



Lien ryhmät
D 381 klo. 16-18.

23.4.2012 / Ratkaisu: 6+4=10

1. Todista Jacobin identiteetti derivaatioiksi tulkittujen vektorikenttien kommutaattorille.

Ratkaisu:

Kahden vektorikentän kommutaattori eli *hakatulo* $[\xi, \eta] = \xi \circ \eta - \eta \circ \xi$ on bilineaarinen ja antisymmetrinen. Tehtävänä on todeta, että se toteuttaa myös *Jacobin identiteetin* $[[\xi, \eta], \gamma] + [[\eta, \gamma], \xi] + [[\gamma, \xi], \eta] = 0$.

1. **tapa:** Määritelmän mukaan saadaan, koska vektorikenttä on lineaarikuvaus:

$$\begin{aligned} [[\xi, \eta], \gamma] &= (\xi \circ \eta - \eta \circ \xi) \circ \gamma - \gamma \circ (\xi \circ \eta - \eta \circ \xi) \\ &= \xi \circ \eta \circ \gamma - \eta \circ \xi \circ \gamma - \gamma \circ \xi \circ \eta + \gamma \circ \eta \circ \xi, \end{aligned}$$

joten

$$\begin{aligned} & [[\xi, \eta], \gamma] + [[\eta, \gamma], \xi] + [[\gamma, \xi], \eta] \\ &= \xi \circ \eta \circ \gamma - \eta \circ \xi \circ \gamma - \gamma \circ \xi \circ \eta + \gamma \circ \eta \circ \xi \\ &+ \eta \circ \gamma \circ \xi - \gamma \circ \eta \circ \xi - \xi \circ \eta \circ \gamma + \xi \circ \gamma \circ \eta \\ &+ \gamma \circ \xi \circ \eta - \xi \circ \gamma \circ \eta - \eta \circ \gamma \circ \xi + \eta \circ \xi \circ \gamma \\ &= 0. \end{aligned}$$

2. **tapa:** Lokaaleissa koordinaateissa sileiden vektorikenttien $\xi_x f = \sum_{j=1}^d \xi_j(x) \frac{\partial f}{\partial x_j}$ ja $\eta_x f = \sum_{j=1}^d \eta_j(x) \frac{\partial f}{\partial x_j}$ hakatulo on vektorikenttä, jonka i :s komponentti eli $\frac{\partial}{\partial x_i}$:n kerroin on $\sum_{j=1}^d \left(\xi_j \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} - \eta_j \frac{\partial \xi_i}{\partial x_j} \right)$. Siis $[[\xi, \eta], \gamma]$ on vektorikenttä, jonka i :s komponentti eli $\frac{\partial}{\partial x_i}$:n kerroin on

$$\begin{aligned} & \sum_{j=1}^d \left(\sum_{k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} - \eta_k \frac{\partial \xi_j}{\partial x_k} \right) \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \gamma_j \frac{\partial \left(\sum_{k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} - \eta_k \frac{\partial \xi_i}{\partial x_k} \right) \right)}{\partial x_j} \right) \\ &= \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \eta_k \frac{\partial \xi_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \gamma_j \frac{\partial \left(\xi_k \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} \right)}{\partial x_j} + \gamma_j \frac{\partial \left(\eta_k \frac{\partial \xi_i}{\partial x_k} \right)}{\partial x_j} \right) \\ &= \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \eta_k \frac{\partial \xi_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \gamma_j \frac{\partial \xi_k}{\partial x_j} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} - \gamma_j \xi_k \frac{\partial^2 \eta_i}{\partial x_k \partial x_j} + \gamma_j \frac{\partial \eta_k}{\partial x_j} \frac{\partial \xi_i}{\partial x_k} + \gamma_j \eta_k \frac{\partial^2 \xi_i}{\partial x_k \partial x_j} \right) \end{aligned}$$

