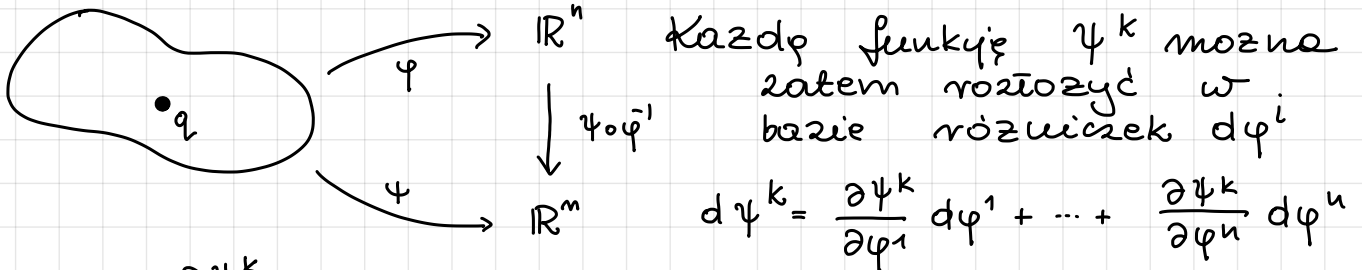


$$\frac{\partial f}{\partial \varphi^i}(q) \quad \text{tzn:} \quad df(q) = \frac{\partial f}{\partial \varphi^1}(q) d\varphi^1(q) + \dots + \frac{\partial f}{\partial \varphi^n}(q) d\varphi^n(q) \quad 10$$

W zapisie często opuszczamy odniesienie do konkretnego punktu  $q$  pisząc

$$df = \frac{\partial f}{\partial \varphi^1} d\varphi^1 + \frac{\partial f}{\partial \varphi^2} d\varphi^2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial \varphi^n} d\varphi^n.$$

→ Nawet też znać postać zmiennej bazy. Załóżmy, że w otoczeniu  $q$  dane są dwa układy współrzędnych  $\varphi^i, \psi$



Współczynniki  $\frac{\partial \psi^k}{\partial \varphi^i}$  są pochodnymi cząstkowymi odwzorowania zmiennej zmiennej. Istotnie, z definicji

$$\frac{\partial \psi^k}{\partial \varphi^i} = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \underbrace{\psi^k \circ \varphi^{-1}}_{\text{odwzorowanie zmiennej zmiennej}} (\varphi^1(q), \varphi^2(q), \dots, \varphi^i(q) + t, \dots, \varphi^n(q))$$

Jeszcze jeden rachunek:

$$\frac{\partial f}{\partial \psi^k} d\psi^k = \left( \frac{\partial f}{\partial \psi^k} \frac{\partial \psi^k}{\partial \varphi^i} \right) d\varphi^i = \frac{\partial f}{\partial \varphi^i} d\varphi^i \quad \frac{\partial f}{\partial \varphi^i} = \frac{\partial f}{\partial \psi^k} \frac{\partial \psi^k}{\partial \varphi^i}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial \varphi^1} \\ \frac{\partial f}{\partial \varphi^2} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial \varphi^n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial \psi^1}{\partial \varphi^1} & \frac{\partial \psi^2}{\partial \varphi^1} & \dots & \frac{\partial \psi^n}{\partial \varphi^1} \\ \frac{\partial \psi^1}{\partial \varphi^2} & \frac{\partial \psi^2}{\partial \varphi^2} & \dots & \frac{\partial \psi^n}{\partial \varphi^2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial \psi^1}{\partial \varphi^n} & \frac{\partial \psi^2}{\partial \varphi^n} & \dots & \frac{\partial \psi^n}{\partial \varphi^n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial \psi^1} \\ \frac{\partial f}{\partial \psi^2} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial \psi^n} \end{bmatrix}$$

W przypadku  $M=A$  otrzymaliśmy  $T_a^*A \simeq X^*$  czyli izomorfizm z przestrzenią dualną do przestrzeni wektorowej.  $X$  mieliśmy dane jako element struktury  $A$ .  $(T_a^*A)^* \simeq X$

Czy jesteśmy jakoś w stanie opisać  $(T_a^*M)^*$  w ogólnej sytuacji? Na  $A$  mieliśmy zestaw wyróżniących krzywych  $t \mapsto a + t\vec{v}$ . W ogólnym przypadku wyróżniowych krzywych nie ma.

