

Zakładamy, że $k, l, m, n \in \mathbf{N}$, X, Y, Z są przestrzeniami liniowymi, Z jest wyposażona w iloczyn skalarny $\langle \cdot, \cdot \rangle$, $\dim Z = \dim X = n$, $\dim Y < \infty$. Jeśli W jest przestrzenią liniową oraz $\dim W < \infty$, to korzystamy z naturalnego utożsamienia $(\wedge^k W)^* \simeq \wedge^k W^*$.

Definicja. Niech $f \in \text{Hom}(X, Y)$. Wówczas $\wedge^k f \in \text{Hom}(\wedge^k X, \wedge^k Y)$ scharakteryzowana jest przez

$$\wedge^k f(v_1 \wedge \cdots \wedge v_k) = f(v_1) \wedge \cdots \wedge f(v_k) \quad \text{dla } v_1, \dots, v_k \in X.$$

Uwaga. Ta sama definicja zaaplikowana do $f^* \in \text{Hom}(Y^*, X^*)$ danej przez $f^*(\alpha) = \alpha \circ f$ dla $\alpha \in Y^*$ daje *przeciąganie form* $\wedge^k f^* \in \text{Hom}(\wedge^k Y^*, \wedge^k X^*)$ dane przez

$$\wedge^k f^*(\alpha_1 \wedge \cdots \wedge \alpha_k) = (\alpha_1 \wedge \cdots \wedge \alpha_k) \circ \wedge^k f \quad \text{dla } \alpha_1, \dots, \alpha_k \in Y^*.$$

Definicja. Mówimy, że $\xi \in \wedge^k X$ jest *prosty* jeśli $\xi = v_1 \wedge \cdots \wedge v_k$ dla pewnych $v_1, \dots, v_k \in X$.

Definicja. Dla $\xi \in \wedge^k X$ definiujemy *stowarzyszoną przestrzeń liniową* $T(\xi)$ wzorem

$$T(\xi) = \{v \in X : v \wedge \xi = 0\}.$$

Definicja. Niech $\beta \in \text{Hom}(Z, Z^*)$ będzie dane wzorem $\beta(u)(v) = \langle u, v \rangle$. *Iloczyn skalarny na* $\wedge^k Z$ definiujemy wzorem

$$\langle \xi, \eta \rangle = \wedge^k \beta(\xi)(\eta) \quad \text{dla } \xi, \eta \in \wedge^k Z.$$

Definicja. Niech $A \subseteq X$. Przez *pole k -wektorowe na A* rozumiemy każdą funkcję typu $A \rightarrow \wedge^k X$. *Formą różniczkową stopnia k na A* nazywamy każdą funkcję typu $A \rightarrow \wedge^k X^*$.

Uwaga. Jeśli $U \subseteq Z$ jest otwarty, to zbiór wszystkich gładkich form różniczkowych stopnia k na U oznaczamy symbolem $\Omega^k(U) = C^\infty(U, \wedge^k Z^*)$.

Definicja. Niech $l \geq 1$. Przez *rozmaitość zorientowaną wymiaru k w Z klasy C^l* rozumiemy parę (M, τ) , gdzie M jest rozmaitością zanurzoną w Z wymiaru k i klasy C^l , zaś $\tau : M \rightarrow \wedge^k Z$ jest polem k -wektorowym na M klasy C^{l-1} spełniającym

$$\tau(x) \text{ jest prosty, } \|\tau(x)\| = 1, \quad T(\tau(x)) = T_x M \quad \text{dla } x \in M.$$

Uwaga. Funkcja ciągła $\tau : M \rightarrow \wedge^k Z$ zadaje orientację na M wtedy i tylko wtedy gdy

$$\|\tau(x)\| = 1 \quad \text{oraz} \quad \tau(x) \wedge v = 0 \quad \text{dla } x \in M \text{ i } v \in T_x M.$$

Definicja. Niech (M, τ) będzie rozmaitością zorientowaną wymiaru k w Z , zaś $\phi : M \rightarrow \wedge^k Z^*$ będzie formą różniczkową stopnia k na M . Definiujemy całkę $\int_M \phi$ z ϕ po M wzorem

$$\int_M \phi = \int_{(M, \tau)} \phi = \int \phi(p)(\tau(p)) d\ell_M(p).$$

1. Niech $v_1, \dots, v_n \in X$ oraz $\omega_1, \dots, \omega_n \in X^*$ będą bazami dualnymi, tj. $\omega_i(v_i) = 1$ oraz $\omega_j(v_i) = 0$ dla $i \neq j$. Niech $\lambda \in \Lambda(n, k)$ oraz $u_1, \dots, u_k \in X$. Pokaż, że wartość $\omega_\lambda(u_1 \wedge \cdots \wedge u_k)$ jest równa wyznacznikowi kwadratowej macierzy utworzonej po wybraniu k -wierszy o numerach $\lambda(1), \dots, \lambda(k)$ z prostokątnej macierzy powstałej z ustawionych pionowo wektorów u_1, \dots, u_k zapisanych w bazie uporządkowanej (v_1, \dots, v_k) .

