

Wojciech Domitrz : Geometria form różniczkowych, wykład 1

Niech V, W będą przestrzeniami liniowymi nad ciałem \mathbb{K} .

Def. **Głoszczem tensorowym** przestrzeni liniowych V i W nazywamy przestrzeń liniową Y o tej własności, że istnieje przekształcenie 2-liniowe $h: V \times W \rightarrow Y$ zależne tylko od V i W takie, że dla każdego przekształcenia 2-liniowego z $V \times W$ w przestrzeń liniową Z $f: V \times W \rightarrow Z$ istnieje dokładnie jedno przekształcenie liniowe $g: Y \rightarrow Z$ takie, że $f = g \circ h: V \times W \rightarrow Z$ tzn. następujący diagram jest przenikny

$$\begin{array}{ccc} V \times W & \xrightarrow{h} & Y \\ & \searrow f \quad \downarrow g & \downarrow \\ & Z & \end{array}$$

Gloszczem tensorowym $V \otimes W$ oznaczamy $V \otimes W$.

$L(V, W; Z)$ - przestrzeń 2-liniowych przekształceń $V \times W \rightarrow Z$

Konstrukcja $V^* \otimes W^*$, gdzie V^* i W^* przestrzenie dualne do V i W czyli $V^* = L(V; \mathbb{K})$, $W^* = L(W; \mathbb{K})$

$$v^* \in V^*, w^* \in W^* \quad (v^* \otimes w^*)(v, w) = v^*(v) w^*(w) \quad \forall v \in V \quad \forall w \in W$$

Stw. $v^* \otimes w^*$ to przekształcenie 2-liniowe $V \times W \rightarrow \mathbb{K}$

$$\text{Dowód.: } (v^* \otimes w^*)(\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2, w) = v^*(\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2) w^*(w) = (\alpha_1 v^*(v_1) + \alpha_2 v^*(v_2)) \cdot w^*(w) = \alpha_1 v^*(v_1) \cdot w^*(w) + \alpha_2 v^*(v_2) \cdot w^*(w) = \alpha_1 (v^* \otimes w^*)(v_1, w) + \alpha_2 (v^* \otimes w^*)(v_2, w) \text{ czyli } v^* \otimes w^* \text{ jest liniowe ze względu na pierwszą zmianę.}$$

Domówkij liniowość ze względu na drugą zmianę ■

Wykaż masekpujace liniowość operacji \otimes

$$(\alpha_1 v_1^* + \alpha_2 v_2^*) \otimes w^* = \alpha_1 (v_1^* \otimes w^*) + \alpha_2 (v_2^* \otimes w^*) \quad \forall v_1^*, v_2^* \in V^* \quad \forall w^* \in W^* \quad \forall \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{K}$$

$$v^* \otimes (\alpha_1 w_1^* + \alpha_2 w_2^*) = \alpha_1 (v^* \otimes w_1^*) + \alpha_2 (v^* \otimes w_2^*) \quad \forall v^* \in V^* \quad \forall w_1^*, w_2^* \in W^*$$

Niech $\mathcal{L}(V, W; \mathbb{K})$ oznacza przestrzeń przekształceń 2-liniowych $V \times W \rightarrow \mathbb{K}$
 Zat., zie $\dim_{\mathbb{K}} V^* = n$ i $\dim_{\mathbb{K}} W^* = m$. Wiedz e_1^*, \dots, e_n^* baza V^* dualna do bazy e_1, \dots, e_n przestrzeni V ,
 i niech f_1^*, \dots, f_m^* baza W^* dualna do bazy f_1, \dots, f_m przestrzeni W w tym $e_i^*(e_j) = \delta_{ij}, i, j = 1, \dots, n, f_l^*(f_k) = \delta_{lk}, l, k = 1, \dots, m$.

$$\varphi \in \mathcal{L}(V, W; \mathbb{K}) \quad \varphi(v, w) = \varphi\left(\sum_{i=1}^n \alpha_i e_i, \sum_{l=1}^m \beta_l f_l\right) = \sum_{i=1}^n \sum_{l=1}^m \alpha_i \beta_l \varphi(e_i, f_l)$$

$$e_i^* \otimes f_l^*(v, w) = e_i^* \otimes f_l^*\left(\sum_{j=1}^n \alpha_j e_j, \sum_{k=1}^m \beta_k f_k\right) = \alpha_i \beta_l$$

