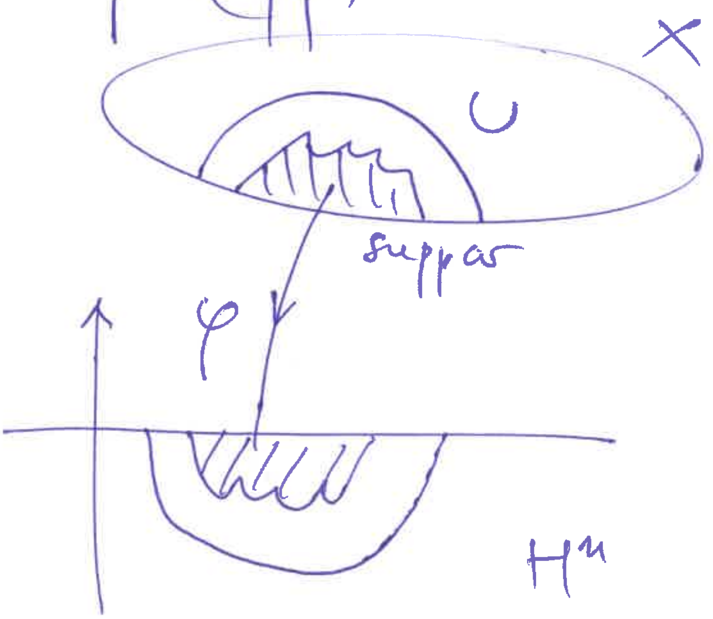
Stokesova věta pro variety

Připomeň: V Geom. 2 jste ukázali Stokesovu větu pro plochy s okrajem, speciálně pro $\mathbb{H}^n$.

$\boxed{\text{VĚTA}}$ (Stokes) Nechť X je orientovaná varieta dimenze n a ∂X je její okraj s indukovanou orientací.
Je-li $\omega \in \mathcal{E}^{n-1}(X)$ s kompaktním nosičem, potom

$$\int_{\partial X} \omega = \int_X d\omega.$$

DŮKAZ: (1) Nechť ex. kladně orientovaná mapa (U,φ) na X tak, že $\operatorname{supp}\omega \subset U$.



Potom $\displaystyle\int_X d\omega =$

$$= \int_{\varphi(U)} (\varphi_{-1})^* d\omega$$

$$= \int_{\varphi(U)} d(\varphi_{-1}^*)\omega$$

$$= \int_{H^n} d\big(\underbrace{(\varphi_{-1}^{*})\omega}_{\substack{\text{dodefinujeme} \\ 0 \text{ na } H^n \setminus \varphi(U)}}\big) \overset{\substack{\text{Stokes} \\ \text{pro } H^n}}{=} \int_{\partial H^n} (\varphi_{-1})^{*}\omega =$$

$$= \int_{\partial H^n \cap \varphi(U)} (\varphi_{-1})^{*}\omega = \int_{\partial X} \omega,$$

protože $(U \cap \partial X, \varphi|_{U\cap \partial X})$ je kladně orient. mapa na ∂X.

(2.) Nechť $\mathcal{A} = \{(U_\alpha, \varphi_\alpha) \mid \alpha \in A\}$ je kladně orientovaný atlas na X a $\{f_\beta\}_{\beta \in B}$ je jemu podřízený rozklad jednotky na X.

Potom $\{(U_\alpha \cap \partial X, \varphi_\alpha|_{U_\alpha \cap \partial X}) \mid \alpha \in A\}$ je kladně orient. atlas na ∂X a $\{f_\beta|_{\partial X}\}_{\beta \in B}$ jemu podřízený rozklad jednotky na ∂X.

