

Homotopia ja vektori kimpit

Havj. 9; Ratkaisuja.

1. (Ongelma lausekkeessa $p(t) = x \cos t + v \sin t$: saattaa olla $p(t) \notin S^n$)

Osoitetaan, että lauseke

$$p(t) = x \cos(\|v\|t) + \frac{v}{\|v\|} \sin(\|v\|t), \quad v \neq \bar{0}$$

tämä:

$$\begin{aligned} \|p(t)\|^2 &= p(t) \cdot p(t) \\ &= \cos^2(\|v\|t) \underbrace{x \cdot x}_{= \|x\|^2} + 2 \frac{v}{\|v\|} \sin(\|v\|t) \cos(\|v\|t) \underbrace{x \cdot v}_{= 0, \text{ koska } x \perp v} + \frac{1}{\|v\|^2} \sin^2(\|v\|t) v \cdot v \\ &= \cos^2(\|v\|t) + \frac{1}{\|v\|^2} \sin^2(\|v\|t) \|v\|^2 = \cos^2(\|v\|t) + \sin^2(\|v\|t) = 1. \end{aligned}$$

Siiä $p(t) \in S^n \quad \forall t$.

$$\bullet \quad p(0) = x \quad \text{ok.}$$

$$\bullet \quad p'(t) = x \cdot (-\sin(\|v\|t)) \cdot \|v\| + \frac{v}{\|v\|} \cos(\|v\|t) \cdot \|v\|, \\ \text{joten } p'(0) = v \quad \text{ok.}$$

Sitten voinvainen väite:

$$T_x S^n = \{ v \in \mathbb{R}^{n+1} \mid v \perp x \}$$

" \subset " ositteliin Havj. 8 / Teht. 5 a)

" \supset " olk. $v \in \mathbb{R}^{n+1}, v \perp x$.

Jos $v = \bar{0}$, void. val. ratkio polku $p(t) \equiv x$, jolloin $p'(0) = v$
eli $v \in T_x S^n$.

Jos $v \neq \bar{0}$, ylläoleva kaava antaa halutun polun, joten $v \in T_x S^n$. □

2. a) $g_{kj}(x)$ on matriisi, joka vastaa lin. kuvausta $h_k^{-1} \circ h_j$,

$g_{ji}(x)$ on matriisi, joka vastaa lin. kuvausta $h_j^{-1} \circ h_i$,

jolloin tulomatriisi $g_{kj}(x) \cdot g_{ji}(x)$ vastaa näiden yhdistettä

$$(h_k^{-1} \circ h_j) \circ (h_j^{-1} \circ h_i) = h_k^{-1} \circ h_i,$$

jonka matriisi on $g_{ki}(x)$.

id

b) Refl. $(x, v, i) \sim (x, v, i)$, koska $x = x$ ja $\overbrace{g_{ii}(x)}^{=(g_{ii}(x))^{-1}} v = v$

Symm. ol. $(x, v, i) \sim (x', v', j)$ eli $x = x'$ ja $g_{ii}(x)v = v'$,
josta saadaan $x' = x$ ja $g_{ij}(x)v' = v'$
eli $(x', v', j) \sim (x, v, i)$.

Trans.

o. $(x, v, i) \sim (x', v', j)$ eli $x = x'$ ja $g_{ji}(x)v = v'$
 d. $(x', v', j) \sim (x'', v'', k)$ eli $x' = x''$ ja $g_{kj}(\underline{x'})v' = v''$,
 Tällöin $x = x''$ ja
 $v'' = g_{kj}(x)v' = g_{kj}(x) \cdot g_{ji}(x)v = g_{ki}(x)v$
 Siis $(x, v, i) \sim (x'', v'', k)$.

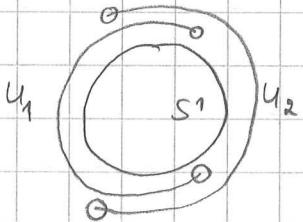
□

Lisäys a)-kohtaan:

selvästiksi $g_{ii}(x) = \text{ykkösmaatriisi } I_n \in GL(n, \mathbb{R})$;

lisäksi $g_{ij}(x) \cdot g_{ji}(x) \stackrel{a)}{=} g_{ii}(x) = I_n \Rightarrow g_{ij}(x) = (g_{ji}(x))^{-1}$.

3.



Olk. $\{U_1, U_2\} S^1$:n avoin peite kuten kuvassa.
 Leikkauksella $U_1 \cap U_2$ on kakrikomponenttia,
 merk. näitä V ja W .

Määritellään $g_{12}: U_1 \cap U_2 \rightarrow GL(1, \mathbb{R}) = \mathbb{R} \setminus \{0\}$

s.e. $g_{12}(x) = 1$, kun $x \in V$,

$g_{12}(x) = -1$, kun $x \in W$.

Joukossa $V \times \mathbb{R}$ tehdään siis samastulotet

$$(x, t) \sim (x, t) \\ \in U_1 \times \mathbb{R} \quad \in U_2 \times \mathbb{R}$$

ja joukossa $W \times \mathbb{R}$

$$(x, t) \sim (x, -t) \\ \in U_1 \times \mathbb{R} \quad \in U_2 \times \mathbb{R}$$

ja saadaan Möbiuksen nauha.

