

referacik

dupa chuj

kurwa szmata

21.37

Contents

0.1 Powtórka tego co było	1
1 Wprowadzenie do twierdzenia Stokes'a	2

0.1 Powtórka tego co było

DYFEOMORFIZM to funkcja $h : U \rightarrow V$ dla otwartych $U, V \subseteq \mathbb{R}^n$ która jest klasy C^∞ i jej odwrotność $h^{-1} : V \rightarrow U$ jest również klasy C^∞ . **k-WYMIAROWA ROZMAITOŚĆ** to podzbiór $M \subseteq \mathbb{R}^n$ taki, że dla każdego punktu $x \in M$ istnieje otwarty podzbiór $x \ni U \subseteq \mathbb{R}^n$, otwarty podzbiór $V \subseteq \mathbb{R}^n$ oraz dyfeomorfizm $h : U \rightarrow V$ taki, że

$$h(U \cap M) = V \cap (\mathbb{R}^k \times \{0\}) = \{y \in V : y^{k+1} = \dots = y^n = 0\}$$

czyli $U \cap M$ jest z dokładnością do dyfeomorfizmu po prostu $\mathbb{R}^k \times \{0\}$.

UKŁAD WSPÓŁRZĘDNYCH wg. Spivaka to różnowartościowa funkcja $W \rightarrow \mathbb{R}^n$ dla otwartego $W \subseteq \mathbb{R}^k$ taka, że

- $\hookrightarrow f(W) = M \cap U$
- $\hookrightarrow f'(y)$ ma rangę k (czyli obraz ma wymiar k) dla każdego $y \in W$
- $\hookrightarrow f^{-1} : f(W) \rightarrow W$ jest ciągła.

TENSORY

k-tensor to funkcja k -liniowa $T : V^k \rightarrow \mathbb{R}$ dla V - przestrzeni liniowej nad \mathbb{R} . Zbiór wszystkich k -tensorów oznaczamy $\mathcal{T}^k(V)$ i wymagamy, żeby to była przestrzeń liniowa (dodawanie, mnożenie przez skalary ma śmigać)

Iloczyn tensorowy dla $S \in \mathcal{T}^j(V)$ oraz $T \in \mathcal{T}^k(V)$ to $S \otimes T \in \mathcal{T}^{j+k}(V)$ i definiujemy go:

$$(S \otimes T)(v_1, \dots, v_{k+j}) = S(v_1, \dots, v_j) \cdot T(v_{j+1}, \dots, v_{k+j}),$$

bo przecież S i T to tak naprawdę skalary, więc sprowadza się to do mnożenia skalarów, tylko musimy zmienić dziedzinę żeby śmigało :v

Jeśli e_1, \dots, e_d jest bazą V , a ϕ_1, \dots, ϕ_d jest jej bazą dualną, to zbiór wszystkich iloczynów tensorowych k elementów bazy dualnej jest **bazą przestrzeni** $\mathcal{T}^k(V)$.

Dla odwzorowania liniowego $f : V \rightarrow W$ definiujemy odwzorowanie liniowe $f^* : \mathcal{T}^k(W) \rightarrow \mathcal{T}^k(V)$ jako

$$(f^*T)(v_1, \dots, v_k) = T(f(v_1), \dots, f(v_k))$$

TENSORY ALTERNUJĄCE

Tensor alternujący ω to taki, że dla dowolnego $\sigma \in S_k$ mamy

$$\omega(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) = (\text{sgn}(\sigma))\omega(v_1, \dots, v_k)$$

Przestrzeń liniową tensorów alternujących oznaczamy $\Omega^k(V)$

Przekształcenie $\text{Alt} : \mathcal{T}^k(V) \rightarrow \Omega^k(V)$ definiowane $\text{Alt}(T)(v_1, \dots, v_k) = \frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn}(\sigma))T(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)})$ jest liniowe.

Iloczyn zewnętrzny tensorów alternujących jest definiowany dla $\omega \in \Omega^k(V)$ i $\eta \in \Omega^j(V)$ jako

$$\omega \wedge \eta = \frac{(k+j)!}{k!j!} \text{Alt}(\omega \otimes \eta) \in \Omega^{k+j}(V)$$

Zbiór wszystkich k-krotnych iloczynów zewnętrznych ϕ_i jest **bazą przestrzeni** $\Omega^k(V)$.

POLA

Przestrzeń styczna w punkcie $p \in \mathbb{R}^d$ jest definiowana jako

$$T_p \mathbb{R}^d = \mathbb{R}_p^d := \{(p, v) : p, v \in \mathbb{R}^d\}$$

i określamy na niej działanie $(p, v) + (p, w) = (p, v + w)$ oraz $a(p, v) = (p, av)$.

