

$V \otimes W, V^{**} = V$  notacja  $v \in V, \theta \in V^*$   
 $\mathbb{R} \ni \theta(v) = v(\theta) = \langle \theta, v \rangle = \langle v, \theta \rangle$   
 Ustalmy  $V; T^{(k,l)} V = \underbrace{V^* \otimes \dots \otimes V^*}_{k\text{-krotnie}} \otimes \underbrace{V \otimes \dots \otimes V}_{l\text{-krotnie}}$   
 $E = (e_1, \dots, e_n)$  - baza  $V$   
 $E^* = (e^1, \dots, e^n)$  - baza sprzężona  $V^*$   
 $e^{i_1 \dots i_k} = e^{i_1} \otimes \dots \otimes e^{i_k} \otimes e_{j_1} \otimes \dots \otimes e_{j_l}$

$Q \in T^{(k,l)} V, Q = \sum_{i_1, \dots, i_k, j_1, \dots, j_l} Q_{i_1 \dots i_k, j_1 \dots j_l} e^{i_1 \dots i_k} \otimes e_{j_1 \dots j_l}$   
 $(Q_{i_1 \dots i_k, j_1 \dots j_l})$  - współrzędne  $(k,l)$ -tensora  $Q$  w bazie  $E$   
 konwencja sumacyjna Einsteina

Reguła transformacji  $(k,l)$ -tensorów.  
 Niech dodatkowo  $\tilde{E} = (\tilde{e}_1, \dots, \tilde{e}_n)$  będzie drugą bazą  $V$ .  
 baza dualna  $\tilde{E}^* = (\tilde{e}^1, \dots, \tilde{e}^n)$   
 Macierz przejścia:  $\tilde{e}_i = a_j^i e_j, (a_j^i) \in M_n(\mathbb{R})$

(ko) Wektor we współrzędnych  
 $V \ni v \xrightarrow{\Phi_E} (e^1(v), \dots, e^n(v)) \in \mathbb{R}^n$ . Podobnie definiuje  $\Phi_{\tilde{E}}$   
 $\xrightarrow{\Phi_{\tilde{E}}} (\tilde{e}^1(v), \dots, \tilde{e}^n(v)) \in \mathbb{R}^n$   
 Pytanie. Czym jest  $\Phi_{\tilde{E}} \circ \Phi_E^{-1} = b$  w tym celu obliczyć macierz przejścia:  $\tilde{e}^i = b_j^i e^j$   
 $\delta_j^i = \langle \tilde{e}^i, \tilde{e}_j \rangle = \langle b_k^i e^k, a_j^l e_l \rangle = b_k^i a_j^l \delta_l^k = b_k^i a_j^k$

zatem  $b = a^{-1}$ , i dalej mamy  
 $\tilde{e}^i = \tilde{e}^i(v) = b_j^i e^j(v) = b_j^i v_j$   
 $(v_j) \mapsto (b_j^i v_j)$   
 Transformacje współrzędnych kowektorów  
 $V^* \ni \theta \mapsto (e_1(\theta), \dots, e_n(\theta)) \in \mathbb{R}^n$   
 $\mapsto (\tilde{e}_1(\theta), \dots, \tilde{e}_n(\theta)) \in \mathbb{R}^n$   
 $\tilde{e}_i(\theta) = a_j^i e_j(\theta) = a_j^i \theta_j$



Ogólniej jeśli  $Q$  ma współrzędne  $(Q_{i_1 \dots i_k}^{j_1 \dots j_k})$  to

$$Q_{i_1 \dots i_k}^{j_1 \dots j_k} = b_{j_1}^{i_1} b_{j_2}^{i_2} \dots b_{j_k}^{i_k} a_{i_1}^{j_1} a_{i_2}^{j_2} \dots a_{i_k}^{j_k} Q_{i_1 \dots i_k}^{j_1 \dots j_k} + \text{konwencje sumacyjne Einsteina.}$$

Dalej będziemy interesować się  $(k,0)$ -tensorami.

Niech  $Q \in T^{(k,0)}V$  -  $k$ -liniowe odwzorowanie na  $\mathbb{R}$ .

Dalej niech  $A: W \rightarrow V$  będzie odwzorowaniem liniowym.

