

Wojciech Domitrz : Geometria różniczkowa, wykład 2

Niech M będzie gładką rozmaitością $\dim M = n$, $x \in M$, \mathcal{A} -struktura różniczkowa na M .

Rozważmy zbiór krzywych $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$ gładkich t , z $\gamma(0) = x$. W tym zbiorze wprowadzamy następującą

relację: $\gamma_1 \sim \gamma_2$ jeśli $\forall (U, \varphi) \in \mathcal{A}$ $x \in U \Rightarrow \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi \circ \gamma_1) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi \circ \gamma_2)$

Relacja \sim jest relacją równoważności. Zbiór ilorazowy tej relacji nazywamy **przestrzenią styczną** w punkcie x do M i oznaczamy $T_x M$. Elementy $T_x M$ nazywamy **wektorami stycznymi** do M w punkcie x

Niech $\gamma: (a; b) \rightarrow M$ krzywa gładka. Niech $t \in (a, b)$. Klasę równoważności krzywej $s \mapsto \gamma(t+s)$

względem relacji \sim będziemy oznaczać $\dot{\gamma}(t) = [s \mapsto \gamma(s+t)] \sim$, $\dot{\gamma}(t) \in T_{\gamma(t)} M$ $\dot{\gamma}(t)$ - nazywamy wektorem

prędkości krzywej γ w t .

Tw. $\gamma_1: (-\varepsilon_1, \varepsilon_1) \rightarrow M$, $\gamma_2: (-\varepsilon_2, \varepsilon_2) \rightarrow M$ krzywe gładkie t , z $\gamma_1(0) = \gamma_2(0)$. Krzywe $\gamma_1 \sim \gamma_2$ wtedy i tylko

wtedy, gdy $\exists (U, \varphi) \in \mathcal{A}$ t , z $x \in U$ i $\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi \circ \gamma_1) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi \circ \gamma_2)$

Dowód.: $(\tilde{U}, \tilde{\varphi}) \in \mathcal{A}$ t , z $x \in \tilde{U}$ $\tilde{\varphi} \circ \gamma_i = \tilde{\varphi} \circ (\varphi^{-1} \circ \varphi) \circ \gamma_i = (\tilde{\varphi} \circ \varphi^{-1}) \circ (\varphi \circ \gamma_i)$

$$\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\tilde{\varphi} \circ \gamma_i) = \sum_{j=1}^n \frac{\partial (\tilde{\varphi} \circ \varphi^{-1})}{\partial u_j} \Big|_{\varphi(x)} \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi_j \circ \gamma_i) \quad \blacksquare$$

Struktura przestrzeni wektorowej na $T_x M$

(U, φ) mapa na M , $x \in U$. Niech $\dot{\gamma}(0) \in T_x M$. Wtedy określamy: $\tilde{\varphi}_x : T_x M \ni \dot{\gamma}(0) \mapsto \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi(\gamma(t))) \in \mathbb{R}^m$

Stw. Przekształcenie $\tilde{\varphi}_x$ jest dobrze określoną bijekcją dla dowolnej mapy (U, φ) .

Dowód.: $\dot{\gamma}_1(0) = \dot{\gamma}_2(0) \Leftrightarrow \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \varphi(\gamma_1(t)) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \varphi(\gamma_2(t))$. Stąd wynika, że $\tilde{\varphi}_x$ jest dobrze określoną injekcją. Niech $\xi \in \mathbb{R}^m$ oraz

$\gamma(t) = \varphi^{-1}(\varphi(x) + t\xi)$. Wtedy $\tilde{\varphi}_x(\dot{\gamma}(0)) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \varphi(\varphi^{-1}(\varphi(x) + t\xi)) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\varphi(x) + t\xi) = \xi$. Stąd $\tilde{\varphi}_x$ jest surjekcją. ■

Strukturę przestrzeni wektorowej na $T_x M$ określamy następująco: $\tilde{\varphi}_x : T_x M \rightarrow \mathbb{R}^m$ jest izomorfizmem liniowym.

Tw. Jeżeli struktura liniowa $T_x M$ jest zdefiniowana w sposób podany powyżej to $\forall (V, \psi) \in \mathcal{A}$ taki, że $x \in V$ odwzorowanie $\tilde{\psi}_x : T_x M \ni \dot{\gamma}(0) \mapsto \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \psi(\gamma(t)) \in \mathbb{R}^m$ jest izomorfizmem liniowym.