Potom

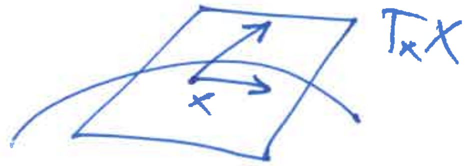
$$\int_X d\omega = \int_X d\Big(\underbrace{\sum_{\beta \in B} f_\beta}_{=1} \omega\Big) =$$

jen konečně mnoho nenulových

$$= \sum_{\beta \in B} \int_X d(f_\beta \omega) \overset{(1.)}{=} \sum_{\beta \in B} \int_{\partial X} f_\beta \omega = \int_{\partial X} \omega. \quad \blacksquare$$

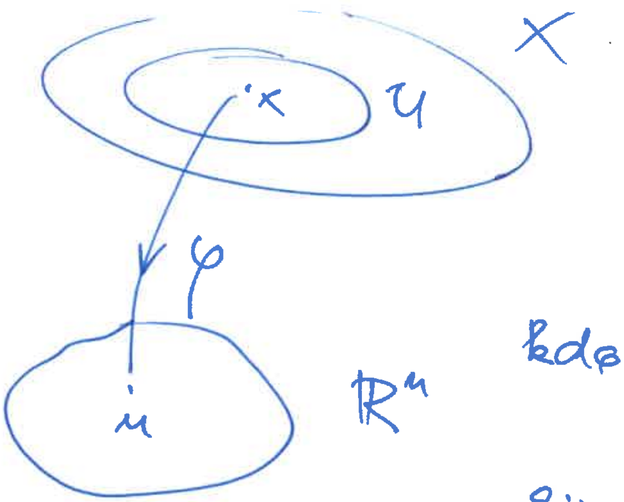
RV1

Riemannovy variety



DEF: Riemannovou metrikou na hlad. varietě X nazveme hladké tenzorové pole g na X typu $\binom{0}{2}$ takové, že v každém bodě $x \in X$ je $g(x)$ skalární součin na T_xX, tzn. bilineární forma $g(x): T_xX \times T_xX \longrightarrow \mathbb{R}$ je symetrická a pozitivně definitní. Varieta X s danou Riemannovou metrikou g se nazývá Riemannova varieta.

Pozn.: (i) Nechť $u = \varphi(x)$, $x \in U$ jsou lokální souřadnice na X a $u = (u^1, \dots, u^n) \in \mathbb{R}^n$. Potom na U máme



$$g = \sum_{i,j=1}^{n} g_{ij}\, du^i \otimes du^j,$$

kde $g_{ij} = g\left(\frac{\partial}{\partial u^i}, \frac{\partial}{\partial u^j}\right)$,

$g_{ij} = g_{ji} \in \mathcal{C}^\infty(U)$ a matice

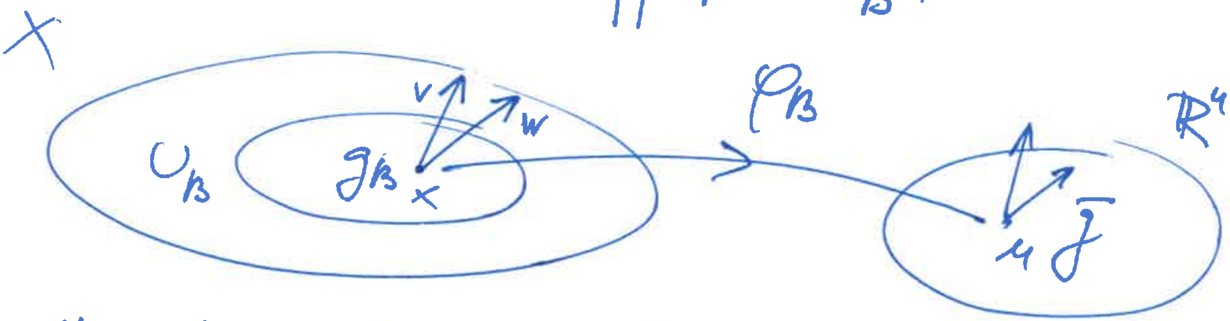
$\Gamma(x) := (g_{ij}(x))_{i,j=1}^{n}$ je pozit. definitní

$\forall x \in U$.

RV 1.5

(ii) g nemá metriku ve smyslu metrických prostorů; g umožňuje měřit délku vektorů z T_xX, úhel mezi vektory atd.

