

$T^{(k,l)} V = \underbrace{V^* \otimes \dots \otimes V^*}_{k\text{-razy}} \otimes \underbrace{V \otimes \dots \otimes V}_{l\text{-razy}}$

Tomografia  $\omega \in \Lambda^k V$   
 nierówny k-formy na  $V$   
 lub k-linowa antysymetryczna forma

$\text{Alt } T^{(k,0)} V \rightarrow \Lambda^k V \quad \theta^i \in V^* \quad i=1, \dots, k$

$\theta^1 \otimes \theta^2 \otimes \dots \otimes \theta^k \xrightarrow{\text{Alt}} \frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in S_k} \text{sgn } \sigma \theta^{\sigma(1)} \otimes \dots \otimes \theta^{\sigma(k)}$

Przykład.  $\text{Alt}(\theta^1 \otimes \theta^2) = \frac{1}{2}(\theta^1 \otimes \theta^2 - \theta^2 \otimes \theta^1)$

Definicja. Niech  $\omega \in \Lambda^k V, \eta \in \Lambda^l V$ . Wówczas  $(k+l)$ -forma  
 dany wzorem  $\frac{(k+l)!}{k!l!} \text{Alt}(\omega \otimes \eta)$  nierówny iloczynem kumpnym  $\omega \wedge \eta$   
 i oznaczamy  $\omega \wedge \eta$

Przykład  $\theta^1 \wedge \theta^2 = \theta^1 \otimes \theta^2 - \theta^2 \otimes \theta^1$

Stwierdzenie.

① Odwzorowanie  $\Lambda^k V \times \Lambda^l V \ni (\omega, \eta) \mapsto \omega \wedge \eta \in \Lambda^{k+l} V$  jest  
 dwuliniowe:  $(\alpha_1 \omega^1 + \alpha_2 \omega^2) \wedge \eta = \alpha_1 \omega^1 \wedge \eta + \alpha_2 \omega^2 \wedge \eta$   
 $\omega \wedge (\alpha_1 \eta^1 + \alpha_2 \eta^2) = \alpha_1 \omega \wedge \eta^1 + \alpha_2 \omega \wedge \eta^2$

② Zachodzi wzór  $\omega \wedge \eta = (-1)^{kl} \eta \wedge \omega$

③ Jeśli dodatkowo  $\rho \in \Lambda^m V$  to  
 $\omega \wedge (\eta \wedge \rho) = (\omega \wedge \eta) \wedge \rho = \frac{(k+l+m)!}{k!l!m!} \text{Alt}(\omega \otimes \eta \otimes \rho)$

① - oczywiste.

② wynika z wzoru:  $\text{sgn} \begin{pmatrix} 1, \dots, k, k+1, \dots, k+l \\ k+1, \dots, k+l, 1, \dots, k \end{pmatrix} = (-1)^{k \cdot l}$

③ Zauważmy no prostek, że  
 $\text{Alt}(S \otimes (\text{Alt}(T \otimes R) - T \otimes R)) = 0$  gdyż  
 $\text{Alt}(\text{Alt}(T \otimes R) - T \otimes R) = \text{Alt}(\text{Alt}(T \otimes R)) - \text{Alt}(T \otimes R)$   
 a pierwszy skrajny jest  $= 0$  z poprzedniego tw.  
 $\omega \wedge (\eta \wedge \rho) = \frac{(k+l+m)!}{k!(l+m)!} \text{Alt}(\omega \otimes \eta \otimes \rho) = \frac{(k+l+m)!}{k!(l+m)!} \cdot \frac{(l+m)!}{l!m!} \text{Alt}(\omega \otimes \text{Alt}(\eta \otimes \rho))$

$\frac{(k+l+m)!}{k!l!m!} \text{Alt}(\omega \otimes \eta \otimes \rho) = (\omega \wedge \eta) \wedge \rho$

Stwierdzenie  
 Niech  $(e_1, \dots, e_n)$  będzie bazą  $V$  i  $(e^1, \dots, e^n)$  bazą dualną.  
 Wówczas układ k-form  $(e^{i_1} \wedge \dots \wedge e^{i_k})_{i_1 < \dots < i_k}$   
 jest bazą  $\Lambda^k V$  w szczególności  $\dim \Lambda^k V = \binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$