Wiązka styczna w punkcie p to zbiór $\{(p, v) : p \in \mathbb{R}^d, v \in \mathbb{R}^d\} = \bigcup_{p \in \mathbb{R}^d} T_p \mathbb{R}^d$

Pole wektorowe zmienia definicję z $F : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$ zadanego $F(p) = (F_1(p), \dots, F_d(p))$ na $F : \mathbb{R}^d \rightarrow T\mathbb{R}^d$ zadanego wzorem

$$F(p) = (p, \sum_{i=1}^d F^i(p) e_i) \text{ dla wektorów bazowych } e_i. \text{ Pola wektorowe można dodawać i mnożyć przez funkcjonał.}$$

To samo możemy zrobić dla 1-tensorów, czyli funkcjonałów - podmieniamy w definicji wiązki stycznej wektor v na funkcjonał i dostajemy $T^*\mathbb{R}^d \approx \mathbb{R}^d \times \Omega^1(\mathbb{R}^d)$.

1 Wprowadzenie do twierdzenia Stokes'a

FORMY

Mówimy, że funkcja $\bar{\phi} : \mathbb{R}^d \rightarrow T^*\mathbb{R}^d$ jest nazywana **cięciem** $T^*\mathbb{R}^d$, a z kolei $\bar{\omega} : \mathbb{R}^d \rightarrow \Omega^k(T\mathbb{R}^d)$ jest **cięciem** $T\mathbb{R}^d$. Alternatywnie, te funkcje nazywamy odpowiednio **1-formą i k-formą**.

Mimo, że wszystkie funkcjonały zapisują się jako suma $\bar{\phi}_i(E_j) = \delta_{ij}$ przemnożona przez $a_i(p)$, ale nie jest to baza, bo a_i to funkcjonał a nie skalar

NOWE OZNACZENIE: $dx^i = \bar{\phi}_i$.

Dowolną k-formę możemy zapisać jako

$$\omega = \sum_{i_1 < \dots < i_k} \omega_{i_1 \dots i_k} dx^{i_1} \wedge \dots \wedge dx^{i_k}$$

gdzie ω_{i_k} to funkcje na \mathbb{R}^d a ω powinna mieć kreskę, ale używamy notacji ze Spivaka :3 Jeśli te funkcje są ciągłe, to cała forma nazywa się **formą ciągłą** i tak samo z klasami $C^1, C^2, \dots, C^\infty$.

Przestrzeń k-form klasy C^m to $\Gamma_m^k(\mathbb{R}^d) = \{\omega : \mathbb{R}^d \rightarrow \Omega^k(T\mathbb{R}^d) : \omega(p) \in \Omega^k(T_p \mathbb{R}^d)\}$ jest przestrzenią liniową nad \mathbb{R} z dodatkową strukturą mnożenia przez funkcje klasy C^m

Różniczka $dg \in \Gamma_0^1(\mathbb{R}^d)$ dla funkcji $g \in C^1(\mathbb{R}^d)$ to 1-forma $dg = \frac{\partial g}{\partial x_1} dx^1 + \dots + \frac{\partial g}{\partial x_d} dx^d$. Dla funkcji różniczkowalnej $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$ możemy też zdefiniować odwzorowanie liniowe $Df(p) : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$.

Jeśli mamy k-rozmaitość $M \subseteq \mathbb{R}^n$ i układ współrzędnych $f : W \rightarrow \mathbb{R}^n$ wokół $x = f(a)$. Ponieważ ranga $f'(a)$ wynosi k , to liniowe przekształcenie $f_* : T_a \mathbb{R}^d \rightarrow T_{f(a)} \mathbb{R}^m$ zadaną wzorem

$$f_*((a, v)) = (f(a), Df(a)(v)).$$

Wtedy $f_*(T_a \mathbb{R}^k)$ jest k-wymiarową podprzestrzenią $T_{f(a)} \mathbb{R}^n$. W dodatku jest to niezależne od wyboru układu współrzędnych, czyli jeśli g też jest układem tam gdzie f i $x = g(b)$, to

$$g_*(T_b \mathbb{R}^k) = f_*(f^{-1} \circ g)_*(T_b \mathbb{R}^k) = f_*(T_a \mathbb{R}^k)$$

i to jest przestrzeń styczna M w x , co Spivak oznacza M_x .

Kolejna funkcja, czyli

$$f^* : \Gamma_0^k(\mathbb{R}^m) \rightarrow \Gamma_0^k(\mathbb{R}^d)$$

$$f^*(\omega)(a)(v_1, \dots, v_k) = \omega(f(a))(f_*(v_1), \dots, f_*(v_k))$$