

$$\int_{I^k} d\omega = \int_{[0,1]^k} \frac{\partial f}{\partial x^i} (-1)^{i-1} dx^1 dx^2 \dots dx^k \stackrel{\text{Fubini}}{=} (-1)^{i-1} \int f(x^1, \dots, \overset{i\text{-ty}}{x^i}, \dots, x^k) - f(x^1, \dots, 0, \dots, x^k) dx^1 \dots dx^{i-1} \dots dx^k$$

Analiza przypadku ogólnego: $\omega \in \Omega^{k-1}(0)$ $c: [0,1]^k \rightarrow \mathcal{O}$

$$\int_{\partial c} \omega = \int_{\partial I^k} c^* \omega$$

i dalej $\int_c d\omega = \int_{I^k} c^* d\omega = \int_{I^k} d c^* \omega = \int_{\partial I^k} c^* \omega = \int_{\partial c} \omega$

24/10/2016

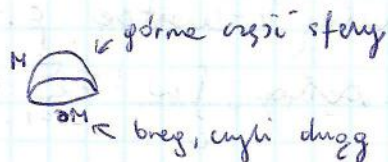
$$c: [0,1]^k \rightarrow \mathcal{O} \subset \mathbb{R}^n \quad \omega \in \Omega_{\text{min}}^k(0) \Rightarrow \int_c \omega = \int_{[0,1]^k} c^* \omega$$

$c^* \omega$ - k -forma na k -kostce jest kombinacją liniową wyrazów w postaci $f(x^1, \dots, x^k) dx^1 \wedge \dots \wedge dx^k$
to wiadomo, jak co to ma być

Tw. Stokesa dla k -kostki.

$$\int_c d\omega = \int_{\partial c} \omega \quad \text{gdzie } c: \sum_{\substack{i=1 \\ k=20,13}}^k (-1)^{i-1} c_{i,d}$$

Dalszy cel: uogólnienie tw. Stokesa dla orientacji.



pole wektorowe na orientacjiach
formy różniczkowe - " -
całkowanie form różniczkowych.

M - orientacja z brzegiem ∂M wymiar k , ω jest $k-1$ formą na M to $\int_M d\omega = \int_{\partial M} \omega$.

Przypomnienie:

$U, V \subset_{\text{otw}} \mathbb{R}^n$ $h: U \rightarrow V$ nazywamy diffeomorfizmem jeśli h jest gładką bijekcją oraz h^{-1} jest odwróconym gładkim.

Niech $M \subset \mathbb{R}^n$. Mówimy, że M jest orientacją k -wymiarową jeśli $\forall x \in M \exists$ zbiory otwarte $U, V \subset \mathbb{R}^n$ t.ż. $x \in U$ i istnieje diffeomorfizm $h: U \rightarrow V$ t.ż. $h(U \cap M) = V \cap (\mathbb{R}^k \times \{0\})$

gdzie $V \subset \mathbb{R}^k \times \{0\} = \{y \in V : y^{k+1} = y^{k+2} = \dots = y^n = 0\}$

Twierdzenie.

Niech $\emptyset \subset \mathbb{R}^n$ oraz $g: \emptyset \rightarrow \mathbb{R}^p$ t.j.e $\forall x \in \emptyset g(x) = 0$, pochodna $g'(x)$ ma rząd p . Wówczas $\{x \in \emptyset : g(x) = 0\}$ jest rozmaitością $n-p$ wymiarową

Przykład $\emptyset = \mathbb{R}^3$ $g(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - 1$. $g: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^1$
 czyli $p=1$ a $\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 = 1 \right\}$ jest sferą 2 wymiarową

Układy współrzędnych:

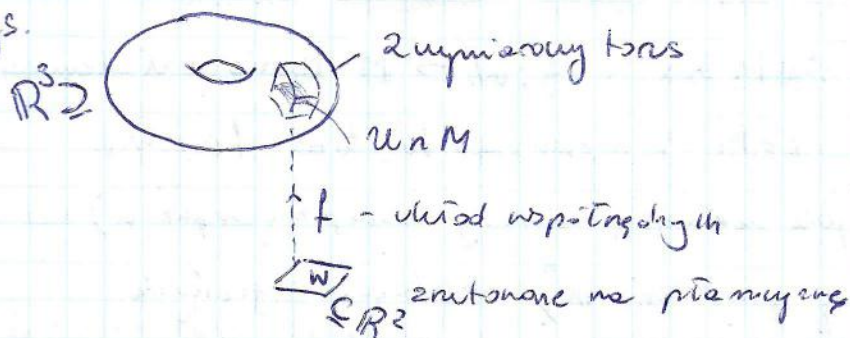
M - rozmaitość, $x \in M$, $h: U \rightarrow V$ j.w.

Niech $W \subset \mathbb{R}^k = \{a \in \mathbb{R}^k : (a, 0) \in V\}$ gdzie $0 \in \mathbb{R}^{n-k}$

Rozważmy odwzorowanie $f: W \rightarrow \mathbb{R}^n$ t.j.e $f(a) = h^{-1}(a, 0) \in M$

Łauważmy, że $f(W) = U \cap M$. To f nazywamy układem współrzędnych wzdłuż $x \in M$.

Rys.



Własności f : (1) jest ~~liniowe~~ gładkie

(2) rząd $f'(a) = k$. Rozważmy odwzorowanie

$H: U \rightarrow \mathbb{R}^k$ gdzie $H(x) = (h^1(x), \dots, h^k(x))$. Wówczas $H \circ f = \text{id}_{\mathbb{R}^k}$
 a zatem $H'(f(a)) = f'(a) = \text{id}$, a więc rząd $f' = k$.

