

Homotopia ja vektorilämpö

Harj. 7

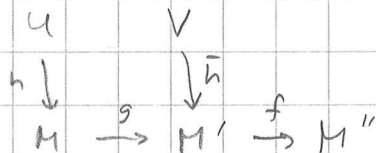
Ratkaisuja

1. a) olk. $x \in M$, $M \subset \mathbb{R}^k$, Määr. 2.6 $\Rightarrow \exists$ sileä funktio $h: U \rightarrow \mathbb{R}^k$, joka on homeomorfinen x 'in avoimelle ympäristölle $V \subset M$. Voidaan olettaa, että $\bar{0} \in U$ ja $h(\bar{0}) = x$. (tarvittaessa voidaan yhdistää h ja translaatio $t: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^k$, joka on diffeomorfinen; $h \circ t$ on tällöin ehdon täyttävä koordinaattikuvaus).

Nyt selvästi pätee $id \circ h = h: U \rightarrow M \rightarrow M \subset \mathbb{R}^k$ on sileä, joten Määritelmän 2.14 ehto pätee. Siis id on sileä pisteessä x .
 x mielivalt. $\Rightarrow id$ sileä. \square

b) ol. $g: M \rightarrow M'$, $f: M' \rightarrow M''$ sileitä.
 olk. $x \in M$;

$h: U \rightarrow M$, $h(\bar{0}) = x$, $U \subset \mathbb{R}^{k'}$ s.e. $g \circ h: U \rightarrow M \rightarrow M' \subset \mathbb{R}^l$ on sileä;
 $\bar{h}: V \rightarrow M'$, $\bar{h}(\bar{0}) = g(x)$, $V \subset \mathbb{R}^{l'}$ s.e. $f \circ \bar{h}: V \rightarrow M' \rightarrow M'' \subset \mathbb{R}^m$ on sileä.



Vastaavasti kuten Lauseen 2.11 todistuksessa saadaan, että $\bar{h}^{-1} \circ g \circ h: U \rightarrow V$ on sileä (Lauseen 2.11 p vastan tässä $g \circ h$).

(Oikeastaan määr.joukko ei ole välttämättä koko U , vaan $U \cap \bar{h}^{-1} \circ g^{-1}(\bar{h}V) \subset \mathbb{R}^{k'}$).

Siis $(f \circ g) \circ h = \underbrace{(f \circ \bar{h})}_{\text{sileä}} \circ \underbrace{(\bar{h}^{-1} \circ g \circ h)}_{\text{sileä}}$ on sileä (Lause 2.2).

$\Rightarrow f \circ g$ sileä pist. x . x mielivalt. $\Rightarrow f \circ g$ sileä.

(Huom. ketjusäännön käyttämisestä varten tarvittiin, että funktioiden $f \circ \bar{h}$ ja $\bar{h}^{-1} \circ g \circ h$ määr.joukot ovat eukl. avaruuden avoimia osajoukkoja; tämän taltia tarvittiin koord. kuvausta \bar{h}).

\square

2. Olk. $v \in T_x M$ ja $p, \bar{p} : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$ polkuja, jolle $\frac{dp}{dt}(0) = \frac{d\bar{p}}{dt}(0) = v$.
 Olk. $h: U \rightarrow M$ koordinaatisto s.e. $f \circ h: U \rightarrow M \rightarrow N \subset \mathbb{R}^l$ on sileä.
 Kuten Laureen 2.11 todistuksessa:

$$h^{-1} \circ p: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow h^{-1}(U) \rightarrow U \text{ on sileä.}$$

Nyt

$$\begin{aligned} \frac{d(f \circ p)}{dt}(0) &= D(f \circ p)(0) = D((f \circ h) \circ (h^{-1} \circ p))(0) \\ &= D(f \circ h)(0) \circ D(h^{-1} \circ p)(0) \end{aligned}$$

ja vastaavasti

$$\frac{d(f \circ \bar{p})}{dt}(0) = \dots = D(f \circ h)(0) \circ D(h^{-1} \circ \bar{p})(0),$$

joten riittää osoittaa, että $D(h^{-1} \circ p)(0) = D(h^{-1} \circ \bar{p})(0)$.