$\varphi(v, w) = \sum_{i=1}^n \sum_{l=1}^m \varphi(e_i, f_l) e_i^* \otimes f_l^*(v, w)$ dla każdego $v \in V$ i $w \in W$. Stąd otrzymujemy

$$\text{Stw. } \varphi = \sum_{i=1}^n \sum_{l=1}^m \varphi(e_i, f_l) e_i^* \otimes f_l^* \quad (*)$$

Niech $V^* \otimes W^* = \text{span}\{v^* \otimes w^* \mid v^* \in V^*, w^* \in W^*\}$

Wtedy $V^* \otimes W^* = \text{span}\{e_i^* \otimes f_l^* \mid i = 1, \dots, n, j = 1, \dots, m\}$. Stąd otrzymujemy

$$\text{Stw. } V^* \otimes W^* = \mathcal{L}(V, W; \mathbb{K}).$$

$(V^*)^* = V$ i $(W^*)^* = W$. Stąd otrzymujemy

$$\text{Stw. } V \otimes W = \mathcal{L}(V^*, W^*; \mathbb{K})$$

$$\text{Stw. } (V \otimes W)^* = V^* \otimes W^*$$

$$\text{Dowód: } (v^* \otimes w^*)(v \otimes w) = v^*(v) \cdot w^*(w) \quad (e_i^* \otimes f_l^*)(e_j \otimes f_k) = e_i^*(e_j) f_l^*(f_k) = \delta_{ij} \delta_{lk} =$$

$$= \begin{cases} 1 & (i, l) = (j, k) \\ 0 & (i, l) \neq (j, k) \end{cases} \quad \blacksquare$$

Tw. Niech $h: V \times W \ni (v, w) \mapsto v \otimes w \in V \otimes W$. Przekształcenie h jest 2-liniowe oraz $\forall f: V \times W \rightarrow Z$ 2-liniowego przekształcenie \circ przestrzeni liniowej Z $\exists! g: V \otimes W \rightarrow Z$ przekształcenie liniowe takie, że $f = g \circ h$

Dowód.: Zdefiniujmy $g: V \otimes W \rightarrow Z$ następująco $g(e_i \otimes f_j) = f(e_i, f_j)$ dla $i=1, \dots, n, j=1, \dots, m$

$$v = \sum_{i=1}^n v_i e_i \quad w = \sum_{j=1}^m w_j f_j \quad g(v \otimes w) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m v_i w_j g(e_i \otimes f_j) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m v_i w_j f(e_i, f_j) = f(v, w)$$

Stąd $(g \circ h)(v, w) = f(v, w) \quad \forall v \in V, w \in W \quad \blacksquare$

Wniosek. Przestrzenie liniowe $\mathcal{L}(V, W; Z)$ i $\mathcal{L}(V \otimes W, Z)$ są izomorficzne.

Dowód.: $\varphi: \mathcal{L}(V \otimes W, Z) \ni g \mapsto \varphi(g) = g \circ h \in \mathcal{L}(V, W; Z) \quad \blacksquare$

$f \in \mathcal{L}(V_1, \dots, V_s; \mathbb{K})$, $g \in \mathcal{L}(W_1, \dots, W_r; \mathbb{K})$ przekształcenie wieloliniowe

$$f \otimes g (v_1, \dots, v_s, w_1, \dots, w_r) = f(v_1, \dots, v_s) \cdot g(w_1, \dots, w_r) \quad \text{dla } v_i \in V_i \quad i=1, \dots, s \quad w_j \in W_j \quad j=1, \dots, r$$

$f \otimes g \in \mathcal{L}(V_1, \dots, V_s, W_1, \dots, W_r; \mathbb{K})$

$\otimes: \mathcal{L}(V_1, \dots, V_s; \mathbb{K}) \times \mathcal{L}(W_1, \dots, W_r; \mathbb{K}) \rightarrow \mathcal{L}(V_1, \dots, V_s, W_1, \dots, W_r; \mathbb{K})$ jest 2-liniowym przekształceniem

Tw. \otimes jest łączne. $\forall \varphi \in \mathcal{L}(V_1, \dots, V_s; \mathbb{K}) \quad \forall \psi \in \mathcal{L}(W_1, \dots, W_r; \mathbb{K}) \quad \forall \zeta \in \mathcal{L}(Z_1, \dots, Z_t; \mathbb{K})$

$$(\varphi \otimes \psi) \otimes \zeta = \varphi \otimes (\psi \otimes \zeta)$$

Dowód.: 

Niech V_1, \dots, V_r przestrzenie liniowe nad ciałem \mathbb{K} .

