

Notes: Differential Manifolds

Guan Luo *

Tsinghua University

该文章是看 An Introduction to Manifolds [1] 的学习笔记。

1 Euclidean Spaces

欧氏空间是所有流形的原型。其特殊之处在于包含一套标准的全局坐标。使得在 \mathbb{R}^n 上的所有构造都可以用标准坐标来定义，但这也混淆了哪些概念是流形内在蕴含的。普遍的流形定义是没有标准坐标的，因此只有独立于坐标的概念在流形上才有意义。本章的目的在于把 \mathbb{R}^n 上的微积分泛化到坐标独立的定义。如，将切线向量定义为一个函数的微分，而非全局坐标下的方向或者一系列数字。本章核心的两个概念：楔积 (wedge product) 和外导数 (exterior derivative)。

1.1 Definitions

C^k : 一个函数 $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ 被认为在 p 点 k -阶连续可微，如果其微分 1 在 p 点存在且连续，其中 $j \leq k$ 。

$$\frac{\partial^j f}{\partial x^{i_1} \dots \partial x^{i_j}} \quad (1)$$

C^∞ : 一个函数对于任意 k ，都是 C^k 的，通常认为“smooth”和“ C^∞ ”是等价的。

实解析 (real-analytic): 一个函数 f 在 p 点是实解析的，如果在其邻域内等于函数在 p 点的泰勒级数，即式 3。显然，一个实解析的函数必然是 C^∞ ，但反之未必，如 4。

$$f(x) = f(p) + \sum_i \frac{\partial f}{\partial x^i}(p)(x^i - p^i) + \frac{1}{2!} \sum_{i,j} \frac{\partial^2 f}{\partial x^i \partial x^j}(p)(x^i - p^i)(x^j - p^j) \quad (2)$$

$$+ \dots + \frac{1}{k!} \sum_{i_1, \dots, i_k} \frac{\partial^k f}{\partial x^{i_1} \dots \partial x^{i_k}}(p)(x^{i_1} - p^{i_1}) \dots (x^{i_k} - p^{i_k}) + \dots \quad (3)$$

$$f(x) = \begin{cases} e^{-1/x} & \text{for } x > 0, \\ 0 & \text{for } x \leq 0 \end{cases} \quad (4)$$

1.2 Taylor's Theorem with Remainder

Star-shaped: 在 p 点的邻域，且该集合内任意点 x ， p 和 x 的连线段都在集合内。

Theorem: 设 f 在关于 p 点的 star-shaped 集合 U 内是 C^∞ 的，则存在函数 $g_1(x), \dots, g_n(x) \in C^\infty(U)$ ，使得 5 成立。

$$f(x) = f(p) + \sum_{i=1}^n (x^i - p^i) g_i(x), g_i(p) = \frac{\partial f}{\partial x^i}(p) \quad (5)$$

*lg22@mails.tsinghua.edu.cn

其中, 函数 $g_i(x)$ 的定义如 6 所示。

$$g_i(x) = \int_0^1 \frac{\partial f}{\partial x^i}(p + t(x-p)) dt \quad (6)$$

不妨令 $n = 1$ 和 $p = 0$, 则上式 5 简化如下, 且 g 函数同样满足 C^∞ , 则可以同样进行展开

$$f(x) = f(0) + xg_1(x), \quad g_i(x) = g_i(0) + xg_{i+1}(x) \quad (7)$$

从而有

$$\begin{aligned} f(x) &= f(0) + x(g_1(0) + xg_2(x)) \\ &= f(0) + xg_1(0) + x^2(g_2(0) + xg_3(x)) \\ &= f(0) + g_1(0)x + g_2(0)x^2 + \cdots + g_i(0)x^i + g_{i+1}(0)x^{i+1} \end{aligned}$$

反复进行微分可得

$$g_k(0) = \frac{1}{k!} f^{(k)}(0), \quad k = 1, 2, \dots, i$$

1.3 Tangent Vectors as Derivatives

Directional Derivatives: 设一条线穿过 $p = (p^1, \dots, p^n)$, 方向为 $v = \langle v^1, \dots, v^n \rangle$, 则有线上的点参数化为 $c(t) = (p^1 + tv^1, \dots, p^n + tv^n)$, 对于 p 点邻域内的光滑函数 f , 其方向导数的定义如 8。

$$D_v f = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(c(t)) - f(p)}{t} = \left. \frac{d}{dt} f(c(t)) \right|_{t=0} \quad (8)$$

根据链式法则, 我们可知

$$D_v f = \sum_{i=1}^n v^i \left. \frac{\partial f}{\partial x^i} \right|_p \quad (9)$$