olk. $p = (p_1, \dots, p_k)$, $\bar{p} = (\bar{p}_1, \dots, \bar{p}_k)$, jolloin

$$p'(0) = (p_1'(0), \dots, p_k'(0)) = (\bar{p}_1'(0), \dots, \bar{p}_k'(0)) = v.$$

olk. k_1, \dots, k_n kuten Laureen 2.11 todistuksessa, ja merk.

$$pr: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^n, (x_1, \dots, x_k) \mapsto (x_{k_1}, \dots, x_{k_n}).$$

Nyt $(prop)'(0) = (p_{k_1}'(0), \dots, p_{k_n}'(0)) = (\bar{p}_{k_1}'(0), \dots, \bar{p}_{k_n}'(0))$. (*)

olk. myös $g = (g_1, \dots, g_n)$ kuten funktio f Laureessa 2.11, eli

$$h^{-1} = g \circ pr \text{ jossakin } x \text{ in ympäristössä.}$$

(g on määritelty jossakin $\bar{0}$ in ympäristössä \mathbb{R}^n :ssä)

$$\begin{aligned} D(h^{-1} \circ p)(0) &= D(g \circ (prop))(0) = Dg(0) \circ (prop)'(0) \\ D(h^{-1} \circ \bar{p})(0) &= \dots = Dg(0) \circ (prop \bar{p})'(0) \end{aligned} \begin{array}{l} \left. \begin{array}{l} \text{samat} \\ \text{(*)-in nojalla.} \end{array} \right\} \end{array}$$

□

3. olk. $v = \sum c_i \frac{\partial h}{\partial u_i}(0)$; valitaan p s.e. $p'(0) = v$.

Kuten Laureen 2.11 todistuksessa, voidaan valita $p = h \circ w$,

missä $w: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow \mathbb{R}^n$, $w(t) = (c_1 t, \dots, c_n t)$,

jolloin

$$Tf_x(v) = \frac{d(f \circ p)}{dt}(0) = \frac{d((f \circ h) \circ w)}{dt}(0)$$

$$= D(f \circ h)(0) \circ Dw(0) = \dots = \sum_{i=1}^n c_i \frac{\partial (f \circ h)}{\partial u_i}(0).$$

↑
kuten Harj. 6 / Teht. 2 g)
 $h \leftrightarrow f \circ h$

□

4. Kuvaukset $\det : M(n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ on jatkava, sillä determinantin lauseke sisältää vain yhteen- ja kertolaskua matrisiä alkioista. Siis $GL(n, \mathbb{R}) = \det^{-1}(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \subseteq M(n, \mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{n^2}$ ja $GL(n, \mathbb{R})$ on sileä monisto (Esim. 2.8 a)).

□

5. • $GL(n, \mathbb{R})$ on metriken avaruus, koska se on $\subseteq M(n, \mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{n^2}$, siis T_2 -ehto on voimassa.

• Matrisiä tulon jokainen komponentti saadaan yhteen- ja kertolaskulla alkuperäisten matrisiä alkioista. Siis tulon jatkavuus on ok.

• $\mathcal{Z} : GL(n, \mathbb{R}) \rightarrow GL(n, \mathbb{R})$ jatkava?
 $A \mapsto A^{-1}$

Kts. esim. [Honkasalo; Lin. alg. I, s. 118]

$A^{-1} = [c_{ij}]$, missä

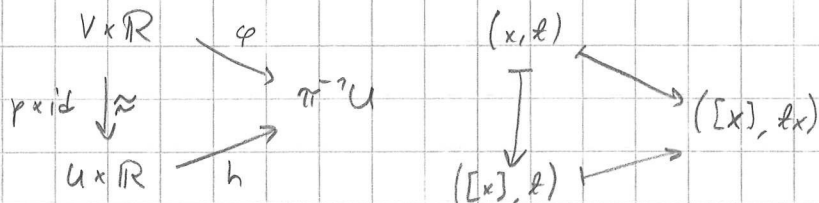
$$c_{ij} = \frac{1}{\det(A)} (-1)^{i+j} \det(A_{ij}),$$

missä A_{ij} on A 'n alimatriisi.

