

## חשבון דיפרנציאלי ואינטגרלי 4

© ארזים

21 ביוני 2017

### 1 אוריאנטציה על משטחים/יריעות

רעיון משטח/יריעה מוגדר על ידי "טלאים" של קבוצות פתוחות בתוך  $\mathbb{R}^n$ .

**שאלה** מה קורה כאשר שתי מפות נחתכות?

נניח שיש לנו יריעה  $\Sigma \subseteq \mathbb{R}^3$  דו-מימדית, ושתי מפות שלה:

$$r_1 : G_1 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$r_2 : G_2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

נניח שהתמונות נחתכות, משמע  $r_1(G_1) \cap r_2(G_2) \neq \emptyset$ . על התמונה ההפוכה של החיתוך אפשר להגדיר העתקת מעבר, למשל  $r_2^{-1} \circ r_1$ , שאינה לינארית. נסתכל על הלינאריזציה שלה (דיפרנציאל):

$$d(r_2^{-1} \circ r_1) : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

בצורה לא פורמלית, נרצה לומר שיש רק 2 דרכים לבחור בסיס של  $\mathbb{R}^2$  במצב הזה. זה לא מדויק - יש שתי מחלקות שקילות של אפשרויות (במובן של אוריינטציה).

**הגדרה 1.1** שתי פרמטריזציות של יריעה (מפות) בעלות חיתוך לא ריק משרות את אותה האוריינטציה אם הדטרמיננט של הדיפרנציאל של העתקת המעבר שהן מגדירות הוא חיובי.

**הגדרה 1.2** אוריינטציה על יריעה/משטח היא כיסוי של המשטח על ידי מפות, כך שכל זוג מביניהן (בעל חיתוך לא ריק) משרה את אותה אוריינטציה.

**דוגמא**  $S^2 \subseteq \mathbb{R}^3$ . אפשר לכסות את היריעה הזו בעזרת 2 מפות בלבד (העתקות סטריאוגרפיות):

$$r_{\pm}^{-1}(x_1, x_2, x_3) = \frac{1}{1 \pm x_3}(x_1, x_2)$$
$$r_{\pm}(y_1, y_2) = \frac{1}{1 + y_1^2 + y_2^2}(2y_1, 2y_2, \pm(1 - y_1^2 - y_2^2))$$

אם הדטרמיננט של היעקוביאן יוצא שלילי, מרכיבים עם שיקוף ומקבלים דטרמיננט חיובי.

**טענה 1.3** יש יריעות לא אוריינטביליות.

**דוגמא** טבעת מוביוס - לא נוכיח.

## 1.1 אינטגרציה על יריעות

אנחנו למעשה מדברים על אינטגרציה של  $n$ -תבניות דיפרנציאליות (דיברנו בשיעור שעבר על שתיים-תבניות) על יריעות אוריינטביליות.

**סוד** אפשר להגדיר אינטגרציה של  $n$ -תבניות גם על יריעות לא אוריינטביליות (אל תנסו את זה בבית).

**תרגיל** בשיעור שעבר ראינו את הנוסחה

$$\int_G \omega_{r(q)}(r_{q_1}(q), r_{q_2}(q)) dq_1 dq_2$$

הראו שאם שתי מפות משרות את אותה אוריינטציה, אז כאשר מחשבים את הביטוי הזה לכל אחת מהן, מתקבל אותו ערך אם ורק אם התבנית  $\omega$  היא אנטיסימטרית.

**הגדרה 1.4** בהינתן מרחב ווקטורי  $V$  ממרחב  $n, k$ -תבנית על  $V$  היא העתקה מולטי-לינארית

$$\omega : \overbrace{V \times \dots \times V}^k \rightarrow \mathbb{R}$$

שהיא:

1. מולטי-לינארית כמובן.

2. אנטיסימטרית: החלפת שתי קואורדינטות נותנת – לפני הביטוי המקורי).

נסמן  $\wedge^k(V)$  את אוסף התבניות הבי-לינאריות מדרגה  $k$ .

**הערה 1.5**  $\wedge^1(V) \cong V^*$ . בנוסף, אם  $V$  ממימד  $n, m > n$ , אזי  $\wedge^m(V) = 0$  (בגלל המולטי-לינאריות והאנטיסימטריות - נשאר כתרגיל).

**דוגמא** ניקח מרחב  $V$  ובסיס  $e_1, \dots, e_n$ . ניקח את הבסיס הדואלי שלו,  $\{e_1^*, \dots, e_n^*\}$  שמוגדר על ידי

$$e_i^*(e_j) = \delta_{i,j}$$

אז יש לנו שתיים-תבנית:

$$(e_1^* \wedge e_2^*)(v, w) = v_1 w_2 - v_2 w_1$$

**תרגיל** (חשוב!) האוסף  $\{e_i^* \wedge e_j^*\}_{i < j}$  מהווים בסיס של  $\wedge^2(V^n)$ .

**תרגיל** (קל אחרי הקודם)  $\dim \wedge^k(V^n) = \binom{n}{k}$ .

**הגדרה 1.6** נגדיר את הפעולה שעשינו,  $\wedge$ . היא נקראת wedge – product, ועובדת כך: אם  $\omega \in \wedge^k(V^n), \eta \in \wedge^l(V^n)$  אזי

$$\wedge^{k+l}(V^n) \ni (\omega \wedge \eta) : \left( (v_i)_{i=1}^{k+l} \right) \mapsto \sum_{\substack{\sigma \in S_{k+l} \\ \sigma(1) < \dots < \sigma(k) \\ \sigma(k+1) < \dots < \sigma(k+l)}} \omega \left( (v_{\sigma(i)})_{i=1}^k \right) \eta \left( (v_{\sigma(k+j)})_{j=1}^l \right)$$

**תרגיל** האופרטור  $\wedge$  הוא מוגדר היטב, בי לינארי, אסוציאטיבי, וסופר קומוטטיבי, משמע

$$\omega \wedge \eta = (-1)^{kl} \eta \wedge \omega$$

אפשר גם לדבר על מרחב כל התבניות:

$$\wedge^*(V^n) = \bigoplus_{k=1}^n \wedge^k(V^n)$$