(iii) Na každé hladké varietě X existuje Riemannova metrika. X Skutečně nechť $\mathcal{A}$ je hl. atlas na X a $\{f_\beta\}_{\beta\in B}$ je rozklad jednotky na X podřízený $\mathcal{A}$, tzn. $\forall \beta\in B$ $\exists (U_\beta,\varphi_\beta)\in\mathcal{A}$: $\operatorname{supp} f_\beta \subset U_\beta$.



Na $\mathbb{R}^n$ máme kanonickou Riem. metriku $\bar g := du_1^2+\dots+du_n^2$. Na U_β uvažme $g_\beta := \varphi_\beta^*\bar g$, tzn. v každém $x\in U_\beta$ je

$$g_\beta(v,w) = \bar g\big((\varphi_\beta)_* v, (\varphi_\beta)_* w\big),\quad v,w\in T_xX.$$

Položme $g := \sum_{\beta\in B} f_\beta g_\beta$ na X, kde

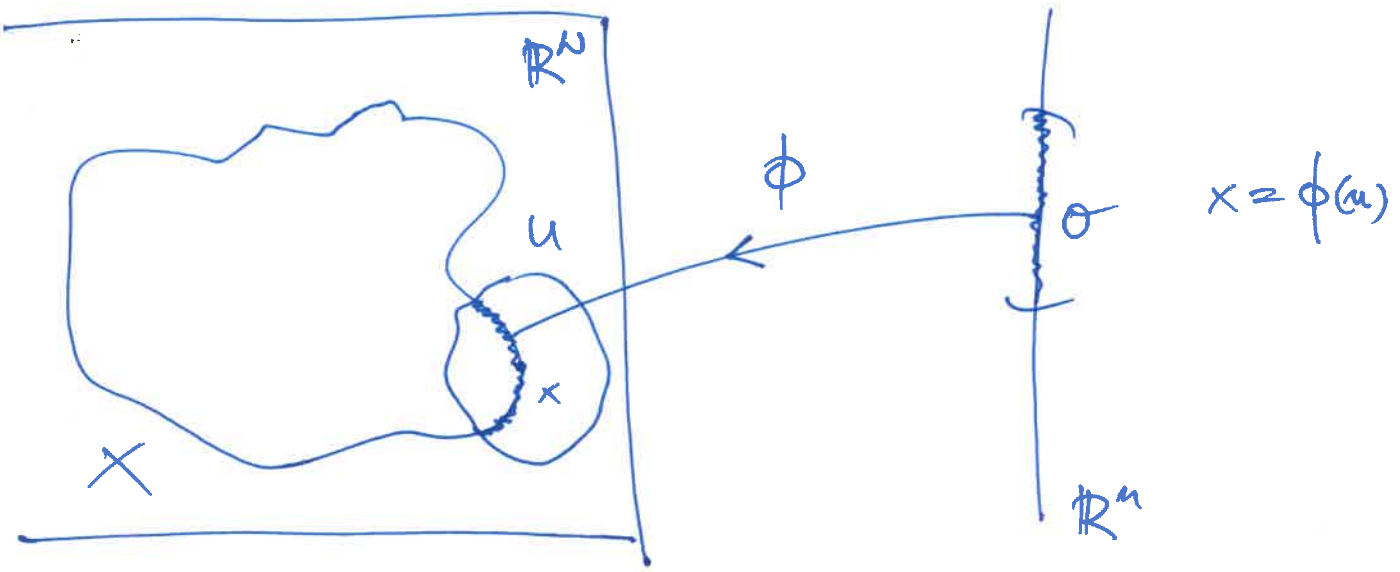
$f_\beta g_\beta := 0$ na $X\setminus U_\beta$. Potom g je zřejmě Riemannova metrika na X. Cv.

RV2

Př) Euklid. prostor $\mathbb{R}^n$, $g = dx_1^2 + \dots + dx_n^2$,
kde $dx_i^2 = dx_i \otimes dx_i$.

