

### Analiza matematyczna 3B, Lista 11

1. Niech  $\omega$  będzie formą różniczkową klasy  $C^1$  i stopnia  $k$  na  $\mathbb{R}^n$ . Pochodną  $\omega$  traktujemy jako odwzorowanie  $k+1$  liniowe, dokładniej piszemy

$$\omega'(v_1, v_2, \dots, v_{k+1})(x) = (\partial_{v_1} \omega(v_2, \dots, v_{k+1}))(x).$$

Uzasadnij że  $d\omega = (k+1)A(\omega')$  gdzie  $A$  oznacza antysymetryzację. Uzasadnij że antysymetryzacja jest potrzebna, tzn. że  $\omega'$  zwykle nie jest antysymetryczna.

2. Tak jak w zadaniu 3 z poprzedniej listy dla  $v = (v_1, v_2, v_3) \in \mathbb{R}^3$  definiujemy formę  $\omega_v$  wzorem  $\omega_v = v_1 dx_1 + v_2 dx_2 + v_3 dx_3$ . Jeśli  $v$  jest funkcją  $x$  to otrzymujemy w ten sposób formę różniczkową. Przy ustalonym  $x$  znajdź  $w$  takie takie że dla dowolnego  $z$  mamy wzór

$$(d\omega_v)(x) \wedge \omega_z = (w, z) dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3$$

(takie  $w$  nazywamy rotacją  $v$  i oznaczamy przez  $\text{rot}(v)$ ).

3. Niech  $H \subset \mathbb{R}^{m+n}$  będzie hiperpowierzchnią wymiaru  $m$  klasy  $C^k$ . Uzasadnij że  $H$  lokalnie można potraktować jako wykres funkcji, tzn. dla dowolnego  $x \in H$  istnieje otoczenie  $U$ , otoczenie zera  $V \subset \mathbb{R}^m$ , funkcja  $f : V \rightarrow \mathbb{R}^n$  klasy  $C^k$  i odwzorowanie  $\Phi : \mathbb{R}^{m+n} \rightarrow \mathbb{R}^{m+n}$  klasy  $C^k$  z odwrotnością klasy  $C^k$  (dyfeomorfizm klasy  $C^k$ ), takie dla  $F : V \rightarrow \mathbb{R}^{m+n}$  zadanego wzorem  $F(x) = (x, f(x))$  funkcja  $\Phi \circ F$  jest parametryzacją  $U$ .

4. Niech  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$  będzie klasy  $C^1$ ,  $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{n+k}$  będzie zadanym wzorem  $F(x) = (x, f(x))$  (tzn.  $F$  odwzorowuje dziedzinę  $f$  na wykres  $f$ ),  $A \subset \mathbb{R}^n$  będzie mierzalny i  $S = F(A)$ . Niech forma różniczkowa  $\phi$  na  $\mathbb{R}^{n+k}$  będzie zadaną wzorem  $\phi(x, y) = u(x, y) dx_1 \wedge dx_2 \wedge \dots \wedge dx_n$ . Uzasadnij że  $(F^* \phi)(x) = u(x, f(x)) dx_1 \wedge dx_2 \wedge \dots \wedge dx_n$ . Wywnioskuj stąd że

$$\int_S \phi = \int_A u(x, f(x)) dx_1 \wedge dx_2 \wedge \dots \wedge dx_n$$

5. Niech  $H \subset \mathbb{R}^{m+1}$  będzie hiperpowierzchnią wymiaru  $m$  klasy  $C^1$  i niech  $n_x$  będzie wektorem normalnym do  $H$  jednostkowej długości. Zakładając że  $n_x$  jest ciągle definiujemy formę  $\eta$  wzorem  $\eta_x = i_{n_x}(dx_1 \wedge \dots \wedge dx_{m+1})$ . Jeśli  $u$  jest funkcją całkowalną na  $H$  (względem miary powierzchniowej) to

$$\int_H u d\mu = c \int_H u \eta$$

gdzie  $d\mu$  oznacza całkę względem miary powierzchniowej zaś  $c = 1$  lub  $c = -1$ . Wskazówka: wystarczy to pokazać dla hiperpowierzchni sparametryzowanej pewną funkcją  $f$ . Wtedy trzeba pokazać wzór  $cJ(f') dx_1 \wedge \dots \wedge dx_n = f^* \eta$ .

6. Niech  $\gamma(t) = (\cos(t)^3, \sin(t)^3)$  i niech  $A$  będzie obszarem ograniczonym przez  $\gamma([0, 2\pi])$ . Oblicz pole  $A$ .