$V_1 \otimes \dots \otimes V_r = \mathcal{L}(V_1^*, \dots, V_r^*; \mathbb{K})$ - przestrzeń liniowa przekształceni r -liniowych $V_1^* \times \dots \times V_r^* \rightarrow \mathbb{K}$

$$h(v_1, \dots, v_r) = v_1 \otimes \dots \otimes v_r \quad (v_1 \otimes \dots \otimes v_r)(u_1^*, \dots, u_r^*) = u_1^*(v_1) \cdot \dots \cdot u_r^*(v_r)$$

Tw. $h: V_1 \times \dots \times V_s \ni (v_1, \dots, v_s) \mapsto v_1 \otimes \dots \otimes v_s \in V_1 \otimes \dots \otimes V_s$ jest przekształceniem s -liniowym.

$$\forall f \in \mathcal{L}(V_1, \dots, V_s; \mathbb{Z}) \exists! g \in \mathcal{L}(V_1 \otimes \dots \otimes V_s; \mathbb{Z}) \quad f = g \circ h$$

Dowód:



Def. Tensorem typu (r, s) nazywamy element przestrzeni $V_s^r = \underbrace{V \otimes \dots \otimes V}_r \otimes \underbrace{V^* \otimes \dots \otimes V^*}_s$

$\underbrace{V \otimes \dots \otimes V}_r \otimes \underbrace{V^* \otimes \dots \otimes V^*}_s = \mathcal{L}(\underbrace{V^*, \dots, V^*}_r, \underbrace{V, \dots, V}_s; \mathbb{K})$ Tensor typu (r, s) to przekształcenie $(r+s)$ -liniowe $t: (V^*)^r \times V^s \rightarrow \mathbb{K}$

r jest kontrawariantnym względem, a s jest kowariantnym względem tensora.

Elementy V_0^r to tensorzy kontrawariantne względem r , a V_s^0 to tensorzy kowariantne względem s .

$V_0^0 = \mathbb{K}$ $V_0^1 = V$ $V_1^0 = V^*$. Elementy V to kontrawektory, a elementy V^* to kowektory.

$$V_s^r = \mathcal{L}(V^*, \dots, V^*, V, \dots, V; \mathbb{K})$$

$$\dim_{\mathbb{K}} V_s^r = n^{r+s}, \text{ gdzie } \dim V = n \quad x \in V_s^r \quad x = \sum_{i_1, \dots, i_r, k_1, \dots, k_s} x_{i_1, \dots, i_r, k_1, \dots, k_s} e_{i_1} \otimes \dots \otimes e_{i_r} \otimes e_{k_1}^* \otimes \dots \otimes e_{k_s}^*$$

$$x_{i_1, \dots, i_r, k_1, \dots, k_s} = x(e_{i_1}^*, \dots, e_{i_r}^*, e_{k_1}, \dots, e_{k_s})$$

$$x = x_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} e_{i_1} \otimes \dots \otimes e_{i_r} \otimes e^{*k_1} \otimes \dots \otimes e^{*k_s} \quad \bar{e}_i = \alpha_i^j e_j \quad \bar{e}^{*i} = \beta_j^i e^{*j} \quad \delta_j^i = \bar{e}^{*i}(\bar{e}_j) = \beta_l^i \alpha_j^k e^{*l}(e_k) = \beta_l^i \alpha_j^k \delta_k^l = \beta_l^i \alpha_j^l = \delta_j^i \quad \beta = (\beta_l^i) \quad \alpha = (\alpha_j^k) \quad \text{macierze odwrotne}$$

$$x = \bar{x}_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} \bar{e}_{i_1} \otimes \dots \otimes \bar{e}_{i_r} \otimes e^{*k_1} \otimes \dots \otimes e^{*k_s} = x_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} \alpha_{i_1}^{j_1} \dots \alpha_{i_r}^{j_r} \beta_{l_1}^{k_1} \dots \beta_{l_s}^{k_s} e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_r} \otimes e^{*l_1} \otimes \dots \otimes e^{*l_s}$$

Stąd

$$x_{l_1, \dots, l_s}^{j_1, \dots, j_r} = \bar{x}_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} \alpha_{i_1}^{j_1} \dots \alpha_{i_r}^{j_r} \beta_{l_1}^{k_1} \dots \beta_{l_s}^{k_s}$$