Dowód. Ten układ k-form tworzy  $\Lambda^k V$ .  
 Wzajemny  $\omega \in \Lambda^k V \subset T^{(k,p)} V$  w szczególności  $\omega = \sum_{i_1, \dots, i_k} w_{i_1, \dots, i_k} e^{i_1} \otimes \dots \otimes e^{i_k}$   
 w takim razie  $\text{Alt } \omega = \omega = \sum_{i_1, \dots, i_k} w_{i_1, \dots, i_k} \text{Alt}(e^{i_1} \otimes \dots \otimes e^{i_k}) =$   
 $= \sum_{i_1, \dots, i_k} w_{i_1, \dots, i_k} e^{i_1} \wedge \dots \wedge e^{i_k} = \sum_{i_1 < \dots < i_k} \left( \sum_{\sigma \in S_k} \text{sgn } \sigma w_{\sigma(1), \dots, \sigma(k)} \right) e^{i_1} \wedge \dots \wedge e^{i_k}$

Linowa macierzowa.

Przyjmijmy  $\sum_{i_1 < \dots < i_k} \lambda_{i_1, \dots, i_k} e^{i_1} \wedge \dots \wedge e^{i_k} = 0$

Zauważmy, że  $\lambda_{i_1, \dots, i_k} = \left( \sum_{j_1, \dots, j_k} \lambda_{j_1, \dots, j_k} e^{j_1} \wedge \dots \wedge e^{j_k} \right) (e^{i_1}, \dots, e^{i_k})$   
 dostajemy  $\lambda_{i_1, \dots, i_k} = 0$  dla  $i_1 < \dots < i_k$

Fakt.  $\dim V = n$  to  $\dim \Lambda^n V = 1$  oraz jeśli  $(e^1, \dots, e^n)$  jest  
 bazą  $V^*$  to  $e^1 \wedge \dots \wedge e^n$  jest bazą  $\Lambda^n V$ . Ponadto jeśli  
 $(\tilde{e}^1, \dots, \tilde{e}^n)$  jest drugą bazą  $V^*$  i  $\tilde{e}^i = b_j^i e^j$  to  
 $\tilde{e}^1 \wedge \dots \wedge \tilde{e}^n = \det(b) e^1 \wedge \dots \wedge e^n$

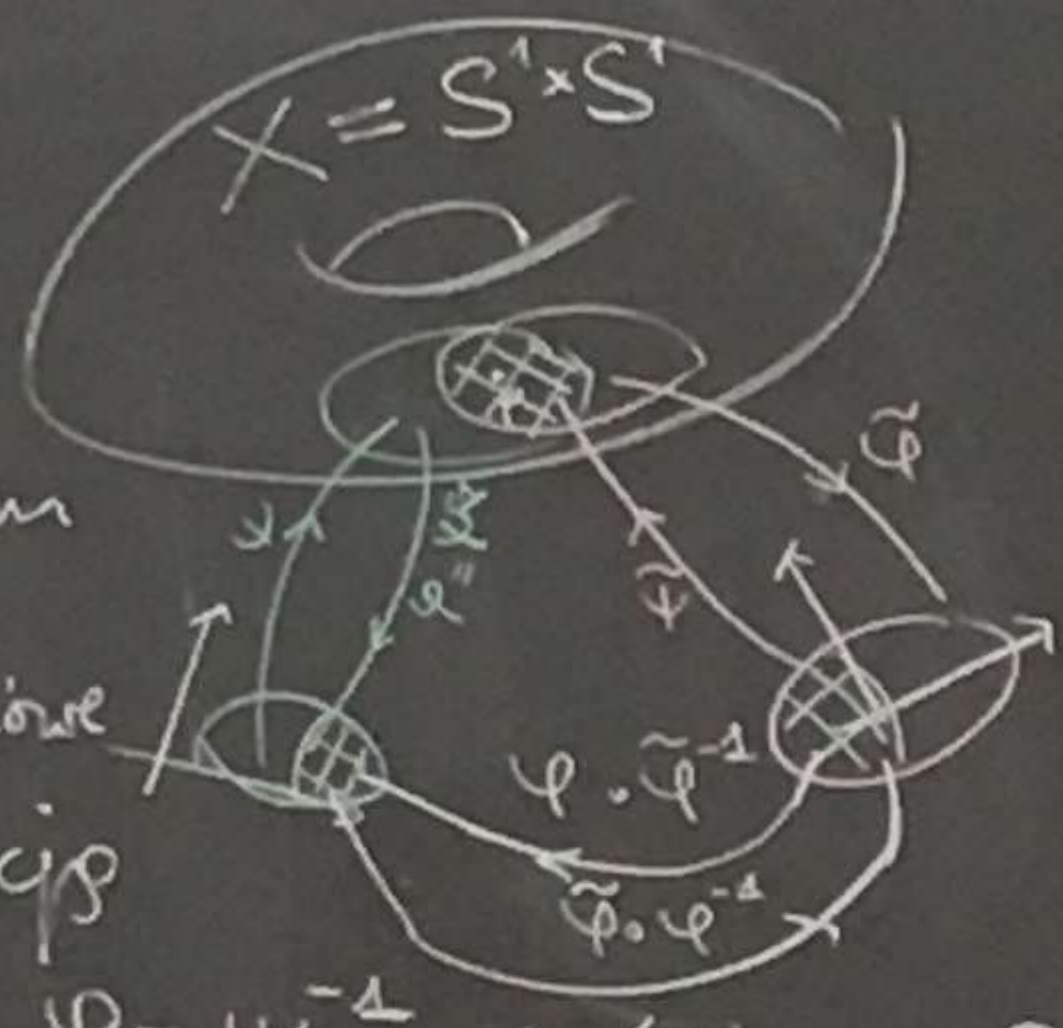
$e^1 \wedge \dots \wedge e^n = \sum_{j_1, \dots, j_n} b_{j_1}^1 \wedge \dots \wedge b_{j_n}^n e^{j_1} \wedge \dots \wedge e^{j_n} = \sum_{\sigma \in S_n} b_{\sigma(1)}^1 \wedge \dots \wedge b_{\sigma(n)}^n \frac{e^{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge e^{\sigma(n)}}{\text{sgn } \sigma} = \det(b) e^1 \wedge \dots \wedge e^n$