Př) Na každé hladké n-ploše X v $\mathbb{R}^N$ máme přirozenou Riemannovu metriku indukovanou z $\mathbb{R}^N$. *)

Skutečně, $X \subset \mathbb{R}^N$ lze lokálně parametrizovat n souřadnicemi, tzn. pro každé $x \in X$ ex. otevřená $U \subset \mathbb{R}^N$, $x \in U$, ex. otevřená $O \subset \mathbb{R}^n$ a ex. hladké zobrazení $\phi : O \to \mathbb{R}^N$ tak, že $\phi(O) = X \cap U$ a ϕ je homeomorfismus O na $X \cap U$.



Víme, že X má strukturu hladké variety danou mapami tvaru $(U \cap X, \phi^{-1})$.

---

*) <u>Pozn</u>: Speciálně pro 2-plochu X v $\mathbb{R}^3$ je takovou Riem. metrikou tzv. <u>první fundamentální forma</u> na X.

RV3

Potom Riemannovu metriku v $x \in X$ definujeme jako restrikci Eukl. skalárního součinu z $\mathbb{R}^N$ na $T_x X$, tj. na $U \cap X$ položíme

$$g = \sum_{i,j=1}^{m} g_{ij}\, du^i \otimes du^j,$$

kde $g_{ij} = \left(\frac{\partial \phi}{\partial u_i}, \frac{\partial \phi}{\partial u_j}\right)_{\mathbb{R}^N}$ a $(\cdot|\cdot)_{\mathbb{R}^N}$ je Eukl. skalár. součin na $\mathbb{R}^N$.

Zřejmě $g\left(\frac{\partial}{\partial u_i}, \frac{\partial}{\partial u_j}\right) = g_{ij} = \left(\frac{\partial \phi}{\partial u_i}, \frac{\partial \phi}{\partial u_j}\right)_{\mathbb{R}^N}$.

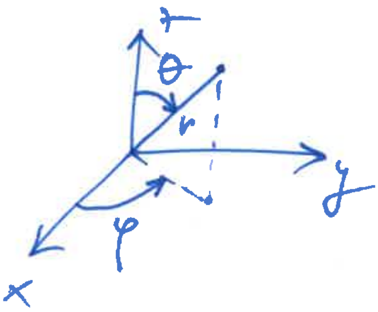
Př. $S^2 := \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid \underbrace{x^2+y^2+z^2 = 1}_{r=1}\}$

* sférické souřadnice:

$x = r \cdot \sin\theta \cos\varphi$

$y = r \cdot \sin\theta \sin\varphi$

$z = r \cdot \cos\theta$



* $g = d\theta^2 + \sin^2\theta\, d\varphi^2$ Cv.

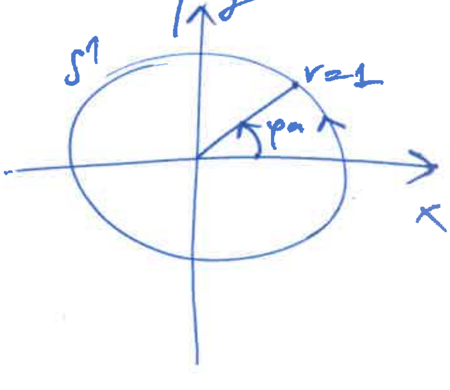
Př. $S^1 = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid \underbrace{x^2+y^2 = 1}_{r=1}\}$