4. Pidetään tunnethuus, että tulovarauksen projekti $\mathbb{X} \times Y \rightarrow \mathbb{X}$ on aina avoin kuvaus.

Olk. $p: E \rightarrow B$ vektoriavaruuden projekti. Riittää se, että jokaisella pisteellä on ympäristö, johon rajoitettuna p on avoin kuvaus. Valitaan tällaisesta $\pi^{-1}(U)$, missä $U \subset B$ on koordinaattiympäristö, eli

\exists homeomorfismi $U \times \mathbb{R}^n \xrightarrow{\cong} \pi^{-1}(U)$

s.e. kaavio kommutoi

$$\begin{array}{ccc} & h & \\ U \times \mathbb{R}^n & \xrightarrow{\cong} & \pi^{-1}(U) \\ pr_1 \searrow & & \downarrow \pi \\ U & & \end{array}$$

Jos $a \in \pi^{-1}(U)$, niin $\pi(a) = \underline{\pi \circ h \circ h^{-1}(a)} = pr_1(h^{-1}(a))$,
 $= pr_1$

joten $\pi = pr_1 \circ h^{-1}$. Koska pr_1 on avoin kuvaus ja h^{-1} on avoin kuvaus (homeomorfismin), on π avoin kuvaus.

□

5. olk. $b \in B_1$, kiinteä; määritellään $h = \hat{f}| : \pi_1^{-1}(b) \rightarrow \pi_1^{-1}(f(b))$
 $(b, e) \mapsto e$

- h hyvin määär.; jos $(b, e) \in \pi_1^{-1}(b)$, on silloin E_1 :in määritelmän nojalla $f(b) = \pi(e)$, josta seuraa $e \in \pi_1^{-1}(f(b))$ ok.
- h injektio: selvä, koska b on kiinteä
- h surjektio: olk. $e \in \pi_1^{-1}(f(b))$. Tällöih siis $\pi(e) = f(b)$ ja E_1 :in määär. nojalla $(b, e) \in E_1$ ja siis $(b, e) \in \pi_1^{-1}(b)$. Nyt $h(b, e) = e$, joten h on surjektio.
- jatkuvuus selvä, koska h on projektiion $B_1 \times E \rightarrow E$ rajoittuma
- h^{-1} on kuvaksen $E \rightarrow B_1 \times E$, $e \mapsto (b, e)$ rajoittuma, joten myös h^{-1} on jatkova.

6. • varmistetaan ensin, että $(b, h(f(b), x)) \in E_1$:

nyt $h(f(b), x) \in \pi_1^{-1}(f(b))$, joten $\pi(h(f(b), x)) = f(b)$, eli E_1 :in määritelmän ehto toteutuu

- Koska $\pi_1(b, h(f(b), x)) = b \in U_1$, on $(b, h(f(b), x)) \in \pi_1^{-1}(U_1)$
- h_1 jatkova, ok.
- h_1 isomorfismi silkeillä: olt. $b \in U_1$, kiinteä.

$$\begin{aligned} \{b\} \times \mathbb{R}^n &\rightarrow \{b\} \times F_{f(b)} = \pi_1^{-1}(b) = F_b(f^*(\xi)) \\ (b, x) &\mapsto (b, h(f(b), x)) \end{aligned}$$

isomorfismi Q , koordinaatilla,
koska h isom. $\mathbb{R}^n \rightarrow F_{f(b)}$

Lisäksi vektoriavaruusstrukturi räikeällä $F_b(f^*(\xi))$ oli määritellyt bijektioni $F_b(f^*(\xi)) \rightarrow F_{f(b)}$ avulla.

Siihen saad. isomorfismi $\mathbb{R}^n \rightarrow F_b(f^*(\xi))$.

- käännekuvaus $h_1^{-1} : \pi_1^{-1}(U_1) \rightarrow U_1 \times \mathbb{R}^n$
 $(b, e) \mapsto (b, \text{pr}_2(h_1^{-1}e))$.

Jos $(b, e) \in \pi_1^{-1}(U_1)$, on siis $\pi_1(b, e) = b \in U_1$, eli $f(b) \in U_1$.

Lisäksi $f(b) = \pi(e)$ eli $e \in \pi_1^{-1}(f(b)) \in \pi_1^{-1}(U_1)$. Siis $h_1^{-1}e$ on määritelty ja $h_1^{-1}e \in U_1 \times \mathbb{R}^n$ ja $\text{pr}_2(h_1^{-1}e) \in \mathbb{R}^n$. Siis $(b, \text{pr}_2(h_1^{-1}e)) \in U_1 \times \mathbb{R}^n$.

- $h_1^{-1} \circ h_1(b, x) = h_1^{-1}(b, h(f(b), x)) = (b, \text{pr}_2(h_1^{-1}(h(f(b), x))))$
 $= (b, \text{pr}_2(f(b), x)) = (b, x)$.
- $h_1 \circ h_1^{-1}(b, e) = h_1(b, \text{pr}_2(h_1^{-1}e)) = (b, h(f(b), \underbrace{\text{pr}_2(h_1^{-1}e)}_{= h_1^{-1}e})) = (b, e)$.

koska $e \in \pi_1^{-1}(f(b))$

□