^j \right) \quad (1)$$

$$= \sum_{i_1 < i_2 < i_3} \underbrace{(\omega_{i_1} \alpha_{i_2 i_3} - \omega_{i_2} \alpha_{i_1 i_3} + \omega_{i_3} \alpha_{i_1 i_2})}_{(*)} dx^{i_1} \wedge dx^{i_2} \wedge dx^{i_3} \quad (2)$$

が成り立ち、(\*) の部分は  $U$  上つねに 0 である。ここで  $U$  上の 1 形式  $\beta$  を  $\beta = \sum_i \beta_i dx^i$  とおくと

$$\omega \wedge \beta = \det \begin{bmatrix} \omega_i & \beta_i \\ \omega_j & \beta_j \end{bmatrix} dx^i \wedge dx^j \quad (3)$$

だから、 $U$  上で  $\omega \wedge \beta = \alpha$  が成り立つ条件は

$$\det \begin{bmatrix} \omega_i & \beta_i \\ \omega_j & \beta_j \end{bmatrix} = \alpha_{ij} \quad (i < j) \quad (4)$$

である。考察として、添字に  $i_0$  を含まない  $\alpha_{ij}$  は関係式 (\*) により添字に  $i_0$  を含む  $\alpha_{ij}$  により決定される。そこでまず  $i < j$  のいずれかが  $i_0$  である場合に限って式 (4) を  $\beta_1, \dots, \beta_n$  に関し解くことを考える。これは実際解けて、まず  $\beta_{i_0} = 0$  とおき、各  $i < i_0$  に対し  $\beta_i = -\alpha_{ii_0}/\omega_{i_0}$  とおき、各  $j > i_0$  に対し  $\beta_j = \alpha_{i_0 j}/\omega_{i_0}$  とおけばよい。こうして得られた  $\beta$  は添字に  $i_0$  を含まない  $\alpha_{ij}$  についても式 (4) をみたす。実際、 $i_0 < i < j$  なら (\*) より

$$\alpha_{ij} = \frac{1}{\omega_{i_0}} (\omega_i \alpha_{i_0 j} - \omega_j \alpha_{i_0 i}) \quad (5)$$

$$= \frac{1}{\omega_{i_0}} (\omega_i (\omega_{i_0} \beta_j - \omega_j \beta_{i_0}) - \omega_j (\omega_{i_0} \beta_i - \omega_i \beta_{i_0})) \quad (6)$$

$$= \omega_i \beta_j - \omega_j \beta_i \quad (7)$$

$$= \det \begin{bmatrix} \omega_i & \beta_i \\ \omega_j & \beta_j \end{bmatrix} \quad (8)$$

である。 $i < i_0 < j$  や  $i < j < i_0$  の場合も同様に成り立つ。したがって  $\beta$  は  $U$  上で  $\omega \wedge \beta = \alpha$  をみたす。

各  $p \in M$  に対し以上のように  $U_p = U$  を選んで  $U_p$  上で  $\beta_p = \beta$  を構成すると、いま  $M$  は第 2 可算だから開被覆  $\{U_p\}_{p \in M}$  に従属する 1 の分割  $\{\rho_p\}_{p \in M}$  が存在する。そこで  $M$  上の 1 形式  $\beta$  を  $\beta = \sum_p \rho_p \beta_p$  で定義すれば

$$\omega \wedge \beta = \omega \wedge \sum_p \rho_p \beta_p = \sum_p \rho_p \omega \wedge \beta_p = \sum_p \rho_p \alpha|_{U_p} = \alpha \quad (9)$$

を得る。  $\square$

◇ 演習問題 0.2 (問 2).  $(x, y)$  を  $\mathbb{R}^2$  の標準的な座標とする。  $M = \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$  とし、  $\mathbb{R}^2$  の向きから定まる向きを入れる。また、  $M$  上の Riemann 計量  $g$  を

$$g_{(x,y)} = \frac{dx \otimes dx + dy \otimes dy}{x^2 + y^2} \quad (10)$$

により定め、  $g$  により定まる  $M$  の体積形式を  $\mu$  とする。最後に、  $\text{CO}_2 = \{A \in M_2(\mathbb{R}) \mid \exists r > 0, B \in \text{O}_2, A = rB\}$  と書く。