Mozna jednak położyć się znowu relację równoważności

**DEFINICJA:** W zbiorze  $C^\infty(I, M)$  wprowadzamy relację równoważności

$$\gamma \sim \gamma' \Leftrightarrow \dot{\gamma}(q) = \dot{\gamma}'(q), \quad \forall f \in C^\infty(M)$$

$$\frac{d}{dt} f \circ \gamma(0) = \frac{d}{dt} f \circ \gamma'(0)$$

Klasę równoważności krzywej  $\gamma$  oznaczamy  $\dot{\gamma}(0)$ ,  $t\dot{\gamma}(0)$  lub  $\frac{d}{dt}|_{t=0} \gamma$  i nazywamy wektorem stycznym do  $M$  w punkcie  $q$ .

Zbiór wszystkich wektorów stycznych w punkcie  $q$  oznaczamy  $T_q M$  i nazywamy przestrzenią styczną do  $M$  w punkcie  $q$ .

Zauważmy, że klasa równoważności  $\dot{\gamma}(0)$  definiuje funkcjonal liniowy na przestrzeni  $T_q^* M$ :

$$\Phi_{\dot{\gamma}}(df(q)) = \frac{d}{dt} f \circ \gamma(0)$$

Relacja równoważności była tak wybrana, żeby równoważne krzywe definiowały ten sam funkcjonal. Jeżeli krzywe są nierównoważne, to dla przynajmniej dwóch funkcji pochodzących z siebie jest inna, zatem funkcjonale są różne. Mamy więc bijekcję

$$T_q M \longrightarrow (T_q^* M)^*$$

Używając tej bijekcji wprowadzamy w  $T_q M$  strukturę przestrzeni wektorowej. Układ współrzędnych w otoczeniu  $q$  dostarcza wyróżnionych krzywych

$$\gamma_i(t) = \varphi^{-1}(\varphi^1(q), \dots, \varphi^i(q) + t, \dots, \varphi^n(q))$$

łatwo sprawdzić, że krzywe te są parami nierównoważne obliczając odpowiednie funkcjonale na różniczkach  $d\varphi^i(q)$ :

$$\Phi_{\dot{\gamma}_i(0)}(d\varphi^i(q)) = \frac{d}{dt}\bigg|_{t=0} \varphi^i(\varphi^{-1}(\varphi^1(q), \dots, \varphi^i(q) + t, \dots, \varphi^n(q))) = \delta^i_i$$

Funkcjonały  $\Phi_{\dot{\gamma}_i(0)}$  tworzą więc bazę dualną w  $T_q M$  do bazy  $(d\varphi^i(q))$

Tradycyjnie oznaczamy  $\dot{\gamma}_i(0) =: \frac{\partial}{\partial \varphi^i}$  lub  $\partial_{\varphi^i}$  (lub  $\partial_i$ )

Skonstruowaliśmy zatem parę dualnych przestrzeni wektorowych  $T_q M$  i  $T_q^* M$  w każdym punkcie  $q \in M$ . Układ współrzędnych dostarcza też parę baz dualnych

$$(d\varphi^1, \dots, d\varphi^n) \text{ w } T_q^* M \quad ; \quad \left(\frac{\partial}{\partial \varphi^1}, \dots, \frac{\partial}{\partial \varphi^n}\right) \text{ w } T_q M$$

Do kompletu potrzebujemy jeszcze prawa transformacji bazy i co z tym idzie współrzędnych. Oczywiście wiedząc, że bazy  $(d\varphi^i)$  i  $(\frac{\partial}{\partial \varphi^i})$  są dualne łatwo to znajdziemy