Definicja:

Niech  $X$  będzie dowolny zbiorem.

Jeśli  $O \subset \mathbb{R}^k$  jest zbiorem otwartym

a  $\psi: O \rightarrow X$  które jest różnowartościowe to  $\psi$  nazywamy lokalnym parametryzacja zbioru  $X$ . Odwrotność odwrotne  $\varphi = \psi^{-1}: \psi(O) \rightarrow O$  nazywamy lokalnym układem współrzędnych na  $\psi(O)$ , lub nazywamy je mapą.



Definicja: Niech  $(X, A)$  oraz  $(Y, \mathcal{B})$  będą rozmaitościami gładkimi. Mówimy, że  $F: X \rightarrow Y$  jest gładkie jeśli

$\forall \varphi \in A, \tilde{\varphi} \in \mathcal{B}$  odwrotność  $\tilde{\varphi} \circ F \circ \varphi^{-1}: O \rightarrow \mathbb{R}^k$  jest gładkie, gdzie  $O = \varphi(\text{dom } \varphi)$

Definicja: Mówimy, że  $Q \subset X$  jest otwartym jeśli

$\forall \varphi \in A$  zbiór  $\varphi(Q \cap \text{dom } \varphi)$  jest otwartym w  $\mathbb{R}^k$ .

Dodatkowe założenia o  $(X, A)$ .

- $\forall p, q \in X$  istnieje  $U_p, U_q \subset X$  - otwarte:  $U_p \cap U_q = \emptyset$  oraz  $p \in U_p, q \in U_q$
- Istnieje przeliczalna rodzina  $\{U_n\}_{n \in \mathbb{N}}$  gdzie  $U_n \subset X$

Definicja:

Atlasem  $A$  nazywamy  $X$  nazywamy system map  $A = \{\varphi_i: i \in I\}$

t. że  $\forall p \in X$  istnieje  $i_0 \in I$  t. że  $p \in \text{dom } \varphi_{i_0}$

Mówimy, że atlas  $A$  na  $X$  jest  $C^r$ -zgodny jeśli

dla każdej pary map  $\varphi, \tilde{\varphi} \in A$  odwrotność przejścia  $\varphi \circ \tilde{\varphi}^{-1}: \tilde{\varphi}(\text{dom } \varphi \cap \text{dom } \tilde{\varphi}) \rightarrow \varphi(\text{dom } \varphi \cap \text{dom } \tilde{\varphi})$  jest

klasą  $C^r$ .  
"Definicja" Para  $(X, A)$  gdzie  $A$  jest atlasem  $C^\infty$ -zgodnym

nazywamy rozmaitością gładką a taki atlas nazywamy strukturą nielokalną na  $X$ .

t. że dowolny  $U \subset_{\text{otw}} X$  jest sumą pewnej podrodziny  $\{U_n\}_{n \in \mathbb{N}}$