$(k,0)$ -tensor na  $W$  zdefiniujemy wzorem  $(w_1, \dots, w_k) \mapsto Q(Aw_1, \dots, Aw_k) \in \mathbb{R}$

oznaczymy symbolem  $A^*Q \in T^{(k,0)}W$  i nazywamy odwobieniem  $Q$  przez  $A$ . Zauważmy, że  $A^*: T^{(k,0)}V \rightarrow T^{(k,0)}W$  jest liniowe.

Ponadto, jeśli  $R \in T^{(m,0)}V$  i  $S \in T^{(n,0)}V$  to  $A^*(R \otimes S) \in T^{(m+n,0)}W$  i  $A^*(R \otimes S) = A^*(R) \otimes A^*(S)$

Niech  $Q \in T^{(k,0)}V$  oraz  $\sigma \in S_k (= \text{Perm}\{1, \dots, k\})$  to  $(k,0)$ -tensor dany wzorem  $(v_1, \dots, v_k) \mapsto Q(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)})$  oznaczymy  $\sigma \cdot Q \in T^{(k,0)}V$ .

Stwierdzenie

$\forall \sigma, \tau \in S_k$  oraz  $Q \in T^{(k,0)}V$  zachodzi  $(\sigma \tau) \cdot Q = \sigma(\tau \cdot Q)$

Dowód Niech  $v_1, \dots, v_k \in V$ . Wówczas

$$\begin{aligned} \sigma(\tau \cdot Q)(v_1, \dots, v_k) &= (\tau \cdot Q)(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) \\ &= Q(v_{\tau(\sigma(1))}, \dots, v_{\tau(\sigma(k))}) \\ &= Q(v_{\sigma(\tau(1))}, \dots, v_{\sigma(\tau(k))}) \\ &= (\sigma \tau) \cdot Q(v_1, \dots, v_k) \end{aligned}$$

$w_i = v_{\sigma(i)}$   
cykli  $v_i = w_{\sigma^{-1}(i)}$

Definicja Mówimy, że  $Q \in T^{(k,0)}V$  jest  $k$ -formą alternującą jeśli  $\sigma \cdot Q = \text{sgn}(\sigma) \cdot Q$  dla wszystkich  $\sigma \in S_k$ .

Przetrzeń  $k$ -form alternujących oznaczymy  $\wedge^k V$ .  
Pytanie  $\dim \wedge^k V = ?$ . Przypomnijmy, że  $\dim T^{(k,0)}V = (\dim V)^k$ .

Definicja Niech  $Q \in T^{(k,0)}V$ . Wówczas  $k$ -formą  $\wedge^k Q$  oznaczymy wzorem

$$\frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in S_k} \text{sgn}(\sigma) \sigma \cdot Q \quad \text{oznaczymy symbolem } \text{Alt}(Q).$$

$$\sigma \cdot \text{Alt}(Q) = \frac{1}{k!} \sum_{\tau \in S_k} \text{sgn}(\tau) \tau \cdot \sigma \cdot Q = \text{sgn}(\tau \sigma) \cdot \frac{1}{k!} \sum_{\tau \in S_k} \text{sgn}(\tau) \tau \cdot Q = \text{sgn}(\sigma) \text{Alt}(Q)$$



Zauważmy też, że jeśli  $Q \in \Lambda^k V$  to  $\text{Alt}(Q) = Q$ .