Todetaan, että kolmen tällaisen summana - kiertäen $\gamma \rightarrow \eta \rightarrow \xi$ saadaan 0. Yhteenlaskua helpottaa, kun ryhmitellään samannäköiset termit yhteen siitä toivossa, että ne kumoavat toisensa. Pelkkiä ensimmäisiä derivaattoja sisältävien termien summaksi

tulee

$$\begin{aligned} & \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \eta_k \frac{\partial \xi_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \gamma_j \frac{\partial \xi_k}{\partial x_j} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} + \gamma_j \frac{\partial \eta_k}{\partial x_j} \frac{\partial \xi_i}{\partial x_k} \right. \\ & + \eta_k \frac{\partial \gamma_j}{\partial x_k} \frac{\partial \xi_i}{\partial x_j} - \gamma_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \xi_i}{\partial x_j} - \xi_j \frac{\partial \eta_k}{\partial x_j} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_k} + \xi_j \frac{\partial \gamma_k}{\partial x_j} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} \\ & \left. + \gamma_k \frac{\partial \xi_j}{\partial x_k} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} - \xi_k \frac{\partial \gamma_j}{\partial x_k} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} - \eta_j \frac{\partial \gamma_k}{\partial x_j} \frac{\partial \xi_i}{\partial x_k} + \eta_j \frac{\partial \xi_k}{\partial x_j} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_k} \right). \end{aligned}$$

Poimitaan tästä ne, joiden derivoimaton kerroin on ξ :n komponentti

$$\begin{aligned} & \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \xi_j \frac{\partial \eta_k}{\partial x_j} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_k} + \xi_j \frac{\partial \gamma_k}{\partial x_j} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} - \xi_k \frac{\partial \gamma_j}{\partial x_k} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} \right) \\ & = \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \xi_k \frac{\partial \gamma_j}{\partial x_k} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} \right) + \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_j \frac{\partial \gamma_k}{\partial x_j} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_k} - \xi_j \frac{\partial \eta_k}{\partial x_j} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_k} \right) \\ & = \sum_{j,k=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} - \xi_k \frac{\partial \gamma_j}{\partial x_k} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} \right) + \sum_{k,j=1}^d \left(\xi_k \frac{\partial \gamma_j}{\partial x_k} \frac{\partial \eta_i}{\partial x_j} - \xi_k \frac{\partial \eta_j}{\partial x_k} \frac{\partial \gamma_i}{\partial x_j} \right) = 0 \end{aligned}$$

Samalla tavalla käsitellään η - ja γ -kertoimiset termit ja lopuksi toisen asteen derivaat.

2. Määritelmä: *Lien ryhmän (yleisemmin: topologisen ryhmän) G osajoukossa $E \subset G$ määritelty reaaliarvoinen (tai kompleksiarvoinen tms.) funktio $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ on vasemmalta tasaisesti jatkuva, jos kaikille $\epsilon > 0$ on olemassa neutraalialkion $e \in G$ ympäristö $V \subset G$ siten, että $|f(x) - f(y)| \leq \epsilon$ kaikilla $x \in E$ ja $y \in E \cap Vx$. Vastaavasti määritellään oikealta tasaisesti jatkuva funktio.*

Osoita, että kompaktissa osajoukossa $E \subset G$ jokainen jatkuva funktio on vasemmalta ja oikealta tasaisesti jatkuva.

Ratkaisu: Jäljitellään vastaavaa reaalimuuttujan reaalifunktiota koskevan lauseen todistusta. Ryhmässä siirrot vastaavat alkiolla kertomista. (Keksimisvaiheessa olisi varmaan ollut hyvä käyttää additiivisesti merkittyä abelin ryhmää.) Olkoon $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ jatkuva kompaktissa osajoukossa $E \subset G$ ja $\epsilon > 0$. Koska f on jatkuva, on jokaisella $z \in E$ avoin ympäristö $U_z \subset G$ siten, että

$$|f(z) - f(y)| \leq \epsilon \quad \text{kaikilla } y \in E \cap U_z.$$

Koska alkiolla kertominen on homeomorfismi $G \rightarrow G$, niin $U_z = V_z z$ jollekin neutraali-alkion avoimelle ympäristölle V_z , nimittäin ympäristölle $V_z = U_z z^{-1}$. **Koska ryhmän kertolasku on jatkuva, on olemassa neutraalialkion e ympäristö W_z siten, että $W_z W_z \subset V_z$, jolloin erityisesti $W_z \subset V_z$.** Ympäristöt $W_z z$ ovat kompaktin joukon E avoin peite, joten jo äärellisen monen yhdiste peittää E :n. Valitaan V :ksi vastaavien äärellisen monen ympäristön $W_j = W_{z_j}$ leikkaus, joka on neutraali-alkion ympäristö. Jos nyt $x \in E$ ja $y \in E \cap Vx$, niin

$$\exists j \in \{1, \dots, n\} : x \in W_j z_j. \text{ Tällöin } |f(x) - f(z_j)| \leq \epsilon$$

$$y \in E \cap Vx \subset E \cap W_j x \subset E \cap W_j W_j \subset V_{z_j}. \text{ Tällöin } |f(y) - f(z_j)| \leq \epsilon$$

$$\text{Siis } |f(z) - f(y)| \leq 2\epsilon \quad \text{kaikilla } u \in E \cap U_z. \quad \square$$

Toinen väite todistetaan vastaavasti.