Def. $x \in V_{s_1}^{r_1}$ $y \in V_{s_2}^{r_2}$ $x \otimes y \in V_{s_1+s_2}^{r_1+r_2}$, gdzie $x \otimes y (v^{*1}, \dots, v^{*r_1+r_2}, v_1, \dots, v_{s_1+s_2}) =$

$$= x(v^{*1}, \dots, v^{*r_1}, v_1, \dots, v_{s_1}) \cdot y(v^{*r_1+1}, \dots, v^{*r_1+r_2}, v_{s_1+1}, \dots, v_{s_1+s_2})$$

$$(x \otimes y)_{k_1, \dots, k_{s_1+s_2}}^{i_1, \dots, i_{r_1+r_2}} = x_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} \cdot y_{k_{s_1+1}, \dots, k_{s_1+s_2}}^{i_{r_1+1}, \dots, i_{r_1+r_2}}$$

Def. Niech $\lambda \in \{1, \dots, r\}$, $\mu \in \{1, \dots, s\}$. Niech $x = v_1 \otimes \dots \otimes v_r \otimes v^{*1} \otimes \dots \otimes v^{*s} \in V_s^r$

Wtedy $C_{\lambda, \mu}(x) = v^{*\mu}(v_\lambda) v_1 \otimes \dots \otimes v_{\lambda-1} \otimes v_{\lambda+1} \otimes \dots \otimes v_r \otimes v^{*1} \otimes \dots \otimes v^{*\mu-1} \otimes v^{*\mu+1} \otimes \dots \otimes v^{*s}$

$x = x_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} e_{i_1} \otimes \dots \otimes e_{i_r} \otimes e^{*k_1} \otimes \dots \otimes e^{*k_s}$ Kontrakcja tensora $C_{\lambda, \mu}: V_s^r \rightarrow V_{s-1}^{r-1}$ określamy

$$C_{\lambda, \mu}(x) = x_{k_1, \dots, k_s}^{i_1, \dots, i_r} C_{\lambda, \mu}(e_1 \otimes \dots \otimes e_{i_r} \otimes e^{*k_1} \otimes \dots \otimes e^{*k_s}) =$$

$$= x_{k_1, \dots, k_{\mu-1}, j, k_{\mu}, \dots, k_{s-1}}^{i_1, \dots, i_{\lambda-1}, j, i_{\lambda}, \dots, i_{r-1}} e_{i_1} \otimes \dots \otimes e_{i_{r-1}} \otimes e^{*k_1} \otimes \dots \otimes e^{*k_{s-1}}$$

$$x = \sum_j^i e_i \otimes e^{*j} \quad C_1(x) = \sum_{i=1}^n \bar{z}_i^i \quad \text{czyli sied macierzy } (\bar{z}_j^i)$$

$$T^r(V) = V_0^r \quad T(V) = \sum_{r \geq 0} T^r(V) \quad x \in T(V) \quad x = \sum_{r \geq 0} x^r \quad x^r \in T^r(V)$$

$T(V)$ to algebra tensorowa \vee $T(V^*) = \sum_{r \geq 0} V_r^*$ to algebra tensorowa V^*

$$\sigma \in S_r \quad x \in T^r(V^*) \quad \sigma x(v^1, \dots, v^r) = x(v^{\sigma(1)}, \dots, v^{\sigma(r)})$$

$$\text{jeśli } x = v^{*1} \otimes \dots \otimes v^{*r} \quad \sigma x = v^{*\sigma^{-1}(1)} \otimes \dots \otimes v^{*\sigma^{-1}(r)}$$

Def. $x \in T^r(V^*)$. Jeśli $\forall \sigma \in S_r \quad \sigma x = x$ to x jest **symetrycznym** kowariantnym tensorem rzadu r .

jeśli $\forall \sigma \in S_r \quad \sigma x = \text{sgn } \sigma \cdot x$ to x jest **antysymetrycznym** kowariantnym tensorem rzadu r .

Tw. Niech $x \in T^r(V^*)$. Tensor x jest symetryczny \Leftrightarrow współczynniki x są symetryczne.