因此, 方向 v 在 p 点上定义了一个对于函数 f 的操作。

$$D_v = \sum v^i \left. \frac{\partial}{\partial x^i} \right|_p \quad (10)$$

这种将方向 v 映射方向导数 D_v 提供了一种将切线方向描述为函数算子的方式。

1.4 Germs of Functions

equivalence relation: 在 S 上的等价关系是 $S \times S$ 的子集, 满足自反性、对称性和传递性。

algebra: 算数是定义在域 K 上的向量空间 A , 且有乘法定义。

$$\mu : A \times A \rightarrow A \quad (11)$$

且满足结合律、分配律和同质律, 即对于 $a, b, c \in A, r \in K$, 有

$$\begin{aligned} (a \cdot b) \cdot c &= a \cdot (b \cdot c) \\ (a + b) \cdot c &= a \cdot c + b \cdot c, \quad a \cdot (b + c) = a \cdot b + a \cdot c \\ r(a \cdot b) &= (ra) \cdot b = a \cdot (rb) \end{aligned}$$

linear map: 定义在域 K 上, 从向量空间 V 到 W 的映射 L 满足对于 $r \in K, u, v \in V$

$$L(u + v) = L(u) + L(v), \quad L(rv) = rL(v) \quad (12)$$

algebra homomorphism: 定义在域 K 的 algebra 上的线性映射 $L : A \rightarrow A'$, 且满足算数乘法 $L(ab) = L(a)L(b), a, b \in A$ 。

1.5 Derivations at a Point

对于 p 点任意切向量 v , 方向导数提供了一个将 C^∞ 函数到实数的映射 $D_v : C_p^\infty \rightarrow \mathbb{R}$ 。根据定义 10, 方向导数是线性映射, 且满足莱布尼茨规则 13。

$$D_v(fg) = (D_v f)g(p) + f(p)(D_v g) \quad (13)$$

通常来说, 任何线性映射 $D_v : C_p^\infty \rightarrow \mathbb{R}$ 且满足莱布尼茨 13 被称为 p 点上的微分, 将 p 点上所有微分组成的集合表示为 $D_p(\mathbb{R}^n)$, 该集合实际上为实向量空间, 由于任意两个微分的和、和常量的乘法仍为 p 点上的微分。至此我们知道方向导数是切线空间 $T_p(\mathbb{R}^n)$ 到微分空间 $D_p(\mathbb{R}^n)$ 的线性映射。

$$\phi : T_p(\mathbb{R}^n) \rightarrow D_p(\mathbb{R}^n), v \mapsto D_v = \sum v^i \frac{\partial}{\partial x^i} \Big|_p \quad (14)$$

以下我们证明从切线空间到微分空间映射是双射, 只需要证明任意微分都可以映射回方向即可。根据定义 5 和莱布尼茨规则 13 可得

$$Df(x) = D(f(p) + \sum (x^i - p^i)g_i(x)) = \sum (Dx^i)g_i(p) + \sum (p^i - p^i)Dg_i(x) = \sum (Dx^i) \frac{\partial f}{\partial x^i}(p) \quad (15)$$

从而可得 $D = D_v$ 对于 $v = \langle Dx^1, \dots, Dx^n \rangle$ 。上述定理说明在 p 点的切线向量和微分是一一对应的, 在切线空间的标准基展开可以对应为微分上展开

$$v = \sum v^i \frac{\partial}{\partial x^i} \Big|_p \quad (16)$$

1.6 Vector Fields

由于切向量空间 $T_p(\mathbb{R}^n)$ 有基 $\{\partial/\partial x^i|_p\}$, 任何切向量都可以表示成线性组合。

$$X_p = \sum a^i \frac{\partial}{\partial x^i} \Big|_p \quad (17)$$

我们认为如果系数 a^i 在子集 U 上是 C^∞ 的, 则向量域在 U 上是 C^∞ 的。

Multiplication: 函数和向量域的乘法定义为逐点的乘法。 $(fX)_p = f(p)X_p$, 如果向量域是 C^∞ , 函数 f 是 C^∞ 的, 则 $fX = \sum (fa^i)\partial/\partial x^i$ 是 C^∞ 。

$\mathfrak{F}(U)$: 开集上所有 C^∞ 函数的环组成的集合。

$\mathfrak{X}(U)$: 开集上所有 C^∞ 向量域组成的集合。

R-module: R 是一个可交换环, 则左 R-module 是一个带常量乘法映射的阿贝尔群, 满足结合律、有单位元、分配律, 即对于 $r, s \in R, a, b \in A$ 。

$$(rs)a = r(sa), 1a = a, (r+s)a = ra + sa, r(a+b) = ra + rb \quad (18)$$

R-module homomorphism: 设 A 和 A' 是 R-modules, 则同态是从 A 到 A' 的映射 $f : A \rightarrow A'$, 同时保留了加法和常量乘法, 即对于 $a, b \in A, r \in R$ 。

$$f(a+b) = f(a) + f(b), f(ra) = rf(a) \quad (19)$$

1.7 Vector Fields as Derivations

我们定义向量域的导数为 Xf , 对于 C^∞ 的向量域 X 和函数 $f, (Xf)(p) = X_p f$, 由 $X = \sum a^i \partial/\partial x^i$, 我们得到