* polární souřadnice: $x = r \cdot \cos\varphi$, $y = r \cdot \sin\varphi$

* $g = d\varphi^2$, protože

$dx = -\sin\varphi\, d\varphi$, $dy = \cos\varphi\, d\varphi$

$dx^2 = \sin^2\varphi\, d\varphi^2$, $dy^2 = \cos^2\varphi\, d\varphi^2$



RV3.5

Pří: $H^2 := \{(x,y)\in\mathbb{R}^2 \mid x^2+y^2<1\}$,

$$g = 4\cdot \frac{dx^2+dy^2}{(1-(x^2+y^2))^2}$$

Poincarého model hyperbolické roviny

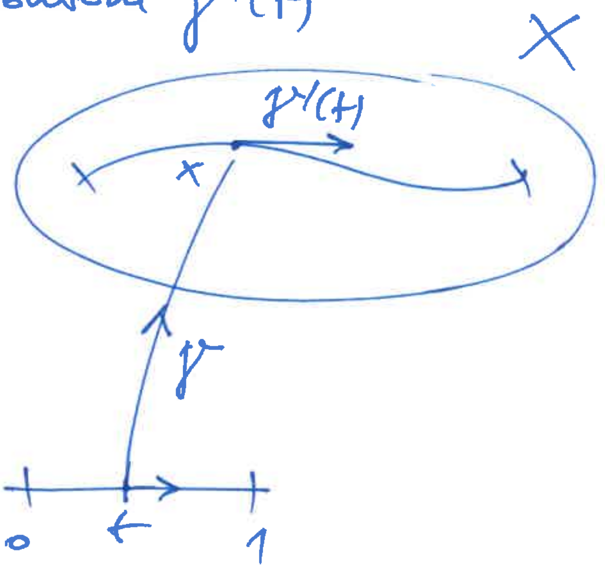
DÉLKA KŘIVKY

Nechť $\gamma: [0,1]\longrightarrow X$ je hladká křivka. Potom délkou γ rozumíme číslo

$$L(\gamma) := \int_0^1 \sqrt{g(\gamma(t))(\gamma'(t),\gamma'(t))}\,dt,$$

délka tečného vektoru $\gamma'(t)$

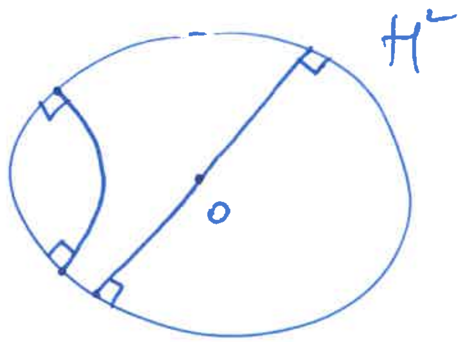
kde $\gamma'(t) := \gamma_*\left(\frac{d}{dt}\right)$.



Pozn: Geodetiky na X je křivka, která je nejkratší spojnicí mezi dvěma blízkými body. V Geom. 2 jste je studovali na plochách dimenze 2 v $\mathbb{R}^3$.

Pří: Geodetiky:

* v $\mathbb{R}^n$: přímky;
* na S^2: hlavní kružnice
* v H^2: oblouky kružnic svírající pravý úhel s S^1, úsečky procházející 0



Forma objemu

RV4

Připomeň: Element objemu

Nechť na vektorovém prostoru V máme skalární součin $(\cdot|\cdot)$ a $e_1,\dots,e_n$ je ortonormální (ON-) báze V. Nechť $\varepsilon^1,\dots,\varepsilon^n$ je duální báze V^*, tzn. $\varepsilon^i(e_j)=\delta^i_j$. Položme

(*) $\quad \omega := \varepsilon^1\wedge\dots\wedge\varepsilon^n.$

Potom ω je tzv. element objemu na V, pro který platí (i) Je-li $v_1,\dots,v_n$ jiná báze V, potom

(1) $\quad \omega(v_1,\dots,v_n)=\det(v_i^j),$

kde $v_i=\sum_{j=1}^{n} v_i^j e_j$, $i=1,\dots,n$ $\qquad \left(\begin{array}{c|c|c|c} v_1 & v_2 & \cdots & v_n \end{array}\right)$

Spec. je-li $e_1',\dots,e_n'$ ON-báze V, která je souhlasně/opačně orientovaná vůči $e_1,\dots,e_n$, potom příslušné objemové elementy jsou stejné/opačné, tzn. $\omega'=\pm\omega$.

(ii) Dále $|\omega(v_1,\dots,v_n)|$ je objem rovnoběžnostěnu ve V se stranami $v_1,\dots,v_n$ a z Geom 2 víme, že

(2) $\quad |\omega(v_1,\dots,v_n)| = |\det(v_i^j)| = \sqrt{\det\Gamma},$

kde $\Gamma=(g_{ij})$ s $g_{ij}:=(v_i|v_j)$ je tzv. Grammova matice pro $v_1,\dots,v_n$.