Tensor x jest antysymetryczny \Leftrightarrow współczynniki x są antysymetryczne

$$\text{Dowód: } x_{i_1, \dots, i_r} = x(e_{i_1}, \dots, e_{i_r}) = \sigma x(e_{i_1}, \dots, e_{i_r}) = x(e_{i_{\sigma(1)}}, \dots, e_{i_{\sigma(r)}}) = x_{i_{\sigma(1)}, \dots, i_{\sigma(r)}}$$

dom dla antysymetrycznych ■

Def. $P^r(V^*)$ - zbiór symetrycznych tensorów kowariantnych, $\Lambda^r(V^*)$ - zbiór antysymetrycznych tensorów kowariantnych

$$\text{Def. } \forall x \in T^r(V^*) \quad S_r(x) = \frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} \sigma x \quad A_r(x) = \frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} \text{sgn } \sigma \cdot \sigma x$$

\uparrow
 symetryzacja
 \uparrow
 antysymetryzacja

Tw.

$$P^r(V^*) = S_r(T^r(V^*)), \quad \Lambda^r(V^*) = A_r(T^r(V^*))$$

$$\text{Dowód: } \forall \alpha \in S_r \quad \alpha(A_r(x)) = \frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} \text{sgn } \sigma \cdot \alpha(\sigma(x)) = \text{sgn } \alpha \cdot \frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} \text{sgn } (\alpha \circ \sigma)(\alpha \circ (x)) =$$

$$= \text{sgn } \alpha \cdot A_r(x) \quad \text{Stąd } A_r(T^r(V^*)) \subset \Lambda^r(V^*)$$

$$\text{Niech } x \in \Lambda^r(V^*). \quad \text{Wtedy } A_r(x) = \frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} \text{sgn } \sigma \cdot \sigma(x) = \frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} (\text{sgn } \sigma)^2 x = \left(\frac{1}{r!} \sum_{\sigma \in S_r} 1 \right) x =$$

$$= \frac{1}{r!} r! x = x \quad \Lambda^r(V^*) = A_r(\Lambda^r(V^*)). \quad \text{Stąd } \Lambda^r(V^*) = A_r(T^r(V^*)).$$

 $P^r(V^*) = S_r(T^r(V^*))$ ■

Def. Cofiničiem tensora $x \in T^r(W^*)$ ze pomocą przedstawienia liniowego $f: V \rightarrow W$ mamy wtedy

tensor $f^* x \in T^r(V^*)$ dany wzorem $f^* x(v_1, \dots, v_r) = x(f(v_1), \dots, f(v_r))$

$f^*: T^r(W^*) \rightarrow T^r(V^*)$ jest przedstawieniem liniowym

$$\text{Stw. } f^*(x \otimes y) = f^* x \otimes f^* y$$

$V = \mathbb{R}^n$ $x, y \in \mathbb{R}^n$ $x \cdot y \in \mathbb{R}$ $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \ni (x, y) \mapsto x \cdot y \in \mathbb{R}$ jest tensorem symetrycznym z $P^2(\mathbb{R}^{n \times n})$

$$x \cdot y = y \cdot x \quad x \cdot x > 0 \text{ dla } x \neq 0$$

Tensor T nazywany ilorazem wektorowym na V jeśli $T \in P^2(V^*)$ oraz T jest dodatnio określony

$$\text{tzn. } \forall v \neq 0 \quad T(v, v) > 0$$

Tw. Jeżeli T jest ilorazem wektorowym na V to $\exists e_1, \dots, e_n$ baza V taka, że $T(e_i, e_j) = \delta_j^i$
 (baza orthonormalna względem T) czyli istnieje $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow V$ izomorfizm taki, że $\varphi^* T(v, w) = v \cdot w$

$$\forall v, w \in \mathbb{R}^n.$$

Dowód Nied v_1, \dots, v_n - dowolna baza V

$$v'_1 = v_1 \quad v'_2 = v_2 - \frac{T(v'_1, v_2)}{T(v'_1, v'_1)} \cdot v'_1 \quad v'_3 = v_3 - \frac{T(v'_1, v_3)}{T(v'_1, v'_1)} \cdot v'_1 - \frac{T(v'_2, v_3)}{T(v'_2, v'_2)} \cdot v'_2 \quad \text{itd.}$$

$$T(v'_i, v'_j) = 0 \text{ dla } i \neq j \quad v'_i \neq 0 \Rightarrow T(v'_i, v'_i) > 0 \quad \text{Nied } e_i = \frac{v'_i}{\sqrt{T(v'_i, v'_i)}}$$