Siis jokainen komponentti $c_{ij} \in \mathbb{R}$ saadaan käyttämällä projektioita ja determinanttia, joka on jatkava funktio. Lisäksi $\det(A) \neq 0$, koska $A \in GL(n, \mathbb{R})$. Siis funktion \mathcal{Z} jokainen komponenttifunktio on jatkava, joten \mathcal{Z} on jatkava.

□

6. a) • h on hyvin määritelty: kun $x \in V$, niin $-x \notin V$, joten tiedosta $[x]$ voidaan päätellä x .



• $h = \varphi \circ (\text{pxid})^{-1}$, joten h on jatkava.

• h on injektio: jos $([x], tx) = ([x'], t'x')$, on $[x] = [x']$, josta seuraa $x = x'$, koska $x, x' \in V$. Siis $tx = t'x' = t'x$, josta seuraa $t = t'$, koska x ei ole nollavektori ($tx = t'x \Rightarrow (t - t')x = \vec{0} \stackrel{x \neq \vec{0}}{\Rightarrow} t - t' = 0$).

• h on surjektio, koska

$$\pi^{-1}U = \{([x], v) \mid [x] \in U, v = tx \text{ jollakin } t \in \mathbb{R}\}.$$

- h^{-1} on jatkuva:

tarkastellaan ensin funktiota $\eta: V \times \mathbb{R} \rightarrow V \times \mathbb{R}^{n+1}$, $(x, t) \mapsto (x, tx)$, joka on selvästi injektio. Merkt. $\varphi: \eta(V \times \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ funktiota $(x, tx) \mapsto t$. Os. että φ on jatkuva:

olk. $(x_0, t_0 x_0) \in \eta(V \times \mathbb{R}^{n+1})$ ja $\varepsilon > 0$.

1° $\underline{t_0 = 0}$: jos $(x, tx) \in \eta(V \times \mathbb{R}^{n+1})$ s.e. $\|(x_0, 0) - (x, tx)\| < \varepsilon$, niin erityisesti $\|0 - tx\| < \varepsilon$, joten $|t| = \|tx\| < \varepsilon$.

$|\varphi(x_0, t_0 x_0) - \varphi(x, tx)|$ koska $x \in S^n$

2° $\underline{t_0 \neq 0}$: jos $\|(x_0, t_0 x_0) - (x, tx)\| < \min\left\{\frac{\varepsilon}{2}, \frac{\varepsilon}{2|t_0|}\right\}$, on $\|t_0 x_0 - tx\| < \frac{\varepsilon}{2}$ ja $\|x_0 - x\| < \frac{\varepsilon}{2|t_0|}$ ja saadaan

$$|\varphi(x_0, t_0 x_0) - \varphi(x, tx)| = |t - t_0| = \|t_0 x - tx\|$$

$$= \|t_0 x - t_0 x_0 + t_0 x_0 - tx\| \leq |t_0| \|x - x_0\| + \|t_0 x_0 - tx\|$$

$$< |t_0| \cdot \frac{\varepsilon}{2|t_0|} + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon. \quad \square \varphi \text{ jatkuva}$$

$$\text{Nyt } h^{-1}: \eta^{-1}U \rightarrow V \times \mathbb{R}^{n+1} \rightarrow U \times \mathbb{R} \\ ([x], tx) \mapsto (x, tx) \mapsto ([x], \varphi(x, tx)) = ([x], t)$$

on jatkuva.

- lineaarisuus säikeillä: kun $x \in \mathbb{R}^{n+1}$, niin funktio $\varphi_x: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$, $t \mapsto tx$, on lineaarinen.

$$\varphi_x(at_1 + bt_2) = (at_1 + bt_2)x = at_1x + bt_2x$$

$$a\varphi_x(t_1) + b\varphi_x(t_2) = at_1x + bt_2x \neq \text{ok.}$$

□

- b) funktio ei olisi hyvin määritelty:

koska $\mathbb{R}P^n$:ssä $[x] = [-x]$, niin saataisiin

$$([x], t) = ([-x], t)$$

$$\Rightarrow h([x], t) = h([-x], t)$$

$$\Rightarrow ([x], tx) = ([-x], t(-x))$$

$$\Rightarrow tx = -tx, \text{ joka ei pidä paikkaansa (paitsi jos } t=0).$$