3. Osoita, että moduli Δ on jatkuva kuvaus $G \rightarrow (\mathbb{R}_+, \cdot)$.

Vihje: Tarkastele sellaista jatkuvaa kompaktikantajaista funktiota $f : G \rightarrow \mathbb{R}$, jolla

$$\int_G f(x) d\mu(x) = 1.$$

Osoita, että

$$\Delta(g) = \int_G f(xg^{-1}) d\mu(x).$$

ja käytä edellisen tehtävän tulosta.

Ratkaisu: Oletuksena on tietenkin, että μ on jonkin Lien ryhmän G Haarin mitta, siis vaseninvariantti, jolloin modulin määritelmän ja f :stä tehdyn oletuksen mukaan

$$\int_G f(xg^{-1}) d\mu(x) = \Delta(g) \int_G f(x) d\mu(x) = \Delta(g).$$

Siis Δ on kuvaus $g \mapsto \int_G f(xg^{-1}) \mu$. Oletuksen mukaan f on jatkuva, siis edellisen tehtävän mukaan molemmiin puolin tasaisesti jatkuva, joten kaikille $\epsilon > 0$ on olemassa neutraali-alkion $e \in G$ ympäristö $V \subset G$ siten, että $|f(g) - f(h)| \leq \epsilon$ kaikilla $g \in \text{supp } f$ ja $h \in \text{supp } f \cap gV$. Jälkiviisaina huomaamme, että V^{-1} on neutraali-alkion ympäristö, koska käänteisalkion muodostaminen on homeomorfismi. Olkoon $g \in \text{supp } f$ ja $h \in \text{supp } f \cap V^{-1}g$

$$\begin{aligned} |\Delta(g) - \Delta(h)| &= \left| \int_G f(xg^{-1}) d\mu(x) - \int_G f(xh^{-1}) d\mu(x) \right| \\ &= \left| \int_{xg^{-1} \in \text{supp } f} f(xg^{-1}) d\mu(x) - \int_{xh^{-1} \in \text{supp } f} f(xh^{-1}) d\mu(x) \right| \\ &\leq \int_{xg^{-1} \in \text{supp } f \text{ tai } xh^{-1} \in \text{supp } f} |f(xg^{-1}) - f(xh^{-1})| d\mu(x) \\ &\leq \int_{x \in g \text{supp } f \cup h \text{supp } f} \epsilon d\mu(x), \end{aligned}$$

sillä $xh^{-1} \in xg^{-1}V$, eli $h^{-1} \in g^{-1}V$, koska oletettiin, että $h \in V^{-1}g$.

Lopuksi huomataan, että

$$\int_{x \in g \text{supp } f \cup h \text{supp } f} \epsilon d\mu(x) = \epsilon \left(\int_{g \text{supp } f} 1 d\mu(x) + \int_{h \text{supp } f} 1 d\mu(x) \right) = 2\epsilon \mu(\text{supp } f).$$

Tämä riittää, sillä $\text{supp } f$ on äärellinen, koska Haarin mitan määritelmässä on vaadittu, että kompatit joukot ovat äärellismittaisia.

4. Osoita, että jos μ on vaseninvariantti (eli Haarin) mitta, niin $\Delta(x^{-1})d\mu(x)$ on oikeainvariantti mitta.

Ratkaisu: Modulin määritelmän mukaan

$$(1) \quad \Delta(g) \int_G f(x) d\mu(x) = \int_G f(xg^{-1}) d\mu(x).$$

Vaihtamalla g :n rooliin g^{-1} saadaan

$$(2) \quad \Delta(g^{-1}) \int_G f(x) d\mu(x) = \int_G f(xg) d\mu(x).$$

Koska Δ on homomorfismi eli multiplikatiivinen, niin kaikilla g ja $x \in G$ pätee $\Delta(gxg^{-1}) = \Delta(x)$, erityisesti $\Delta(g)\Delta(g^{-1}) = 1$.