(1)  $g$  により定まる  $M$  の体積形式を求めよ。

(2)  $A \in \text{CO}_2$  とし、  $\varphi: M \rightarrow M$  を  $\varphi(x, y) = A \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$  により定める (値は列ベクトルだが行ベクトルとみなす)。  $\varphi^*g = g$  が成り立つことを示せ。また、  $\varphi^*\mu = \mu$  が成り立つことを示せ。

(3)  $0 < r \leq R$  とし、  $D = \{(x, y) \in M \mid r^2 \leq x^2 + y^2 \leq R^2\}$  とおく。  $\int_D \mu$  を求めよ。

解答. (1)  $\mu = \sqrt{|\det g|} dx \wedge dy = \frac{1}{x^2 + y^2} dx \wedge dy$ .

(2)  $A = (a_{ij})_{i,j} = rB$ ,  $r > 0$ ,  $B = (b_{ij})_{i,j} \in \text{O}_2$  とおく。  $\varphi$  の定義より形式的に  $\varphi^* \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right) = \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right) A$  が成り立つから

$$(\varphi^*g)_{(x,y)} \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial x} \right) = g_{\varphi(x,y)} \left( \varphi^* \frac{\partial}{\partial x}, \varphi^* \frac{\partial}{\partial x} \right) \quad (11)$$

$$= g_{\varphi(x,y)} \left( a_{11} \frac{\partial}{\partial x} + a_{21} \frac{\partial}{\partial y}, a_{11} \frac{\partial}{\partial x} + a_{21} \frac{\partial}{\partial y} \right) \quad (12)$$

$$= a_{11}^2 g_{\varphi(x,y)} \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial x} \right) + a_{21}^2 g_{\varphi(x,y)} \left( \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial y} \right) \quad (13)$$

$$= \frac{a_{11}^2 + a_{21}^2}{r^2(x^2 + y^2)} \quad (14)$$

$$= \frac{1}{x^2 + y^2} \quad (15)$$

同様にして

$$(\varphi^*g)_{(x,y)} \left( \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial y} \right) = \frac{1}{x^2 + y^2}, \quad (\varphi^*g)_{(x,y)} \left( \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right) = 0, \quad (\varphi^*g)_{(x,y)} \left( \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial x} \right) = 0 \quad (16)$$

となり  $\varphi^*g = g$  が成り立つ。

$\varphi^*\mu = \mu$  を示す。 $\varphi = (\varphi^1, \varphi^2)$  とおけば

$$\varphi^*(dx \wedge dy) = d(\varphi^*x) \wedge d(\varphi^*y) \quad (17)$$

$$= d\varphi^1 \wedge d\varphi^2 \quad (18)$$

$$= (a_{11}dx + a_{21}dy) \wedge (a_{12}dx + a_{22}dy) \quad (19)$$

$$= (a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21})dx \wedge dy \quad (20)$$

$$= r^2 dx \wedge dy \quad (21)$$

だから

$$(\varphi^*\mu)_{(x,y)} = \frac{1}{r^2(x^2 + y^2)} \varphi^*(dx \wedge dy) = \frac{1}{x^2 + y^2} = \mu_{(x,y)} \quad (22)$$