Wiemy, że jeśli  $\alpha = a_i d\varphi^i = b_j d\psi^j$  to  $a_i = \frac{\partial \psi^j}{\partial \varphi^i} b_j$   
 Dalej wiemy, że

$$\mathcal{V} = w^i \frac{\partial}{\partial \varphi^i} = u^j \frac{\partial}{\partial \psi^j} \quad \text{oraz}$$

$$\langle \alpha, \mathcal{V} \rangle = a_i w^i = b_j u^j \quad \text{tzn} \quad \frac{\partial \psi^j}{\partial \varphi^i} b_j w^i = b_j u^j$$

Ta równość zachodzi dla dowolnego kowektora  $\alpha$  to oznacza, że dowolne są współrzędne  $b_j$ . Znikanie całego wyrażenia oznacza więc, że

$$b_j \left( \frac{\partial \psi^j}{\partial \varphi^i} w^i - u^j \right) = 0$$

$$u^j = \frac{\partial \psi^j}{\partial \varphi^i} w^i$$

Zapamiętywanie tego wzoru ułatwia pewne konwencje dotyczące nazewnictwa współrzędnych: jeśli współrzędne punktu oznaczamy  $(\varphi^i)$  to współrzędne wektora oznaczamy  $\dot{\varphi}^i$

$$\mathcal{V} = \dot{\varphi}^i \frac{\partial}{\partial \varphi^i} = \dot{\psi}^j \frac{\partial}{\partial \psi^j}$$

$$\dot{\psi}^j = \frac{\partial \psi^j}{\partial \varphi^i} \dot{\varphi}^i$$

Inny sposób wyprowadzenia: niech  $\mathcal{V} = \dot{\gamma}(0)$  dla pewnej krzywej  $\gamma$ . We współrzędnych tę samą krzywą opisujemy na dwa sposoby:

$$\varphi \circ \gamma = (\varphi^1(t) \dots \varphi^n(t))$$

$$\psi \circ \gamma = (\psi^1(t) \dots \psi^n(t)) = (\psi^1(\varphi(t)) \dots \psi^n(\varphi(t)))$$

$$\dot{\psi}^j = \frac{\partial \psi^j}{\partial \varphi^i} \dot{\varphi}^i$$

**PRZYKŁAD:** Zauważmy, że  $M$  jest powierzchnią zamkniętą w  $\mathbb{R}^n$  zadana za pomocą równania dla  $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$

$$M = \{x \in \mathbb{R}^n : F(x) = 0\}$$

Zeby  $M$  było powierzchnią potrzeba (analiza II) zeby rząd  $F'(x)$  był maksymalny w każdym punkcie  $M$

Ustalmy  $q \in M$ . Oczywiście  $q \in \mathbb{R}^n$  i każde krzywą  $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow M$  jest jednocześnie krzywą w  $\mathbb{R}^n$ :  $\gamma(t) = (x^1(t), \dots, x^n(t))$ . Warunek że obraz  $\gamma$  jest w  $M$  oznacza  $F(\gamma(t)) = 0$  różniczkując po  $t$  dostajemy

$$F^1(\gamma(t)) = F^2(\gamma(t)) = \dots = F^k(\gamma(t)) = 0$$

$$\frac{\partial F^1}{\partial x^1} \dot{x}^1 + \dots + \frac{\partial F^1}{\partial x^n} \dot{x}^n = 0 \quad \dots \quad \frac{\partial F^k}{\partial x^1} \dot{x}^1 + \dots + \frac{\partial F^k}{\partial x^n} \dot{x}^n = 0 \quad (*)$$

Wektor  $\dot{x}^1 \frac{\partial}{\partial x^1} + \dots + \dot{x}^n \frac{\partial}{\partial x^n}$  jest elementem  $T_q M$  jeśli (\*) są spełnione.  
Równanie (\*) można zapisać:

$$\langle dF^1(q), \dot{\gamma}(0) \rangle = 0 \quad \dots \quad \langle dF^k(q), \dot{\gamma}(0) \rangle = 0.$$