$$\begin{aligned}
\int_G f(x) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) &= \Delta(g) \left(\Delta(g^{-1}) \int_G f(x) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) \right) \\
&\stackrel{(2)}{=} \Delta(g) \left(\int_G f(xg) \Delta((xg)^{-1}) d\mu(x) \right) \\
&= \Delta(g) \int_G f(xg) \Delta(g^{-1}x^{-1}) d\mu(x) \\
&= \Delta(g) \int_G f(xg) \Delta(g^{-1})\Delta(x^{-1}) d\mu(x) \\
&= \Delta(g)\Delta(g^{-1}) \int_G f(xg) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) \\
&= \int_G f(xg) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) \quad \square
\end{aligned}$$

Seuraus Kaikilla $g \in G$ ja kompaktikantajaisilla jatkuvilla funktioilla f on

$$\int_G f(x^{-1}) d\mu(x) = \int_G f(x)\Delta(x^{-1}) d\mu(x)$$

Huomataan aluksi, että

$$f \mapsto \int_G f(x^{-1})\Delta(x^{-1}) d\mu(x)$$

on vaseninvariantti mitta, minkä näkee heti soveltamalla mitan $\Delta(x^{-1})d\mu(x)$ oikeainvarianssia funktioon $\varphi(x) = f(x^{-1})$, jolloin saadaan

$$\begin{aligned}
\int_G \varphi(xg) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) &= \int_G \varphi(x) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) \\
\text{eli } \int_G f(g^{-1}x^{-1}) \Delta(x^{-1}) d\mu(x) &= \int_G f(x^{-1}) \Delta(x^{-1}) d\mu(x).
\end{aligned}$$

Koska vaseninvariantit eli Haarin mitat eroavat toisistaan vain vakio kertoimella, on siis olemassa luku $C > 0$, jolla

$$\int_G f(x^{-1})\Delta(x^{-1}) d\mu(x) = C \int_G f(x) d\mu(x).$$

Soveltamalla tätä valiten f :n rooliin vasemman puolen integroitavan funktion $\psi(x) = f(x^{-1})\Delta(x^{-1})$ saa, huomaten aluksi, että $1 = \Delta(x)\Delta(x^{-1})$:

$$\begin{aligned}
\int_G f(x) d\mu(x) &= \int_G f(x)\Delta(x)\Delta(x^{-1}) d\mu(x) = C \int_G f(x^{-1})\Delta(x^{-1}) d\mu(x), \\
\text{siis } C \int_G f(x) d\mu(x) &= C^2 \int_G f(x^{-1})\Delta(x^{-1}) d\mu(x),
\end{aligned}$$

$$\text{mutta } C \int_G f(x) d\mu(x) = \int_G f(x^{-1})\Delta(x^{-1}) d\mu(x),$$

joten $C = 1$.

5. Osoita, että sarakevektoreille $X, Y \in \mathbb{R}^2$ ja 2×2 -neliomatriisille A pätee $\det[AX, AY] = \det A \det[X, Y]$. Huomaa ettei hakasulku tässä ole Lien algebran laskutoimitus, vaan matriisisulkeet sarakkeiden ympärillä.

Ratkaisu: Koska matriisi ikerrotaan sarakkeittain, niin Helppo: $\det[AX, AY] = \det(A[X, Y]) = \det A \det[X, Y]$.

6. Luentotekstissä (1.30 c)?) on tarkasteltu tason $M = \mathbb{R}^2$ 1-muotoa

$$\omega = -x_2 dx_1 + x_1 dx_2,$$

jolle tavallisessa kannassa on tangenttivektorille $X = (a, b)$ pisteessä $p = (x, y)$

$$\begin{aligned} \omega_p(X) &= x_2(-dx_1)_p(a, b) + x_1(dx_2)_p(a, b) = -x_2a + x_1b = x_1b - x_2a \\ &= \det \begin{bmatrix} x_1 & a \\ x_2 & b \end{bmatrix} = \det[p, X]. \end{aligned}$$

