

תורת המעטפות

$\mathbb{R}^n \supset U$ קבוצה פתוחה $f: U \rightarrow \mathbb{R}^k$

$$f(a) = 0 \quad a \in U$$

$$\text{rank} \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right)_a = k$$

$$n-k+1 \leq j \leq n$$

$$1 \leq i \leq k$$

אם $h: A \rightarrow \mathbb{R}^n$ ופונקציה $U \supset A \ni a$ אז $f \circ h(x_1, \dots, x_n) = (x_{n-k+1}, \dots, x_n)$

דגם: $\mathbb{R}^n$

בהינתן $\mathbb{R}^n \supset A$ קבוצה פתוחה $g: A \rightarrow \mathbb{R}^k$ ופונקציה $\deg(Dg)_x = k$ אז $g^{-1}(0) = M$ היא מניפולד k -ממדי.

דוגמה: $\mathbb{R}^n$

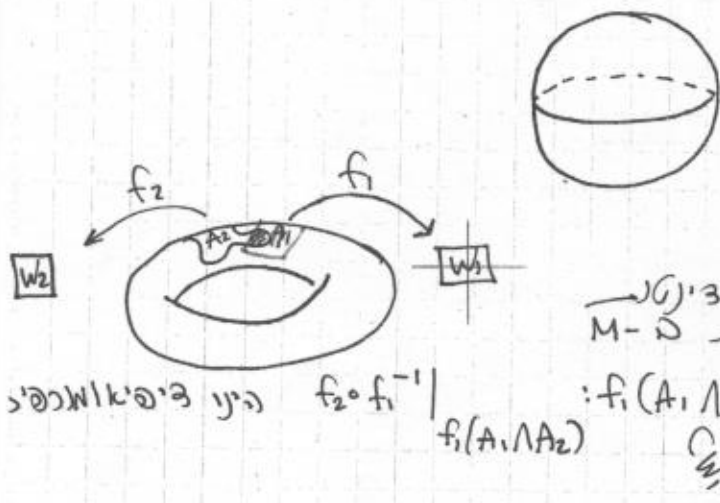
דוגמה: $\mathbb{R}^n$

$$g(x) = |x|^2 - 1 \quad x \in \mathbb{R}^n$$

$$g^{-1}(0) = M$$

המניפולד M הוא ספירה.

דוגמה: $\mathbb{R}^n$



אם (A_1, f_1) ו- (A_2, f_2) הם קבוצות פתוחות ב- M ופונקציות $f_1: A_1 \rightarrow W_1$ ו- $f_2: A_2 \rightarrow W_2$ אז $f_1(A_1 \cap A_2) \rightarrow f_2(A_1 \cap A_2)$

*** הערה: נוסחה של Sivin

משפט שטח

יהי $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ מתקיים $\gamma \in C^1[a, b]$ ונניח $\gamma'(t) \neq 0$ לכל $t \in [a, b]$. אז γ היא קשת חלקה ופונקציה $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ היא קשת חלקה.

משפט שטח

בהינתן $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ ופונקציה $\gamma \in C^1[a, b]$ ונניח $\gamma'(t) \neq 0$ לכל $t \in [a, b]$. אז γ היא קשת חלקה.

המסלול חסום (נמצא כיוון השעון). ההצגה לא מצוין: $\gamma(a) = \gamma(b)$ נקודה החסימה.



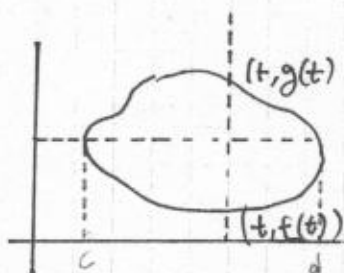
העניין $P(x, y)$ $Q(x, y)$ פונקציות ממשיים רציפים.

על D נמצא $\frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial y}$ אזי

$$\iint_D \left(\frac{\partial P}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial y} \right) dx dy = \int_\gamma Q dx + P dy$$

וכיח את הטענה הבאה:

היה γ מסלול פשוט וסגור במישור $\mathbb{R}^2$ (הנקודה אחת הצדדים ומכיל נקודה של D (הפנים) פונקט אל γ במישור נקודה שונה בעניין את γ מתחילת טענה מלפני.



$$f(t) < g(t)$$

הפיט של $[a, b]$ γ כי x הינו

קבוצת קואורדינטות קטנה יכן זה קטע סגור $[c, d]$.

$\frac{\partial Q}{\partial y}$ רציפה ולכן אינטגרלית על D . פה:

$$\iint_D \frac{\partial Q}{\partial y} (x, y) dx dy = \int_c^d \int_{f(x)}^{g(x)} \frac{\partial Q}{\partial y} dy dx = \int_c^d [Q(x, g(x)) - Q(x, f(x))] dx =$$

$$= \int_c^d Q(x, g(x)) dx + \int_c^d Q(x, f(x)) dx = - \int_\gamma Q dx$$

הנה למעשה γ כיוון השעון! γ מסלול לא מצוין.

$$\iint_D \frac{\partial P}{\partial x} dx dy = \int_\gamma P dy$$

טאבלו צומת מקבלים

דוגמה

$$0 \leq t \leq 2\pi \quad \gamma(t) = e^{it} = (\cos t, \sin t)$$

אחר $Q(x, y) = -y$ $P(x, y) = x$

$$\iint_D (1 - (-1)) dx dy = 2A$$

$$\int_\gamma x dy = \int_0^{2\pi} \cos t \cdot \cos t dt = \int_0^{2\pi} \cos^2 t dt = \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} (1 + \cos 2t) dt = \pi$$

באופן אחר, נחשב $\int_\gamma y dx = -\pi$ ונקבל:

$$\iint_D (1 - (-1)) dx dy = 2A = 2\pi$$

אזכרה

מכאן חזונו של וקטורים במרחב וקטורי V מממד n .