を得る。

(3)  $D$  には  $\mathbb{R}^2$  の標準的な向きから定まる向きが入っているものとする。

$$\int_D \mu = \int_D \frac{1}{x^2 + y^2} dx \wedge dy \quad (23)$$

$$= \int_D \frac{1}{x^2 + y^2} dx dy \quad (24)$$

$$= \int_r^R \int_0^{2\pi} \frac{1}{\rho} d\rho d\theta \quad (25)$$

$$= 2\pi(\log R - \log r) \quad (26)$$

である。  $\square$

### 演習問題 0.3 (問 3).

解答. (1) 直接計算により

$$d \left( \frac{x}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}} dy \wedge dz \right) = \frac{x^2 + y^2 + z^2 - 3x^2}{(x^2 + y^2 + z^2)^{5/2}} dx \wedge dy \wedge dz \quad (27)$$

$$d\left(\frac{y}{(x^2+y^2+z^2)^{3/2}}dz \wedge dx\right) = \frac{x^2+y^2+z^2-3y^2}{(x^2+y^2+z^2)^{5/2}}dx \wedge dy \wedge dz \quad (28)$$

$$d\left(\frac{z}{(x^2+y^2+z^2)^{3/2}}dx \wedge dy\right) = \frac{x^2+y^2+z^2-3z^2}{(x^2+y^2+z^2)^{5/2}}dx \wedge dy \wedge dz \quad (29)$$

だから  $d\omega = 0$ 、したがって  $\omega$  は閉形式である。

(2) 単位閉球  $D^3 \subset \mathbb{R}^3$  に  $\mathbb{R}^3$  から定まる自然な向きを入れ、 $S^2 = \partial D^3$  には境界としての向きを入れる。包含写像  $S^2 \rightarrow M$  を  $\iota$  とおく。 $d\omega = 0$  が  $M$  上で成り立つから原点での値を 0 として  $d\omega$  を  $\mathbb{R}^3$  上、とくに  $D^3$  上に拡張できる。Stokes の定理より  $\int_{S^2} \iota^* \omega = \int_{D^3} d\omega = 0$  が成り立つ。

一方  $\int_{S^2} \iota^* \omega$  を直接計算すると値が 0 にならないことを示す。 $S^2$  上で  $\iota^*(x^2 + y^2 + z^2) = 1$  だから

$$\iota^* \omega = x dy \wedge dz + y dz \wedge dx + z dx \wedge dy \quad (30)$$

である。ただし右辺の  $x, y, z$  は  $\mathbb{R}^3$  の座標  $x, y, z$  を  $\iota$  で引き戻したものを記号の濫用で同じ文字を使っている。そこで  $\mathbb{R}^3$  上の 2-形式  $\mu$  を

$$\mu = x dy \wedge dz + y dz \wedge dx + z dx \wedge dy \quad (31)$$

で定めると  $\iota^* \omega = \iota^* \mu$  が成り立つ。 $d\mu = 3 dx \wedge dy \wedge dz$  だから

$$\int_{S^2} \iota^* \omega = \int_{\partial D^3} \iota^* \omega \quad (32)$$

$$= \int_{\partial D^3} \iota^* \mu \quad (33)$$

$$= \int_{D^3} d\mu \quad (\text{Stokes の定理}) \quad (34)$$

$$= \int_{D^3} 3 dx \wedge dy \wedge dz \quad (35)$$

$$= 4\pi \quad (36)$$

を得る。これは  $\int_{S^2} \iota^* \omega = 0$  に矛盾。したがって  $\omega$  は完全形式でない。

(3) [TODO] 書き直す  $A := [0, \pi] \times [0, 2\pi] \subset \mathbb{R}^2$  とおき

$$G: A \rightarrow S, \quad (s, t) \mapsto (10 \sin s \cos t + 1, 10 \sin s \sin t + 2, 10 \cos s + 3) \quad (37)$$

と定めると、 $A$  の  $\mathbb{R}^2$  における内部  $\mathring{A}$  への  $G$  の制限は向きを保つ微分同相写像であり、 $\text{Cl}G(\mathring{A}) = S$  が成り立つ。よって、(2) での計算結果も用いれば

$$\int_S \omega = \int_A ((10 \sin s \cos t + 1) \cdot 100 \sin^2 s \cos t \quad (38)$$

$$+ (10 \sin s \sin t + 2) \cdot 100 \sin^2 s \sin t \quad (39)$$

$$+ (10 \cos s + 3) \cdot 100 \sin s \cos s) ds \wedge dt \quad (40)$$

$$= 4000\pi + 100 \int_A (\sin^2 s \cos t + 2 \sin^2 s \sin t + 3 \sin s \cos s) ds \wedge dt \quad (41)$$