Przestrzeń styczna podwozmużności zamkniętej jest więc podprzestrzenią wektorową w  $T_q \mathbb{R}^n \simeq \mathbb{R}^n$ . Podprzestrzeń ta zależy od punktu.  
Na przykład:

$$M = S^2 \subset \mathbb{R}^3 \quad F(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - 1 \quad dF = 2x dx + 2y dy + 2z dz$$

$$\text{W punkcie } (1, 0, 0) \quad dF(1, 0, 0) = 2dx \quad T_{(1, 0, 0)} M = \left\langle \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right\rangle$$

$$\text{W punkcie } (0, 1, 0) \quad dF(0, 1, 0) = 2dy \quad T_{(0, 1, 0)} M = \left\langle \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial z} \right\rangle$$

$$T\mathbb{R}^3 = \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \quad \begin{array}{l} \leftarrow \text{wektor} \\ \uparrow \\ \text{punkt zaczepienia} \end{array}$$

$$M \subset \mathbb{R}^3$$

$TM$  zazwyczaj nie da się zapisać w postaci ilocynu kartezjańskiego.

## INNE SPOJRZENIE NA WEKTORY STYCZNE

**DEFINICJA** Niech  $A, B$  będą dwiema algebraami rzeczywistymi, przemiennejmi z jedynką i niech  $\rho: A \rightarrow B$  oznacza homomorfizm algebr.  
Odzworowanie liniowe  $D: A \rightarrow B$  spełniające warunek

$$D(a_1 a_2) = \rho(a_1) D(a_2) + D(a_1) \rho(a_2)$$

nazywamy różniczkowaniem względem homomorfizmu  $\rho$ .

Różniczkowania już znamy: Na przykład dla  $A = C^\infty(\mathbb{R})$ ,  $B = \mathbb{R}$  różniczkowaniem jest operacja

$$f \mapsto f'(r) \quad \text{dla ustalonego } r \in \mathbb{R}$$

nad homomorfizmem, który jest ewaluacją w punkcie  $r$   $f \mapsto f(r)$ .  
Wiadomo bowiem, że

$$(fg)'(r) = f(r)g'(r) + f'(r)g(r)$$

Jeśli zaś rozważymy  $A = B = C^\infty(M)$  to branie pochodnej jest różniczkowaniem nad identyfikacją.

**STWIERDZENIE** Jeśli  $D: A \rightarrow B$  jest różniczkowaniem nad  $\rho$

$$D(1_A) = 0$$

**DOWÓD:**  $D(1_A) = D(1_A \cdot 1_A) = \rho(1_A) D(1_A) + D(1_A) \rho(1_A) = 1_B D(1_A) + D(1_A) 1_B$

= 2 \cdot D(\lambda\_A)

D(\lambda\_A) = 2D(\lambda\_A) \Rightarrow D(\lambda\_A) = 0

W dalszym ciągu przyjmujemy A = C^\infty(M) B = R g(f) = f(q) dla q \in M. Wyberzmy także v = \dot{\gamma}(0) \in T\_q M. Wektorowi v mozna przypisać różniczkowanie

D\_v(f) = \frac{d}{dt} \Big|\_{t=0} f \circ \gamma

Sprawdzenie, że jest to różniczkowanie jest trywialne. Widac też, że równoważne kryterium zadaję to samo różniczkowanie, więc D\_v rzeczywiście odpowiada v a nie \dot{v}. Innymi słowy odwzorowanie

T\_q M \ni v \mapsto D\_v \in Der(C^\infty(M), R) jest dobrze określone

Jest ono też iniektywne, co wprost wynika z definicji \dot{\gamma}(0). Powstaje teraz naturalne pytanie, czy każdemu różniczkowaniu mozna przypisać wektor od którego pochodzi? Tzn czy v \mapsto D\_v jest suriektywne? Dla dowodu potrzebujemy lematu:

LEMAT (o funkcjach znikających w punkcie) Niech f będzie gładką funkcją na otoczeniu \mathcal{O} punktu 0 \in R^n. Niech także f(0) = 0. Wówczas f(x) = x^i g\_i(x) dla pewnych funkcji gładkich g\_i.