$$f(e_i) = v_i \quad \text{dla } i=1, \dots, n.$$

$v_i \in \mathbb{R}^n$ dla $i=1, \dots, n$ $\det(v_1, \dots, v_n) = \det[v_1, \dots, v_n]$ $\det \in \Lambda^n(\mathbb{R}^{n*})$
 Niech $T \in \Lambda^k(V^*)$, $S \in \Lambda^l(V^*)$. Wtedy $T \otimes S$ nie musi być elementem $\Lambda^{k+l}(V^*)$
 Def. **Glownym zewnetrznym** $T \wedge S$ nazywamy element $\Lambda^{k+l}(V^*)$ określony następująco

$$T \wedge S = \frac{(k+l)!}{k! l!} A_{k+l}(T \otimes S)$$

$$\text{Stw. } (T_1 + T_2) \wedge S = T_1 \wedge S + T_2 \wedge S \quad T \wedge (S_1 + S_2) = T \wedge S_1 + T \wedge S_2$$

$$(aT) \wedge S = T \wedge (aS) = a(T \wedge S) \quad T \wedge S = (-1)^{kl} S \wedge T \quad f^*(T \wedge S) = f^*T \wedge f^*S$$

dla $T, T_1, T_2 \in \Lambda^k(V^*)$, $S, S_1, S_2 \in \Lambda^l(V^*)$, $a \in \mathbb{K}$, $f: W \rightarrow V$ p. linowe

Dowód.: 

$$\text{Tw. 1) } T \in \Lambda^k(V^*), S \in \Lambda^l(V^*) \text{ i } A_k(T) = 0 \Rightarrow A_{k+l}(T \otimes S) = A_{k+l}(S \otimes T) = 0$$

$$2) A_{k+l+m}(A_{k+l}(T \otimes S) \otimes P) = A_{k+l+m}(T \otimes S \otimes P) = A_{k+l+m}(T \otimes A_{l+m}(S \otimes P))$$

dla $T \in \Lambda^k(V^*)$, $S \in \Lambda^l(V^*)$, $P \in \Lambda^m(V^*)$

$$3) (T \wedge S) \wedge P = T \wedge (S \wedge P) = \frac{(k+l+m)!}{k! l! m!} A_{k+l+m}(T \otimes S \otimes P)$$

$$\text{Dowód.: 1) } (k+l)! A_{k+l} (T \otimes S)(v_1, \dots, v_{k+l}) = \sum_{\sigma \in S_{k+l}} \operatorname{sgn} \sigma T(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) S(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+l)})$$

$$\text{Niedr } G = \{ \sigma \in S_{k+l} : \sigma(i) = i \text{ dla } i = k+1, \dots, k+l \} \quad \sum_{\sigma \in G} \operatorname{sgn} \sigma T(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) S(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+l)})$$

$$= \left(\sum_{\sigma' \in S_k} \operatorname{sgn} \sigma' T(v_{\sigma'(1)}, \dots, v_{\sigma'(k)}) \right) \cdot S(v_{k+1}, \dots, v_{k+l}) = A_k(T)(v_1, \dots, v_k) \cdot S(v_{k+1}, \dots, v_{k+l}) = 0$$

$$\text{Niedr } \sigma_0 \notin G \quad G \cdot \sigma_0 = \{ \sigma \cdot \sigma_0 \mid \sigma \in G \} \quad (v_{\sigma_0(1)}, \dots, v_{\sigma_0(k+l)}) = (w_1, \dots, w_{k+l}).$$

$$\sum_{\sigma \in G \cdot \sigma_0} \operatorname{sgn} \sigma T(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) \cdot S(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+l)}) = \operatorname{sgn} \sigma_0 \cdot \sum_{\sigma' \in G} \operatorname{sgn} \sigma' T(w_{\sigma'(1)}, \dots, w_{\sigma'(k)}) \cdot S(w_{k+1}, \dots, w_{k+l})$$

$$= \operatorname{sgn} \sigma_0 A_k(T)(w_1, \dots, w_k) \cdot T(w_{k+1}, \dots, w_{k+l}) = 0$$

$$\sigma \in G \cap G \cdot \sigma_0 \quad \sigma = \sigma' \cdot \sigma_0 \quad \text{dla } \sigma' \in G \quad \sigma_0 = (\sigma')^{-1} \sigma \quad (\sigma')^{-1} \in G \quad \wedge \quad \sigma \in G \Rightarrow \sigma_0 \in G \quad \text{spłaszczenie}.$$