Pozn: Nechť X je orientovaná varieta. RVT

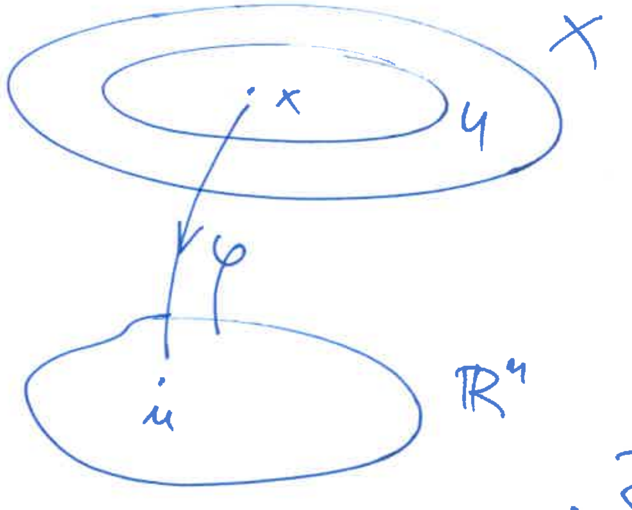
Potom daná orientace na X zadává orientaci T_xX v každém $x \in X$. Skutečně, nechť $\mathbb{R}^n \ni u = \varphi(x)$, $x \in U$ jsou kladně orientované lokál. souřadnice na X. Potom vektory $\frac{\partial}{\partial u^1}, \dots, \frac{\partial}{\partial u^n}$ tvoří kladně orientovanou bázi T_xX. Orientace T_xX nezávisí na volbě kladně orient. mapy. Nechť totiž $\mathbb{R}^n \ni v = \psi(x)$, $x \in V$ jsou jiné kladně orient. lokál. souřadnice na X. Je-li $x \in U \cap V$, potom $\frac{\partial}{\partial v^1}, \dots, \frac{\partial}{\partial v^n}$ v x je jiná souhlasně orient. báze T_xX, protože matice přechodu mezi bázemi je Jacobiho matice příslušné přechodové funkce a ta má kladný determinant.

Forma objemu:

Nechť (X,g) je orientovaná Riemannova varieta. Potom pro každý $x\in X$ je na T_xX dána orientace a skalární součin $g(x)$, tudíž i příslušný objemový element $\omega(x)\in\Lambda^n(T_x^*X)$ pro kladnou orientovanou ON-bázi T_xX, je-li $n=\dim X$.
Navíc $x\in X\longmapsto\omega(x)\in\Lambda^n(T_x^*X)$ je hladké, tzn. $\omega\in\mathcal{E}^n(X)$, a nazývá se forma objemu na X.

— x —

Skutečně, nechť $\mathbb{R}^n\ni u=\varphi(x)$, $x\in U$ jsou klad. orient. lokální souřadnice na X.



Z (1) a (2) dostaneme, že v $x\in U$ je

$$(3)\quad \omega\left(\frac{\partial}{\partial u^1},\dots,\frac{\partial}{\partial u^n}\right)=\sqrt{\det\Gamma},$$

kde $\Gamma=(g_{ij})$, $g_{ij}=g\left(\frac{\partial}{\partial u^i},\frac{\partial}{\partial u^j}\right)$ je matice g v těchto lokálních souřadnicích a rovněž je to Gramova matice pro $\frac{\partial}{\partial u^1},\dots,\frac{\partial}{\partial u^n}$. Z (3) je zřejmé $\omega\in\mathcal{E}^n(X)$, protože

$$(4)\quad \boxed{\omega=\sqrt{\det\Gamma}\,du^1\wedge\dots\wedge du^n}\ \text{na } U$$

Integrál 1. druhu

RV7

DEF. Nechť X je orientovaná Riemannova varieta a ω je forma objemu na X. Je-li $f \in \mathcal{C}^\infty(X)$ s kompaktním nosičem, potom definujeme tzv. integrál 1. druhu

$$\int_X f\,dS := \int_X f\omega.$$

Pozn.: (i) $\int_X f\,dS$ nezávisí na volbě orientace X

BÚNO: X je souvislé (jinak pro každou komponentu X). Označíme-li Riemannovu varietu s opačnou orientací X_-, potom zřejmě její objemová forma $\omega_- = -\omega$. Dále

$$\int_{X_-} f\omega_- = -\int_X f\omega_- = \int_X f\omega.$$

(ii) Tato definice $\int_X f\,dS$ je v souladu s definicí pro n-plochu X v $\mathbb{R}^N$, viz Geom. 2.