$$= 4000\pi + 600\pi \underbrace{\int_0^\pi \sin s \cos s ds}_{=0} \quad (42)$$

$$= 4000\pi \quad (43)$$

を得る。 □

#### ♠ 演習問題 0.4 (問 4).

**解答.** (1)  $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$  とする。  $z$  が関数  $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  であることに注意して初期値問題

$$1 = dz(X_{(a,b,c)}) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} z \circ \varphi_t(a, b, c) \quad (44)$$

$$z \circ \varphi_0(a, b, c) = c \quad (45)$$

を考えると  $z \circ \varphi_t(a, b, c) = c + t$  ( $t \in \mathbb{R}$ ) は解のひとつであり、解の一意性よりこれが唯一の解である。よって  $z \circ \varphi_{-c}(a, b, c) = c - c = 0$  だから  $\varphi_{-c}(a, b, c) \in \mathbb{R}^2$  である。

(2) (2-a)  $\Rightarrow$  (2-b):

$$\pi \circ \varphi_t(x, y, z) = \varphi_{-z \circ \varphi_t(x, y, z)}(\varphi_t(x, y, z)) \quad (46)$$

$$= \varphi_{-t-z}(\varphi_t(x, y, z)) \quad (47)$$

$$= \varphi_{-z} \circ \varphi_{-t} \circ \varphi_t(x, y, z) \quad (48)$$

$$= \varphi_{-z}(x, y, z) \quad (49)$$

$$= \pi(x, y, z) \quad (50)$$

だから  $\varphi_t^* \omega = \varphi_t^* \pi^* \alpha = (\pi \circ \varphi_t)^* \alpha = \pi^* \alpha = \omega$  である。

(2-b)  $\Rightarrow$  (2-a):

[TODO] わからない

(3) (2-b) との同値を示す。

(2-b)  $\Rightarrow$  (3):  $p = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  とする。Lie 微分の定義より

$$(L_X \omega)_p = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi_t^* \omega)_p = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{(\varphi_t^* \omega)_p - \omega_p}{t} = 0 \quad (51)$$

である。

(3)  $\Rightarrow$  (2-b):  $p = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  とする。一般に次が成り立つ。

$$\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=t_0} (\varphi_t^* \omega)_p = (\varphi_{t_0}^* (L_X \omega))_p \quad (\forall t_0 \in \mathbb{R}) \quad (52)$$

実際、変数変換  $s = t - t_0$  により

$$\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=t_0} (\varphi_t^* \omega)_p = \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} (\varphi_{s+t_0}^* \omega)_p \quad (53)$$

$$= \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} (\varphi_{t_0}^* \varphi_s^* \omega)_p \quad (54)$$

$$= \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} (d(\varphi_{t_0})_p)^* (\varphi_s^* \omega)_{\varphi_{t_0}(p)} \quad (55)$$

$$= \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} (d(\varphi_{t_0})_p)^* (d(\varphi_s)_{\varphi_{t_0}(p)})^* \omega_{\varphi_s \varphi_{t_0}(p)} \quad (56)$$

$$= (d(\varphi_{t_0})_p)^* \left( \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} (d(\varphi_s)_{\varphi_{t_0}(p)})^* \omega_{\varphi_s \varphi_{t_0}(p)} \right) \quad (\text{連続性}) \quad (57)$$

$$= (d(\varphi_{t_0})_p)^* \left( \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} (\varphi_s^* \omega)_{\varphi_{t_0}(p)} \right) \quad (58)$$

$$= (d(\varphi_{t_0})_p)^* (L_X \omega)_{\varphi_{t_0}(p)} \quad (59)$$

$$= (\varphi_{t_0}^* (L_X \omega))_p \quad (60)$$

だからである。よって  $L_X \omega = 0$  なら  $\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=t_0} (\varphi_t^* \omega)_p = 0$  だから  $(\varphi_t^* \omega)_p$  は  $t$  によらず一定で、したがって  $(\varphi_t^* \omega)_p = \omega_p$  を得る。