Dowód.: $(\tilde{\psi}_x \circ \tilde{\varphi}_x^{-1})(\xi) = \tilde{\psi}_x([t \mapsto \varphi^{-1}(\varphi(x) + t\xi)]_*) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (\psi \circ \varphi^{-1})(\varphi(x) + t\xi) = \sum_{i=1}^m \frac{\partial(\psi \circ \varphi^{-1})}{\partial u_i}(\varphi(x)) \xi_i$

Odwzorowanie $\xi \mapsto \sum_{i=1}^m \frac{\partial(\psi \circ \varphi^{-1})}{\partial u_i}(\varphi(x)) \cdot \xi_i$ jest izomorfizmem liniowym \mathbb{R}^m . Stąd $\tilde{\psi}_x = (\tilde{\psi}_x \circ \varphi_x^{-1}) \circ \varphi_x$

jest również izomorfizmem liniowym. ■

Uwaga. $\dim T_x M = \dim M$

Przykład. Przekształcenie styczne do przestrzeni afinicznej.

A - przestrzeń afiniczna, punkty $x, y \in A$, $x-y$ wektor $v \in V$

$\gamma : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow A$ krzywa gładka $\gamma(t) - \gamma(0) \in V$

$$\gamma'(0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\gamma(t) - \gamma(0)}{t} \in V$$

$$T_x A \ni \dot{\gamma}(0) \mapsto \gamma'(0) \in V$$



$$T_x A \simeq V$$

Przykład. $M_1 \times M_2$ $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M_1 \times M_2$ krzywa gładka $\gamma = (\gamma_1, \gamma_2)$, gdzie $\gamma_i: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M_i$ dla $i=1,2$

$\dot{\gamma}(0) = (\dot{\gamma}_1(0), \dot{\gamma}_2(0))$ Otynnyjący izomorfizm $T_{(x_1, x_2)}(M_1 \times M_2) \rightarrow T_{x_1}M_1 \oplus T_{x_2}M_2$

$f: M \rightarrow N$ przekształcenie gładkie, $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$ krzywa gładka $\gamma(0) = x$. Wtedy $f \circ \gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow N$ krzywa gładka

Def. $d_x f: T_x M \ni [\gamma]_x \mapsto [f \circ \gamma]_x \in T_{f(x)} N$ nazywamy **różniczką przekształcenia f w punkcie x lub przekształceniem**

stycznym. Stosuje się także odzwierciedlenie f_{*x} zamiast $d_x f$

Stw. $d_x f$ jest przekształceniem liniowym.

Dowód.: $F = \tilde{\Psi}_{f(x)}^{-1} \circ d_x f \circ \tilde{\Psi}_x^{-1}: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ $F(\xi) = \sum_{i=1}^m \frac{\partial(\psi \circ f \circ \varphi^{-1})}{\partial x_i}(\varphi(x)) \xi_i$. F jest liniowe.

Stąd $d_x f = \tilde{\Psi}_{f(x)}^{-1} \circ (\tilde{\Psi}_{f(x)} \circ d_x f \circ \tilde{\Psi}_x^{-1}) \circ \tilde{\Psi}_x$ też są liniowe. ■

Stw. $f: M \rightarrow N$ gładkie, $g: N \rightarrow P$ gładkie. Wtedy $d_x(g \circ f) = d_{f(x)}g \circ d_x f$ oraz $d_x(\text{id}_M) = \text{id}_{T_x M}$

Dowód.: $d_x(g \circ f)([\gamma]_x) = [g \circ f \circ \gamma]_x = d_{f(x)}g([f \circ \gamma]_x) = d_{f(x)}g(d_x f [\gamma]_x)$, $d_x(\text{id}_M)[\gamma]_x = [\text{id}_M \circ \gamma]_x = [\gamma]_x$ ■

Niech $v = \dot{\gamma}(0) \in T_x M$, $f \in C^\infty(M)$.

Def. **Pochodną ∂_v w kierunku** wektora v funkcji f nazywamy $\partial_v f = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (f \circ \gamma)(t)$ takie samo dla krzywej def. v

Używa się także zapisu $\partial_v f = v f$.

Uwaga. $\partial_v f$ nie zależy od wyboru krzywej γ takiej, że $\dot{\gamma}(0) = v$, gdyż $\partial_v f = \sum_{i=1}^m \frac{\partial(f \circ \varphi^{-1})}{\partial x_i}(\varphi(x)) \frac{d(\varphi^i(\gamma(t)))}{dt} \Big|_{t=0}$

Stw. $v, w \in T_x M$ $f, g \in C^\infty(M)$ $a, b \in \mathbb{R}$

1) $\partial_v(a f + b g) = a \partial_v f + b \partial_v g$, 2) $\partial_v(f g) = (\partial_v f) g(x) + f(x) \partial_v g$, 3) $\partial_{av+bw} f = a \partial_v f + b \partial_w f$

Tw. M -normałość gładka, $x_0 \in M$. Jeżeli $\partial: C^\infty(M) \rightarrow \mathbb{R}$ jest przekształceniem takim, że $\forall f, g \in C^\infty(M) \quad \forall a, b \in \mathbb{R}$
1) $\partial(af + bg) = a\partial f + b\partial g$, 2) $\partial(fg) = (\partial f)g(x_0) + f(x_0)(\partial g)$ to $\exists!$ $v \in T_{x_0}M$ taki, że $\partial = \partial_v$.