Differentiaalimuodolla ω on rajoittuma alimonistoon $\mathbb{S}_1 \subset \mathbb{R}^2$, joten ω antaa yksiulotteisen "tilavuusmuodon" yksikköympyrälle. Yllä laskettiin juuri, että pisteittäin $\omega_p(X) = \det[p, X]$. Tästä voi päätellä, että ω on rotaatioinvariantti eli invariantti ryhmän $\text{SL}_2(\mathbb{R})$ suhteen, toisin sanoen

$$F^*\omega = \omega \text{ kaikilla } F \in \text{SL}_2(\mathbb{R}),$$

sillä lineaarikuvaus $F \in \text{SO}_2(\mathbb{R})$ on itsensä derivaatta, joten jokaisessa pisteessä p on edellisen tehtävän mukaan — huomaten taas, että $[\]$ ovat matriisisulkeita:

$$\begin{aligned} (F^*\omega)_p(X) &= \omega_{F(p)}((DF)_p(X)) = \det[F(p), (DF)_p(X)] \\ &= \det[F(p), F(X)] = \det[p, X] = \omega_p(X). \end{aligned}$$

Ryhmä $\text{SO}_2(\mathbb{R})$ kuvaa tietenkin ympyrän itselleen, joten on mielekästä ja edellä lasketun mukaan myös totta, että myös ω :n rajoittuma ympyrälle on invariantti ryhmän $\text{SO}_2(\mathbb{R})$ suhteen. Ympyrä on yksiulotteinen, joten 1-muoto ω määrittelee ympyrällä mitan $|\omega|$, joka edellä sanotun mukaan on invariantti ryhmän $\text{SO}_2(\mathbb{R})$ suhteen ja tietenkin myös peilausten suhteen, siis koko ortogonaaliryhmän $\text{O}(2)$ suhteen.

Todista, että $|\omega|$ on vakiokerrointa vaille sama asia kuin kaarenpituus.

Ratkaisu: Teoria tekee ongelman triviaaliksi: Kumpikin on Haarin mitta tason kierrojen ryhmässä \mathbb{S}_1 .

7. (Jatkoa)

Osoita, että koko ympyrän $|\omega|$ -mitta on 2π , joten ympyrän \mathbb{S}_1 normeerattu Haarin mitta on $\frac{1}{2\pi}|\omega|$. Ratkaisu: Lasketaan koordinaateissa ja ratkaistaan samalla edellinenkin tehtävä uudelleen ilman Haarin mitan yksikäsitteisyyttä. Melkein koko ympyrän kattaa karttakuvaus

$$\varphi :]0, 2\pi[\rightarrow \mathbb{S}_2 : (x, y) \mapsto \varphi(t) = (\cos t, \sin t).$$

Helpotetaan merkintöjä:

$$\omega = -ydx + xdy \in T^*\mathbb{S}_1.$$

dx on kuvauksen $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : t \mapsto \cos t$ derivaatta, siis $dx_t(a) = -\sin t \cdot a$ eli $dx_t = -\sin t dt$. Vastaavasti dy on kuvauksen $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : t \mapsto \sin t$ derivaatta, siis $dy_t(a) = \cos t \cdot a$ eli $dy_t = \cos t dt$. Kaiken kaikkiaan siis $\omega = -y dx + x dy = \sin^2 t dt + \cos^2 t dt = (\sin^2 + \cos^2 t) dt$. Tässä koordinaatistossa siis $\omega = 1 dt$, joten $|\omega| = 1$. Koko karttapalan

mitaksi tulee siten $\int_0^{2\pi} 1 dt = 2\pi$. Tämä on saman tien koko ympyrän mitta, sillä toinen kartta peittää vain yhden lisäpisteen.

8. *Konstruoi differentiaalimuotojen avulla rotaatioinvariantti mitta pallolle \mathbb{S}_2 . Laske eksplisiittisesti auki.*

Ratkaisu: Luentotekstissä on esimerkkinä 1.30 c) rotaatioinvariantti mitta avaruudessa \mathbb{R}^n . Tapaukseen $n = 3$ sovitettuna se on

$$\omega = \sum_{j=1}^n (-1)^{j-1} x_j dx_1 \wedge \cdots \wedge \widehat{dx_j} \wedge \cdots \wedge dx_n = x_1 dx_2 \wedge dx_3 - x_2 dx_1 \wedge dx_3 + x_3 dx_1 \wedge dx_2.$$

Tässä ω siis on $n - 1 = 2$ -muoto. Selvästi

$$\begin{aligned} \omega_x(X, Y) &= x_1 dx_2 \wedge dx_3(X, Y) - x_2 dx_1 \wedge dx_3(X, Y) + x_3 dx_1 \wedge dx_2(X, Y) \\ &= x_1 \begin{vmatrix} dx_2(X) & dx_3(X) \\ dx_2(Y) & dx_3(Y) \end{vmatrix} - x_2 \begin{vmatrix} dx_1(X) & dx_3(X) \\ dx_1(Y) & dx_3(Y) \end{vmatrix} + x_3 \begin{vmatrix} dx_1(X) & dx_2(X) \\ dx_1(Y) & dx_2(Y) \end{vmatrix} \\ &= \det[x, X, Y], \quad (\text{= "vektorikolmitulo" } x \cdot X \times Y) \end{aligned}$$

joka ω on rotaatioinvariantti, ja siis myös sen rajoittuma yksikköpalloon S_{n-1} on rotaatioinvariantti. Pallolle rajoitettu mitta $|\omega|$ on etsitty rotaatioinvariantti mitta.