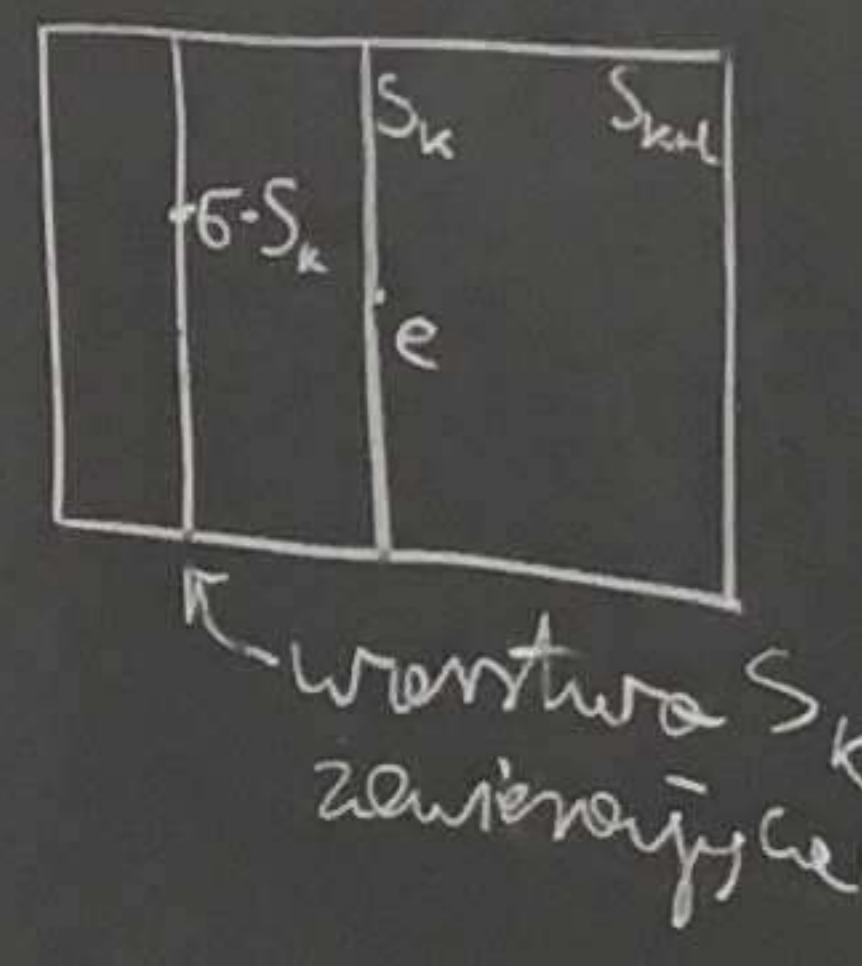
$$\text{Alt}(Q) = \frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in S_k} \text{sgn}(\sigma) \underbrace{\sigma Q}_{\text{sgn}(\sigma) \cdot Q} = \frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in S_k} \underbrace{\text{sgn}(\sigma)^2}_1 Q = Q$$

W szczególności  $\text{Alt}(\text{Alt} Q) = \text{Alt}(Q)$ .

**Twierdzenie:**  
 Jeśli  $S \in T^{(k,0)} V$  oraz  $R \in T^{(l,0)} V$  i  $\text{Alt}(S) = 0$   
 to  $\text{Alt}(S \otimes R) = 0$ .

**Dowód:** Niech  $v_1, \dots, v_k, v_{k+1}, \dots, v_{k+l} \in V$ .

$$\text{Alt}(S \otimes R)(v_1, \dots, v_k, v_{k+1}, \dots, v_{k+l}) = \frac{1}{(k+l)!} \sum_{\sigma \in S_{k+l}} \text{sgn}(\sigma) S(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) R(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+l)})$$



wytkeramy pokazac, ze wkład z każdej wzmianki jest zero

$S_k \subset S_{k+l}$   
 $\sigma \in S_k \Leftrightarrow \sigma^{(k+i)} = k+i$   
 dla  $i=1, \dots, l$

Suma po  $\sigma \in S_k \subset S_{k+l}$ :

$$\sum_{\sigma \in S_k} \text{sgn}(\sigma) S(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) R(v_{k+1}, \dots, v_{k+l})$$

Wkład od  $S_k$  jest zerowy.

$$k! \text{Alt}(S)(v_1, \dots, v_k) R(v_{k+1}, \dots, v_{k+l}) = 0$$

Dalej wkład do sumy od  $\sigma \in S_{k+l}$

$$\sum_{\substack{\pi \in \sigma \cdot S_k \\ \pi = \sigma \cdot \rho \\ \rho \in S_k}} \text{sgn}(\pi) S(v_{\pi(1)}, \dots, v_{\pi(k)}) R(v_{\pi(k+1)}, \dots, v_{\pi(k+l)})$$

Wkład od  $\sigma \cdot S_k$  jest zerowy  $\forall \sigma \in S_{k+l}$ .

$$k! \text{sgn}(\sigma) \text{Alt}(S)(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) = 0$$

Zatem  $\text{Alt}(S \otimes R) = 0$