(4) (3) との同値を示す。

(4)  $\Rightarrow$  (3): Cartan のホモトピー公式  $L_X \omega = d\iota_X \omega + \iota_X d\omega$  より明らか。

(3)  $\Rightarrow$  (4):

[TODO] わからない

□

#### 🔗 演習問題 0.5 (問 5).

解答. (1)  $E$  が向きづけ可能なら  $\bigwedge^1 E = E$  が自明束だから大域自明化が存在する。

(2-i, ii)  $[0, 1] \times \mathbb{R}$  上の同値関係  $\sim$  を  $(0, y) \sim (1, -y)$  により生成されるものとして定め、 $E := ([0, 1] \times \mathbb{R})/\sim$  とおき、商写像を  $p$  とおく。ベクトル束

$$\pi: E \rightarrow S^1, \quad p(x, y) \mapsto e^{2\pi i x} \quad (61)$$

は向きづけ不可能であることを示す。 $E$  が向きづけ可能であったとすると  $E$  はベクトル束と

して  $S^1 \times \mathbb{R}$  と同型だからとくに同相写像  $\varphi: E \rightarrow S^1 \times \mathbb{R}$  が存在する。  $K := S^1 \times \{0\} \subset S^1 \times \mathbb{R}$ 、  $L := \varphi^{-1}(K)$  とおく。  $K$  はコンパクトだから  $L$  もコンパクトである。このとき  $p^{-1}(L)$  は  $[0, 1] \times \mathbb{R}$  の有界閉集合である。よってある  $a > 0$  が存在して  $[0, 1] \times [-a, a] \supset p^{-1}(L)$ 、したがって  $L' := p([0, 1] \times [-a, a]) \supset L$  となる。  $L'$  はコンパクトだから  $K' := \varphi(L')$  もコンパクトである。したがってある  $b > 0$  が存在して  $S^1 \times (-b, b) \supset K' \supset K$  をみたす。よって  $(S^1 \times \mathbb{R}) \setminus K'$  は連結でない。一方  $E \setminus L'$  は連結である。これで矛盾がいえた。  $\square$

#### 演習問題 0.6 (問 6).

**解答.** (1) 同型  $H_{\text{dR}}^0(S^1) \cong \mathbb{R}$  は  $c \in \mathbb{R}$  と定数関数  $S^1 \rightarrow \mathbb{R}, z \mapsto c$  を対応させることで定める。

$$\mathbb{R} \longrightarrow H_{\text{dR}}^0(S^1) \xrightarrow{f_n^*} H_{\text{dR}}^0(S^1) \longrightarrow \mathbb{R} \quad (62)$$

$$1 \longmapsto [1] \longmapsto f_n^*[1] = [1 \circ f_n] = [1] \longmapsto 1$$

より  $f_n^*$  は恒等写像である。

(2)  $S^1$  には単位閉円板  $D^2$  の境界としての向きが入っているとする。  $S^1$  の極座標を  $\theta$  とおくと  $d\theta$  は  $S^1$  の体積形式である。  $d\theta$  に関する  $S^1$  の体積は  $\int_{S^1} d\theta = 2\pi$  だから基本コホモロジー類は  $[S^1] = \frac{1}{2\pi}[d\theta]$  である。同型  $H_{\text{dR}}^1(S^1) \cong \mathbb{R}$  は  $1 \in \mathbb{R}$  と  $[S^1]$  を対応させることで定める。

$$\mathbb{R} \longrightarrow H_{\text{dR}}^1(S^1) \xrightarrow{f_n^*} H_{\text{dR}}^1(S^1) \longrightarrow \mathbb{R} \quad (63)$$

$$1 \longmapsto [S^1] \longmapsto f_n^*[S^1] = \frac{1}{2\pi}[d(\theta \circ f_n)] = n[S^1] \longmapsto n$$

より  $f_n^*$  は  $n$  倍写像である。  $\square$