Lasketaan pallon koordinaateissa $\alpha \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$, $\beta \in]-\pi, \pi[$.

$$\begin{aligned} x_1 &= \sin \alpha \\ x_2 &= \cos \alpha \sin \beta \\ x_3 &= \cos \alpha \cos \beta \end{aligned}$$

eli lokaalissa parametrisoinnissa

$$x = F(\alpha, \beta) = (\sin \alpha, \cos \alpha \sin \beta, \cos \alpha \cos \beta),$$

jonka tangenttikuvaus on lineaarikuvaus, jonka matriisi (F :n Jacobin matriisi) on

$$(DF)_{(\alpha, \beta)} = \begin{bmatrix} \cos \alpha & 0 \\ -\sin \alpha \sin \beta & \cos \alpha \cos \beta \\ -\sin \alpha \cos \beta & -\cos \alpha \sin \beta \end{bmatrix} (= \begin{bmatrix} dx_1 \\ dx_2 \\ dx_3 \end{bmatrix}).$$

Siirretään 2-muoto kartalle: Olkoot A ja B tangenttivektoreita kartalla $\subset \mathbb{R}^2$.

$$\begin{aligned} (F^*\omega)_{(\alpha, \beta)}(AB) &= \omega_{F(\alpha, \beta)}((DF)_{(\alpha, \beta)}A, (DF)_{(\alpha, \beta)}B) \\ &= \det [F(\alpha, \beta), (DF)_{(\alpha, \beta)}A, (DF)_{(\alpha, \beta)}B]. \end{aligned}$$

Toisaalta

$$(F^*\omega)_{(\alpha, \beta)}(AB) = \omega(\alpha, \beta) d\alpha \wedge d\beta(A, B) = \omega(\alpha, \beta) \begin{vmatrix} A_\alpha & A_\beta \\ B_\alpha & B_\beta \end{vmatrix}.$$

Etsityn mitan painofunktio on siis

$$\begin{aligned} |\omega(\alpha, \beta)| &= |\omega(\alpha, \beta)| \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = \left| \det \left[F(\alpha, \beta), (DF)_{(\alpha, \beta)}\left(\frac{\partial}{\partial \alpha}\right), (DF)_{(\alpha, \beta)}\left(\frac{\partial}{\partial \beta}\right) \right] \right| \\ &= \left| \begin{vmatrix} \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ \cos \alpha \sin \beta & -\sin \alpha \sin \beta & \cos \alpha \cos \beta \\ \cos \alpha \cos \beta & -\sin \alpha \cos \beta & -\cos \alpha \sin \beta \end{vmatrix} \right| = |\cos \alpha|, \end{aligned}$$

kuten tietysti pitääkin.

9. Käytössäsi on kaikki ”Lineaariset Lien ryhmät”-kurssin tiedot. Osoita, että lineaarisen Lien ryhmän $G \subset M^{n \times n}$ Lien algebra on

$$\mathfrak{g} = \{X \in M^{n \times n} \mid \exp(tX) \in G \text{ kaikille } t \in \mathbb{R}\}.$$

Ratkaisu: On todistettu, että eksponenttifunktio on kuvaus Lien ryhmän G lien algebralta \mathfrak{g} ryhmälle G , joten ainakin

$$\mathfrak{g} \subset \{X \in M^{n \times n} \mid \exp(tX) \in G \text{ kaikille } t \in \mathbb{R}\}.$$

Olkoonpa sitten $\exp(tX) \in G$ kaikille $t \in \mathbb{R}$. Tässä on mitä ilmeisimmin sileä polku ryhmällä G , joten sen derivaattana origossa on $X \in \mathfrak{g}$. Siinä kaikki! Merkittävää tässä on se, ettei muita polkuja kuin eksponenttifunktiosta tulevia, lainkaan tarvita Lien algebran tekoon.