$$\text{Stąd } G \cap G \cdot \sigma_0 = \emptyset$$

$$\sigma_1 \notin G \quad \sigma_1 \notin G \cdot \sigma_0 \quad \sigma \in G \cdot \sigma_0 \cap G \cdot \sigma_1 \quad \sigma' \sigma_0 = \sigma'' \sigma_1 \quad \sigma', \sigma'' \in G \quad \sigma_1 = (\sigma'')^{-1} \sigma' \cdot \sigma_0 \quad \sigma_1 \in G \cdot \sigma_0 \text{ spłaszczenie}$$

$$\text{Stąd jed. } \exists \sigma \in G \sigma_0 \cap G \sigma_1 \Rightarrow G \sigma_0 = G \sigma_1$$

$$\text{Czyli } S_{k+l} = \bigsqcup_{\sigma_0} G \sigma_0 \quad \text{Stąd } A_{k+l}(T \otimes S) = 0$$

$$2) A_{l+m} (A_{l+m}(S \otimes P) - S \otimes P) = A_{l+m}(S \otimes P) - A_{l+m}(S \otimes P) = 0 \quad \text{dla } l=1 \quad \text{mamy}$$

$$0 = A_{k+l+m} (T \otimes A_{l+m}(S \otimes P) - S \otimes P) = A_{k+l+m} (T \otimes A_{l+m}(S \otimes P)) - A_{k+l+m} (T \otimes S \otimes P)$$

druga równosć

$$3) (T \wedge S) \wedge P = \frac{k+l+m}{(k+l)! m!} = A_{k+l+m} ((T \wedge S) \otimes P) = \frac{(k+l+m)!}{(k+l)! m!} A_{k+l+m} \left(\frac{(k+l)!}{k! l!} A_{k+l} (T \otimes S) \otimes P \right) =$$

$$= \frac{(k+l+m)!}{(k+l)! m!} \frac{(k+l)!}{k! l!} A_{k+l+m} (T \otimes S \otimes P) = \frac{(k+l+m)!}{k! l! m!} A_{k+l+m} (T \otimes S \otimes P). \quad \text{Druga równosć} \quad \blacksquare$$

Tw. Zbiór wszystkich ilorazów $\varphi_{i_1} \wedge \dots \wedge \varphi_{i_k}$
dla $1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq \dim V^*$ jest bazą $\Lambda^k(V^*)$

$$\text{dla } \dim_K \Lambda^k(V^*) = \binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$$

$$\text{Dowód: } \omega \in \Lambda^k(V^*) \quad \omega = \sum_{i_1, \dots, i_k} a_{i_1, \dots, i_k} \varphi_{i_1} \otimes \dots \otimes \varphi_{i_k} \quad \omega = A_k(\omega) = \sum_{i_1 < \dots < i_k} a_{i_1, \dots, i_k} A_k(\varphi_{i_1} \otimes \dots \otimes \varphi_{i_k})$$

$$\omega = \sum_{i_1 < \dots < i_k} a_{i_1, \dots, i_k} \frac{k!}{k!} \varphi_{i_1} \wedge \dots \wedge \varphi_{i_k}. \quad \text{Zauważ, że } \omega = \sum_{1 \leq i_1 < \dots < i_k \leq n} a_{i_1, \dots, i_k} \varphi_{i_1} \wedge \dots \wedge \varphi_{i_k} = 0 \quad \omega(v_{i_1}, \dots, v_{i_k}) = a_{i_1, \dots, i_k} = 0$$

$$\dim V = \dim V^* = n \quad \wedge^n(V^*) = 1$$

Tw. v_1, \dots, v_n - baza V , $\omega \in \wedge^n(V^*)$, such that $w_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} v_j$ dla $i = 1, \dots, n$

$$\text{Wtedy } \omega(w_1, \dots, w_n) = \det(a_{ij}) \omega(v_1, \dots, v_n)$$

Dowód: $\eta((a_{11}, \dots, a_{1n}), \dots, (a_{n1}, \dots, a_{nn})) = \omega\left(\sum_{j=1}^n a_{1j} v_j, \dots, \sum_{j=1}^n a_{nj} v_j\right) \quad \eta \in \wedge^n(\mathbb{R}^{n*}) \Rightarrow \eta = \lambda \cdot \det$

$$\text{dla pewnego } \lambda \in \mathbb{R} \quad \lambda = \eta(e_1, \dots, e_n) = \omega(v_1, \dots, v_n) \blacksquare$$

Z powyższego tw. otrzymujemy, że jeśli $0 \neq \omega \in \wedge^n(V^*)$. Wtedy ω rozkłada bazy V

na dwie rozłączne klasy t., że $\omega(v_1, \dots, v_n) > 0$ i t.ż. $\omega(w_1, \dots, w_n) < 0$.

jeśli $w_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} v_j$ to bazy v_1, \dots, v_n oraz w_1, \dots, w_n są w tej samej klasie \Leftrightarrow

$\det(a_{ij}) > 0$. Kryterium to nie zależy od wyboru ω .