Fakt Nechť X je orientovaná Riemannova varieta dimenze n. Nechť $f \in C^\infty(X)$ s kompaktním nosičem, (U,φ) je kladně orientovaná mapa na X a $\operatorname{supp} f \subset U$. Potom

$$\int_X f\,dS := \int_{\varphi(U)} f(\varphi_{-1}(u))\sqrt{\det\Gamma(\varphi_{-1}(u))}\,d\lambda^n(u),$$

kde λ^n je Lebesgueova míra v $\mathbb{R}^n$ a Γ je jako v (3) na str. $\boxed{RV6}$.

DŮKAZ: Podle definice je $\int_X f\omega = \int_{\varphi(U)} (\varphi_{-1})^*(f\omega)$.

Z (4) na str. $\boxed{RV6}$ máme na $\varphi(U)$

$$(\varphi_{-1})^*(f\omega) = (f\circ\varphi_{-1})\sqrt{\det(\Gamma\circ\varphi_{-1})}\,du^1\wedge\dots\wedge du^n. \qquad \blacksquare$$

Př. $$\int_{S^2} f\,dS = \int_0^{\pi}\int_0^{2\pi} F(\theta,\varphi)\cdot\sin\theta\cdot d\theta\, d\varphi,$$

kde $\Phi(\theta,\varphi) := (\sin\theta\cos\varphi, \sin\theta\sin\varphi, \cos\theta)$ je transformace sférických souřadnic na kartézské a $F(\theta,\varphi) := f(\Phi(\theta,\varphi))$. Zřejmě je

$$(\Phi)^*\omega = \sin\theta\, d\theta\wedge d\varphi, \quad \theta\in(0,\pi),\ \varphi\in(0,2\pi)$$

RV9

Pozn: Integrál 1. druhu lze definovat i na obecné (tzn. ne nutně orientovatelné) kompaktní varietě X.

① Skutečně, zcela analogicky jako v Geom. 2 na n-ploše v $\mathbb{R}^n$ definujeme na X vhodnou borelovskou míru μ_X.

Nechť $\mathcal{B}(X)$ je σ-algebra všech borelovských podmnožin X, tzn. nejmenší σ-algebra obsahující všechny otevřené podmnožiny X.

(a) Nechť (U,φ) je mapa na X. Potom na U definujeme borelovskou míru μ_φ předpisem

$$\mu_\varphi(B) := \int_{\varphi(B)} \sqrt{\det \Gamma(\varphi^{-1}(u))}\, d\lambda^n(u), \quad B \in \mathcal{B}(U).$$

(b) Nechť $\mathcal{A} := \{(U_i,\varphi_i) \mid i \in \mathbb{N}\}$ je spočetný atlas na X. Uvažme rozklad $X = \bigcup_{i=1}^{+\infty} X_i$, kde $X_1 := U_1$, $X_2 := U_2 \setminus U_1$, $X_3 := U_3 \setminus (U_1 \cup U_2)$, …

Položme

$$\mu_X(B) := \sum_{i=1}^{+\infty} \mu_{\varphi_i}(B \cap X_i), \quad B \in \mathcal{B}(X).$$

Zcela analogicky jako v Geom. 2 lze ověřit, že μ_X je dobře definovaná a nezávislá na provedených volbách.

RV1.

DEF. Nechť X je Riemannova varieta a μ_X přirozená borelovská míra na X definovaná výše. Je-li $f: X \to \mathbb{R}$ borelovsky měřitelná funkce, potom definujeme

$$\int_X f \, dS := \int_X f \, d\mu_X,$$

má-li Lebesgueův integrál vpravo smysl.