Uwaga: Niech $f_1: W_1 \rightarrow \mathbb{R}^n$ i $f_2: W_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$ będą dwoma układami współrzędnych (pochodzącyymi od h_1, h_2 - odpowiednio)



to odwzorowanie jest gładkie; odwzorowanie między układami współrzędnych.

Rozmaitość z brzegiem

$$\mathbb{R}^k \supset \mathbb{H}^k = \{ (x^1, \dots, x^k) \in \mathbb{R}^k : x^k \geq 0 \}$$

\uparrow
przestrzeń

Definicja: $M \subset \mathbb{R}^n$ jest k -rozmiarową z brzegiem jeśli $\forall x \in M$ spełniony jest warunek z definicji rozmaitości lub spełniony jest następujący warunek:

$\exists U, V \subset_{\text{otw}} \mathbb{R}^n$ oraz dyfomeorfizm $h: U \rightarrow V$ t.je $h(U \cap M) = V \cap \mathbb{H}^k \times \{0\}$ oraz k -ta współrzędna $h(x)$ jest równa 0.

Uwaga: Jeśli M jest rozmaitością z brzegiem to zbiór punktów $x \in M$ spełniających drugi warunek z powyższej definicji oznaczamy ∂M .

∂M jest rozmaitością $k-1$ wymiarową.

Przestrzeń styczna: Niech $M \ni x$ i $f: W \rightarrow M$ będzie układem współrzędnych wokół $x \in M$ i niech $a \in W$ t.je $f(a) = x$.

Niech \mathbb{R}_a^k - będzie jak wcześniej. (wektory zaczepione w pkt. a)

Mając f definiujemy przestrzeń \mathbb{R}_x^k wektorów stycznych do M w punkcie $x: T_x M = \{ (f'_* v)_x : v \in \mathbb{R}_a^k \}$.

Oznaczenie $f_*: \mathbb{R}_a^k \rightarrow \mathbb{R}_x^k$ gdzie $f_* v := (f'_*(a) v)_{f(a)}$.

Innymi słowy $T_x M = f_*(\mathbb{R}_a^k)$

Niech dane będzie odwzorowanie $F: M \rightarrow \bigcup_{x \in M} T_x M$.

Mówimy, że F jest ~~wektorowym~~ polem wektorowym na M jeśli $\forall x \in M \quad F(x) \in T_x M$.

Jeśli F jest polem wektorowym na M oraz f jest układem współrzędnych wokół $x \in M$ to \exists tylko jedno pole wektorowe G na W t.je $F(y) = f_*(G(b))$ gdzie $y = f(b)$ a $b \in W$.

Mówimy, że jeśli G jest gładkie to F jest gładkie w x .

Niech $\omega : M \rightarrow \bigcup_{x \in M} \Omega^p(T_x M)$ jest p -formą na M jeśli $\omega(x) \in \Omega^p(T_x M)$
 k -wymiarowa
przestrzeń

Mówimy, że ω jest gładką formą wnicelową jeśli $f^* \omega$ jest gładką p -formą na W dla wystających układów współrzędnych $f : W \rightarrow \mathbb{R}^n$.

Przypomnienie: $f^* \omega \in \Omega^p_{\text{winc}}(W)$ gdzie dla $v_1, \dots, v_p \in \mathbb{R}^k$ $a \in W$
 $(f^* \omega)(a)(v_1, \dots, v_p) := \omega(f(a))(f_* v_1, \dots, f_* v_p)$.

Uwaga: Wystarczy gładkości w jednym układzie współrzędnych.

Definicjonowanie p -form na M . Niech ω będzie gładką p -formą na M . Niech $x \in M$, $f : W \rightarrow \mathbb{R}^n$ będzie układem współrzędnych wokół x oraz $a \in W : f(a) = x$.

Ystnieje dokładnie ~~jedna~~ jedna $(p+1)$ -forma wnicelowa η na M t.je. jeśli $w_1, \dots, w_{p+1} \in T_x M$ oraz $v_1, \dots, v_{p+1} \in \mathbb{R}^k$
 $f_* v_i = w_i$ to $\eta(x)(w_1, \dots, w_{p+1}) = d(f^* \omega)(a)(v_1, \dots, v_{p+1})$

Notacja $\eta = d\omega$.

Nierobności definicji η od wyboru układu wsp.:

Niech $f_i : W_i \rightarrow \mathbb{R}^n$ będą ukł. wsp. wokół $x \in M$.

$$\left. \begin{aligned} f_1(a_1) = x = f_2(a_2) \\ f_{1*}(v_i) = w_i = f_{2*}(u_i) \end{aligned} \right\} u_i = (f_2^{-1} \circ f_1)_*(v_i)$$

$$d(f_1^* \omega)(a_1)(v_1, \dots, v_{p+1}) = d(f_2^* \omega)(a_2)(u_1, \dots, u_{p+1})$$

Zastosujmy cofnięcie $(f_2^{-1} \circ f_1)^*$ do $d f_2^* \omega$.

$$(f_2^{-1} \circ f_1)^* d(f_2^* \omega) = d((f_2^{-1} \circ f_1)^* \circ f_2^* \omega) = d f_1^* \omega$$

$$\begin{aligned} \text{Zatem } (f_2^{-1} \circ f_1)^* (d f_2^* \omega)(a)(v_1, \dots, v_{p+1}) &= (d f_2^* \omega)(f_2^{-1} \circ f_1(a)) \left((f_2^{-1} \circ f_1)_* v_1, \dots, (f_2^{-1} \circ f_1)_* v_{p+1} \right) \\ &= d(f_2^* \omega)(b)(u_1, \dots, u_{p+1}) = d(f_1^* \omega)(a)(v_1, \dots, v_{p+1}) \end{aligned}$$

Czyli definicja nie zależy od wyboru f_i .