הכנה

אם V מרחב וקטורי (מממ $\mathbb{R}$) מממד סופי n .

אולם בפונקציות ביליניאיות V הוא מרחב וקטורי $(V^*, \text{המרחב הדואלי של } V)$.

$\dim V^* = n$. אם $i=1, \dots, n$ $\{v_i\}$ בסיס V אזי הפונקציות $v_1, \dots, v_n$

המאוגדות $\{v_i\}$ $\{v_j\} = \delta_{ij}$ מהוות בסיס V^* (בבסיס הדואלי $\{v_1, \dots, v_n\}$).

V^{**} איזומורפי קונוני V . $\varphi \mapsto \varphi(v)$. $V^* \ni \varphi$.

פונקציה $W \rightarrow V \times \dots \times V$ כאשר W מרחב וקטורי (קריאה k אינאריות).

(בפרט עבור $k=2$ בינאריות).

אם φ אינאריות בדרגה אחת n המאוגדות כאשר φ שני המאוגדות קבועים.

נצייר $V = \mathbb{R}^n$ $\varphi(v_1, \dots, v_n) = \det a_{ij}$ כאשר $v_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} v_j$.

נסמן $\varphi^k(V)$ את אולם הפונק k -א אינאריות V .

בפרט $V^* = \varphi^1(V)$.

אם $\varphi \in \varphi^k(V)$ $\psi \in \varphi^l(V)$ נצייר: $\varphi \otimes \psi: \underbrace{V \times \dots \times V}_k \times \underbrace{V \times \dots \times V}_l \rightarrow \mathbb{R}$

$\varphi \otimes \psi \in \varphi^{k+l}(V)$ (טכניקה).

$\varphi \otimes \psi(v_1, \dots, v_k, v_{k+1}, \dots, v_{k+l}) = \varphi(v_1, \dots, v_k) \psi(v_{k+1}, \dots, v_{k+l})$

קיי חוקיות: $(\varphi_1 + \varphi_2) \otimes \psi = \varphi_1 \otimes \psi + \varphi_2 \otimes \psi$

$\varphi \otimes (\psi_1 + \psi_2) = \varphi \otimes \psi_1 + \varphi \otimes \psi_2$

$a \varphi \otimes \psi = \varphi \otimes a \psi = a(\varphi \otimes \psi)$

$\varphi \otimes (\psi \otimes \theta) = (\varphi \otimes \psi) \otimes \theta$

$\varphi^0 = \mathbb{R}$

$\varphi(V) = \bigcup_{k=0}^{\infty} \varphi^k$

המשפט

אם $\{v_1, \dots, v_n\}$ בסיס V $\{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$ בבסיס הדואלי.

אזי הטכניקות $\varphi_{i_1} \otimes \varphi_{i_2} \otimes \dots \otimes \varphi_{i_k}$ ($1 \leq i_1, \dots, i_k \leq n$)

מהוות בסיס $\varphi^k(V)$. בפרט $\dim \varphi^k(V) = n^k$.

דוגמה

$(\varphi_{i_1} \otimes \dots \otimes \varphi_{i_k})(v_{j_1}, \dots, v_{j_k}) = \delta_{i_1 j_1} \delta_{i_2 j_2} \dots \delta_{i_k j_k} = \begin{cases} 1 & \text{if } i_1=j_1, \dots, i_k=j_k \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$

יהי $\varphi \in \varphi^k(V)$ ואם $w_1, \dots, w_k$ וקטורים V $w_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} v_j$

$\varphi(w_1, \dots, w_k) = \sum_{j_1=1}^n \dots \sum_{j_k=1}^n a_{1j_1} \dots a_{kj_k} \varphi(v_{j_1}, \dots, v_{j_k}) =$

$$= \sum_{i_1, \dots, i_k=1}^k \varphi(v_{j_1}, \dots, v_{j_k})(p_{i_1} \otimes \dots \otimes p_{i_k}(w_1 \dots w_k))$$

$$\text{לכן} \Leftarrow \varphi = \sum \varphi(v_{i_1}, \dots, v_{i_k}) p_{i_1} \otimes \dots \otimes p_{i_k} \Leftarrow$$

$$\varphi = \sum a_{i_1} \dots a_{i_k} p_{i_1} \otimes \dots \otimes p_{i_k} = 0 : \text{כי כל } p_{i_j} \text{ הוא וקטור בסיס}$$

$$: (v_{j_1}, \dots, v_{j_k}) \text{ כי } \varphi \text{ הוא פונקציה ליניארית}$$

$$0 = \varphi(v_{j_1}, \dots, v_{j_k}) = a_{j_1}, \dots, a_{j_k}$$

$$\text{קוטר וקטורים} \quad V \otimes \dots \otimes V$$

$$\text{קוטר וקטורים} \quad V^* \otimes \dots \otimes V^*$$