2. Dana jest baza v_1, \dots, v_n przestrzeni X oraz przekształcenie k -liniowe i antysymetryczne $f : X \times \dots \times X \rightarrow Y$. Niech $\omega_1, \dots, \omega_n \in X^*$ będzie bazą dualną do v_1, \dots, v_n . Pokaż, że jeśli $u_1, \dots, u_k \in X$, to

$$f(u_1, \dots, u_k) = \sum_{\lambda \in \Lambda(n, k)} \omega_\lambda(u_1 \wedge \dots \wedge u_k) f(v_{\lambda(1)}, \dots, v_{\lambda(k)}).$$

3. Niech e_1, e_2, e_3 będą wektorami bazy standardowej \mathbf{R}^3 . Wyznacz współrzędne 2-wektorów $(1, 2, 3) \wedge (3, 0, 5)$ oraz $(4, 2, 8) \wedge (1, -1, 1)$ w bazie $e_1 \wedge e_2, e_2 \wedge e_3, e_3 \wedge e_1$.

Uwaga. Reprezentacja prostego k -wektora ξ w postaci $v_1 \wedge \dots \wedge v_k$ nie jest jednoznaczna!

4. Niech e_1, e_2, e_3, e_4 będą wektorami bazy standardowej \mathbf{R}^4 . Pokaż, że 2-wektor $\xi = e_1 \wedge e_2 + e_3 \wedge e_4$ nie jest prosty.

Wskazówka. Jeśli ξ jest prosty, to $\xi \wedge \xi = 0$.

5. Niech $v_1, \dots, v_k \in X$ oraz $\xi = v_1 \wedge \dots \wedge v_k \neq 0$. Pokaż, że $T(\xi) = \text{lin}\{v_1, \dots, v_k\}$.

Wskazówka. Uzupełnij układ v_1, \dots, v_k do bazy X .

6. Niech $n \geq 5$ i v_1, \dots, v_n będzie bazą X . Rozstrzygnij, czy prosty jest 3-wektor

$$\eta = v_1 \wedge v_2 \wedge v_3 + v_1 \wedge v_4 \wedge v_5 \in \Lambda^3 X.$$

Wskazówka. Wyznacz $\dim T(\eta)$.

7. Niech $n = 2k$, zaś $\alpha_1, \dots, \alpha_n, \beta_1, \dots, \beta_n$ będzie bazą X^* . Dla każdego $j \in \{1, 2, \dots, k\}$ oblicz $\omega \wedge \dots \wedge \omega \in \Lambda^{2j} X^*$ jeśli

$$\omega = \sum_{i=1}^n \alpha_i \wedge \beta_i.$$

Uwaga. Geometrycznie $\omega(a, b)$ daje sumę pól (liczonych ze znakiem zależnym od orientacji) rzutów równoległoboku rozpiętego na wektorach a i b na 2-wymiarowe płaszczyzny $\text{lin}\{v_i, u_i\}$, gdzie $v_1, \dots, v_n, u_1, \dots, u_n$ jest bazą dualną do $\alpha_1, \dots, \alpha_n, \beta_1, \dots, \beta_n$. Jest to tzw. *forma symplektyczna*.

8. Niech $v_1, \dots, v_k, u_1, \dots, u_k \in Z$ oraz $\xi = v_1 \wedge \dots \wedge v_k$ i $\eta = u_1 \wedge \dots \wedge u_k$. Pokaż, że

$$\langle \xi, \eta \rangle = \det(\langle v_i, u_j \rangle)_{i, j=1}^k.$$

Uwaga. Wynika stąd, że $\langle \xi, \eta \rangle = 0$ jeśli $u_i \in \text{lin}\{v_1, \dots, v_k\}^\perp$ dla pewnego $i \in \{1, 2, \dots, k\}$. Ponadto, jeśli $\xi = \eta$, to widzimy, że $\|\xi\|^2 = \langle \xi, \xi \rangle$ jest wyznacznikiem Grama wektorów v_1, \dots, v_k .

9. Niech v_1, \dots, v_n będzie bazą ortonormalną Z . Pokaż, że wówczas $\{v_\lambda : \lambda \in \Lambda(n, k)\}$ jest bazą ortonormalną $\Lambda^k Z$.