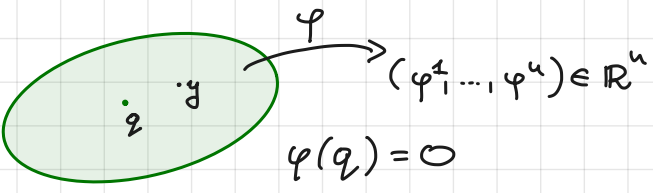
DOWÓD: Ustalmy x \in \mathcal{O} i zdefiniujemy F: I \to R F(t) = (0 + tx) Odcinek I powinien być otwarty i zawierać [0, 1]. F jest gładka, ponieważ f jest gładka. F(0) = 0

F(1) = \int\_0^1 F'(s) ds \quad F'(s) = \frac{\partial f}{\partial x^i}(sx) x^i

f(x) = F(1) = \int\_0^1 \frac{\partial f}{\partial x^i}(sx) x^i ds = x^i \int\_0^1 \frac{\partial f}{\partial x^i}(sx) ds = x^i g\_i(x)

g\_i są gładkie (korzystamy z twierdzenia o całkach z parametrem na odcinku zwaotym.) \square

Wracamy do dyskusji różniczkowania C^\infty(M) o wartościach w R w punkcie q.



Korzystając z lematu możemy zapisać funkcję f w otoczeniu \mathcal{O} punktu q we współrzędnych wzorem

f(y) = f(q) + \varphi^i(y) g\_i(y) \quad y \in \mathcal{O}

Weźmy dowolne różniczkowanie D:

D(f) = D(f(q) + \varphi^i g\_i) = D(f(q)) + D(\varphi^i g\_i) = \varphi^i(q) D(g\_i) + D(\varphi^i) g\_i(q)

$$D(f) = D(\varphi^i) g_i(q)$$

Widać, że wartość  $D(f)$  zależy od  $D(\varphi^i)$  (i oczywiście od  $g_i$ , ale te funkcje wyznaczamy z  $f$  bez udziału  $D$ ). Ważne są więc tylko liczby  $d^i = D(\varphi^i)$  które jednoznacznie wyznaczają różniczkowanie. Weźmy więc teraz krywę

$$\gamma(t) = \varphi^{-1}(d^1 t, d^2 t, \dots, d^n t)$$

i sprawdzimy jak działa  $D_{\gamma(0)}$ :

$$D_{\gamma(0)}(f) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} f \circ \gamma =$$

$$\text{bierzemy } f \text{ w postaci } f = f(q) + \varphi^i g_i$$

$$= \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (f(q) + d^i t g_i(\varphi^{-1}(\dots))) = d^i g_i(q)$$

to samo!

Znaleźliśmy zatem krywę, a więc i wektor styczny, które produkują  $D$ . Odwzorowanie  $v \mapsto D_v$  jest surjekcją. Wcześniej stwierdziliśmy już że jest iniekcją. W ten sposób znaleźliśmy bijekcję między  $T_q M$  a  $\text{Der}_q(C^\infty(M), \mathbb{R})$ . Łatwo sprawdzić, że ta bijekcja jest liniowa. Obie przestrzenie są więc kanonicznie izomorficzne. Można definiować wektory styczne jako różniczkowanie algebry funkcji gładkich. Symbol  $\frac{\partial}{\partial \varphi^i}$  nabiera więc głębszego sensu.

Z punktu widzenia fizyki definicja przez klasy równoważności krzywych jest bardziej naturalna. Wektory styczne reprezentują obiekty typu prędkość, prędkość wirtualne... które wprost pochodzą od krzywych.