Każdy z tych dwóch zbiorów nazywamy **orientacją** przestrzeni V . Orientację, do której należy baza (v_1, \dots, v_n) oznacza się przez $[v_1, \dots, v_n]$, a drugą orientację przez $-[v_1, \dots, v_n]$. Standardową orientację przestrzeni \mathbb{R}^n jest $[e_1, \dots, e_n]$, gdzie $e_i = (0, \dots, 0, \underset{i-\text{te}}{\uparrow} 1, 0, \dots, 0)$

dla $i = 1, \dots, n$.

Stw. $\dim_{\mathbb{R}} V = 1 \Rightarrow \dim_{\mathbb{R}} \Lambda^n(V^*) = 1$ Dowód: $\dim_{\mathbb{R}} \Lambda^k(V^*) = \binom{n}{k} \Rightarrow \dim_{\mathbb{R}} \Lambda^n(V^*) = \binom{n}{n} = 1 \square$

Stw. $\forall \omega \in \Lambda^n(\mathbb{R}^{n*}) \quad \omega(e_1, \dots, e_n) = 1 \Rightarrow \omega = \det.$

Niech T będzie ilorazem wektorów we V , a v_1, \dots, v_n oraz w_1, \dots, w_n będą dwiema bazami ortonormalnymi względem T . Niech $A = (a_{ij})$ będzie macierzą zmiany bazy $w_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} v_j$.
 Wtedy $\delta_{ij} = T(w_i, w_j) = \sum_{k,l=1}^n a_{ik} a_{jl} T(v_k, v_l) = \sum_{k=1}^n a_{ik} a_{jk} \Rightarrow A \cdot A^T = I \Rightarrow \det A = \pm 1$

Stąd jeśli $\omega(v_1, \dots, v_n) = \pm 1 \Rightarrow \omega(w_1, \dots, w_n) = \pm 1$

jeśli ustalono orientację w przestrzeni V to $\exists! \omega \in \Lambda^n(V^*) \quad \omega(v_1, \dots, v_n) = 1 \quad \forall v_1, \dots, v_n$ - baza ortonormalna V i $\mu = [v_1, \dots, v_n]$. ω nazywamy elementem objętości przestrzeni V wyznaczonym przez iloraz wektorów T i orientację μ .

det jest elementem objętości \mathbb{R}^n wyznaczonym przez standardową iloraz wektorów i standardową orientację.

$|\det(v_1, \dots, v_n)|$ jest objętością mozaikiem nawiązującym do wektorów v_1, \dots, v_n .

$$v_1, \dots, v_{n-1} \in \mathbb{R}^m \quad \varphi : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\varphi(w) = \det \begin{bmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_{n-1} \\ w \end{bmatrix}$$

$\varphi \in \Lambda^1(\mathbb{R}^m) = (\mathbb{R}^m)^*$ $\Rightarrow \exists! z \in \mathbb{R}^m \quad \varphi(w) = \langle w, z \rangle$, gdzie $\langle \cdot, \cdot \rangle$ ilorzy skalarne

Wektor z oznaczony symbolem $v_1 \times \dots \times v_{n-1}$ i nazywany ilorzym wektorowym wektorów v_1, \dots, v_{n-1}

Z def. $v_1 \times \dots \times v_{n-1}$ otrzymujemy 

$$\forall \sigma \in S_{n-1} \quad v_{\sigma(1)} \times \dots \times v_{\sigma(n-1)} = \text{sgn } \sigma \cdot v_1 \times \dots \times v_{n-1}, \quad \forall a \in \mathbb{R} \quad v_1 \times \dots \times a v_i \times \dots \times v_{n-1} = a(v_1 \times \dots \times v_{n-1})$$

$$v_1 \times \dots \times (v_i + v_i') \times \dots \times v_{n-1} = v_1 \times \dots \times v_i \times \dots \times v_{n-1} + v_1 \times \dots \times v_i' \times \dots \times v_{n-1}$$