10. Niech wektory e_1, e_2, \dots, e_n tworzą bazę standardową \mathbf{R}^n . Definiujemy izomorfizm liniowy $*$: $\wedge^{n-1}\mathbf{R}^n \rightarrow \wedge^1\mathbf{R}^n \simeq \mathbf{R}^n$ następująco

$$*(e_2 \wedge \dots \wedge e_n) = e_1, \quad *(e_3 \wedge \dots \wedge e_n \wedge e_1) = e_2, \quad \dots, \quad *(e_1 \wedge \dots \wedge e_{n-1}) = e_n.$$

Pokaż, że jeśli $u_1, \dots, u_{n-1} \in \mathbf{R}^n$, to

$$*(u_1 \wedge \dots \wedge u_{n-1}) = u_1 \times \dots \times u_{n-1}$$

czyli, że $\langle w, *(u_1 \wedge \dots \wedge u_{n-1}) \rangle = \det(w, u_1, \dots, u_{n-1})$ dla $w \in \mathbf{R}^n$.

11. Niech $M \subseteq \mathbf{R}^n$ będzie rozmaitością zanurzoną wymiaru $(n - 1)$ klasy C^1 . Dana jest funkcja ciągła $\nu : M \rightarrow \mathbf{R}^n$ taka, że $\nu(x) \perp T_x M$ oraz $\|\nu(x)\| = 1$ dla $x \in M$. Definiujemy $\tau : M \rightarrow \wedge^{n-1}\mathbf{R}^n$ tak, by

$$*\tau(x) = \nu(x) \quad \text{dla } x \in M \quad \text{lub równoważnie} \quad \langle \nu(x), *\tau(x) \rangle = 1 \quad \text{dla } x \in M.$$

Pokaż, że (M, τ) jest rozmaitością zorientowaną.

12. Niech $U \subseteq \mathbf{R}^k$ będzie otwarty, $\varphi : U \rightarrow \mathbf{R}^n$ będzie parametryzacją pewnej rozmaitości M , e_1, \dots, e_k będzie bazą standardową \mathbf{R}^k . Definiujemy $\tau : M \rightarrow \wedge^k\mathbf{R}^n$ wzorem

$$\tau(\varphi(x)) = \frac{\wedge^k D\varphi(x)(e_1 \wedge \dots \wedge e_k)}{|\det(D\varphi(x)^* \circ D\varphi(x))|^{1/2}}.$$

Pokaż, że (M, τ) jest rozmaitością zorientowaną.

13. Niech $M \subseteq \mathbf{R}^n$ będzie rozmaitością k -wymiarową klasy C^1 , $U \subseteq \mathbf{R}^k$, $V \subseteq \mathbf{R}^k$. Dane są dwie parametryzacje $\varphi : U \rightarrow M$ oraz $\psi : V \rightarrow M$ takie, że $M = \varphi[U] = \psi[V]$. Niech $f = \psi^{-1} \circ \varphi : U \rightarrow V$ i założmy, że $\det Df(x) > 0$ dla $x \in U$. Pokaż, że

$$\frac{\wedge^k D\psi(f(x))(e_1 \wedge \dots \wedge e_k)}{|\det(D\psi(f(x))^* \circ D\psi(f(x)))|^{1/2}} = \frac{\wedge^k D\varphi(x)(e_1 \wedge \dots \wedge e_k)}{|\det(D\varphi(x)^* \circ D\varphi(x))|^{1/2}} \quad \text{dla } x \in U.$$

Uwaga. Założmy, że M ma atlas $\{\varphi_i^{-1} : V_i \rightarrow U_i\}_{i=1}^N$, gdzie $V_i \subseteq M$ oraz $U_i \subseteq \mathbf{R}^k$, o następującej własności: dla każdych $i, j \in \{1, \dots, N\}$ jeśli $\varphi_i[U_i] \cap \varphi_j[U_j] \neq \emptyset$ oraz $U_{i,j} = \varphi_i^{-1}[\varphi_j[U_j]]$, to $\det D(\varphi_j^{-1} \circ \varphi_i)(x) > 0$ dla $x \in U_{i,j}$. Wówczas M jest zorientowalna.

14. Niech $S = \{x \in \mathbf{R}^{n+1} : \|x\| = 1\}$ będzie sferą jednostkową. Pokaż, że S jest zorientowalna, tzn. że istnieje ciągle pole n -wektorowe $\tau : S \rightarrow \wedge^n\mathbf{R}^{n+1}$ takie, że $\tau(x)$ jest prostym, jednostkowym n -wektorem stowarzyszonym z $T_x S$ dla $x \in S$.

Uwaga. Jeśli n jest parzysta (np. $n = 2$), to *twierdzenie o zoczesaniu sfery* mówi, że nie istnieje ciągle nieznikające pole 1-wektorowe na S . W takim przypadku nie ma szans na wybranie w sposób ciągły baz (które zadawałyby orientację) dla przestrzeni stycznych na S . Niemniej, nieznikające pole n -wektorowe na S zawsze istnieje!

15. Niech e_1, e_2, e_3 będzie bazą standardową \mathbf{R}^3 , $U \subseteq \mathbf{R}^3$ będzie otwarty. Niech $x, y, z : U \rightarrow \mathbf{R}$ będą funkcjami danymi przez

$$x(p) = \langle e_1, p \rangle, \quad y(p) = \langle e_2, p \rangle, \quad z(p) = \langle e_3, p \rangle \quad \text{dla } p \in U.$$

Definiujemy 1-formy różniczkowe dx, dy, dz na U wzorami

$$dx(p)u = \langle e_1, u \rangle, \quad dy(p)u = \langle e_2, u \rangle, \quad dz(p)u = \langle e_3, u \rangle \quad \text{dla } p \in U, u \in \mathbf{R}^3.$$

Niech

$$P = \left\{ (a, b, c) \in \mathbf{R}^3 : 1 < c < 2, c^2 = a^2 + b^2 \right\},$$

$$\omega = \frac{1}{x} dy \wedge dz + \frac{1}{y} dz \wedge dx + \frac{1}{z} dx \wedge dy.$$

Pokaż, że P jest orientowalna, a ustalenie $\nu_P(3/2, 0, 3/2) = (-2^{-1/2}, 0, 2^{1/2})$ determinuje ciągle pole $\nu_P : P \rightarrow \mathbf{R}^3$ jednostkowych wektorów normalnych, które zadaje orientację $\tau : P \rightarrow \wedge^2 \mathbf{R}^3$. Oblicz $\int_{(P, \tau)} \omega$.

Zadania dodatkowe

16. [*Grassmannian*] Definiujemy

$$\mathbf{G}_0(n, k) = \{ \xi \in \wedge^k \mathbf{R}^n : \xi \text{ jest prosty, } \langle \xi, \xi \rangle = 1 \},$$

$$\mathbf{G}(n, k) = \{ P \in \text{Hom}(\mathbf{R}^n, \mathbf{R}^n) : P \circ P = P, P^* = P, \text{trace } P = k \}.$$

- Zauważ, że istnieje bijekcja (mnogościowa) między $\mathbf{G}(n, k)$, a zbiorem wszystkich k -wymiarowych podprzestrzeni \mathbf{R}^n .
- Zauważ, że istnieje bijekcja (mnogościowa) między $\mathbf{G}_0(n, k)$, a zbiorem wszystkich k -wymiarowych podprzestrzeni \mathbf{R}^n z orientacją.
- Pokaż, że $\mathbf{G}_0(n, k)$ i $\mathbf{G}(n, k)$ są gładkimi, zwartymi rozmaitościami (bez brzegu) wymiaru $k(n - k)$.
- Pokaż, że przekształcenie $\pi : \mathbf{G}_0(n, k) \rightarrow \mathbf{G}(n, k)$ przyporządkowujące $\xi \in \mathbf{G}_0(n, k)$ rzut ortogonalny na $T(\xi)$ jest „na”, jest lokalnie homeomorfizmem, a ponadto $\pi^{-1}\{P\}$ zawiera dwa elementy dla każdego $P \in \mathbf{G}(n, k)$ (zatem π jest *nakryciem* stopnia 2).
- Opisz równaniami przestrzeni stycznej do $\mathbf{G}(n, k)$ w dowolnym punkcie P .

17. Niech $(\wedge^k X, \mu)$ będzie k -potęgą zewnętrzną X ,

$$\mathbf{SL}(k) = \left\{ A \in \text{Hom}(\mathbf{R}^k, \mathbf{R}^k) : \det A = 1 \right\},$$

$\xi = \mu(v_1, \dots, v_k) \neq 0$ dla pewnych $v_1, \dots, v_k \in X$, e_1, \dots, e_k będzie bazą standardową \mathbf{R}^k , $j : \mathbf{R}^k \rightarrow X$ będzie takie, że $j(e_i) = v_i$. Pokaż, że

$$\mu(j \circ A(e_1), \dots, j \circ A(e_k)) = \det(A)\xi \quad \text{dla każdego } A \in \text{Hom}(\mathbf{R}^k, \mathbf{R}^k).$$

Wynioskuj, że jeśli $0 \neq \eta \in \wedge^k X$ jest prosty, to *włókno* $\mu^{-1}(\eta)$ jest homeomorficzne z $\mathbf{SL}(k)$.