$$(Xf)(p) = \sum a^i(p) \frac{\partial f}{\partial x^i}(p) \quad (20)$$

上式 20 说明了 Xf 同样是 C^∞ 的函数, 且存在 R -linear 映射 $f \mapsto Xf$, 显然该操作的莱布尼茨规则如下。

$$X(fg) = (Xf)g + f(Xg) \quad (21)$$

如果 A 是域 K 上的算数, 则在 A 上的导数是 K -linear 映射 D , 使得

$$D(ab) = (Da)b + aDb \text{ for all } a, b \in A \quad (22)$$

由于 A 上的导数在加法和常量乘法下封闭, 因此组成集合表示为 $\text{Der}(A)$, 因此一个 C^∞ 上的向量域生成了一个算数 $C^\infty(U)$ 上的导数, 即

$$\varphi : \mathfrak{X}(U) \rightarrow \text{Der}(C^\infty(U)), X \mapsto (f \mapsto Xf) \quad (23)$$

正如所有切线向量可以表示为逐点的导数 (一个从 C^∞ 到 \mathcal{R} 的映射), 向量域可以表示为算数 C^∞ 的导数 (一个从 C^∞ 到 C^∞ 的映射)。

1.8 The Exterior Algebra of Multivectors

multivectors of degree k(k-covectors): 具有 k 个自变量的多元线性函数, 其自变量间具有反对称性或者交替性质, 即交换两个自变量的顺序, 函数的符号会改变, 常见的如矩阵的行列式和向量的叉积。

wedge product: 楔积是叉积在 n 维向量空间的共向量操作的泛化。

Hom(V, W): 如果 V 和 W 均为实向量空间, 我们用 $\text{Hom}(V, W)$ 表示所有线性映射 $f : V \rightarrow W$ 的集合。

dual space: 设 V 是实向量空间, 其对偶空间 V^\vee 定义为 $V^\vee = \text{Hom}(V, \mathbb{R})$, 对偶空间的元素被称为向量空间 V 上的 covectors 或者 1-covectors。

dual space basis: 以后假设 V 是有限实向量空间, 其一组基为 e_1, \dots, e_n , 则任意元素可以唯一表示为线性组合 $v = \sum v^i e_i, v^i \in \mathbb{R}$, 设 $\alpha^i : V \rightarrow \mathbb{R}$ 为线性映射选取出第 i 个坐标, 即 $\alpha^i(v) = v^i$, 则 $\alpha^1, \dots, \alpha^n$ 构成了对偶空间的一组基。进一步的说明有限维向量空间和其对偶空间的维度相同。

证明: 对于任意线性函数 $f \in V^\vee$ 和 $v = \sum v^i e_i \in V$, 有

$$f(v) = \sum v^i f(e_i) = \sum f(e_i) \alpha^i(v) \Rightarrow f = \sum f(e_i) \alpha^i$$

且这组线性函数间相互独立, 设 $\sum c_i \alpha^i = 0$, 则分别施加向量 e_j , 有

$$0 = \sum_i c_i \alpha^i(e_j) = \sum_i c_i \delta_j^i = c_j, j = 1, \dots, n$$

permutation: 一个转置 σ 是在集合 $A = \{1, \dots, k\}$ 上的重排序映射满足 $\sigma : A \rightarrow A$, 循环转置若满足 $\sigma(a_1) = a_2, \dots, \sigma(a_r) = a_1$, 并保持其余元素不变, 则称为 r -cycle, 一般的转置可以表示为

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 2 & 4 & 5 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

the sign of permutation: 转置的符号由其分解得到的不相交的循环转置的个数决定, 奇数为-1, 偶数为+1, 记录一个转置后对应序列的逆序数为 # inversions, 则有

$$\text{sgn}(\sigma) = (-1)^{\# \text{inversions}}, \text{sgn}(\sigma\tau) = \text{sgn}(\sigma)\text{sgn}(\tau)$$

1.9 Multilinear Functions

k-linear(k-tensor): 用 $V^k = V \times V \times \dots \times V$ 表示 k 个相同实向量空间的笛卡尔积, 一个函数 $f : V^k \rightarrow \mathbb{R}$ 被称为 k -linear 如果对 k 个自变量中的任意变量满足线性条件, 所有在 V 上的 k -tensors 记为 $L_k(V)$, k 为函数 f 的度 (degree)。例如两个向量的点乘是 bilinear 的, n 维矩阵的行列式 (看成一个函数作用在 n 个列向量) 是 n -linear 的。

$$f(\dots, av + bw, \dots) = af(\dots, v, \dots) + bf(\dots, w, \dots), a, b \in \mathbb{R}, v, w \in V$$

symmetric of k-linear function: 一个 k-linear 的函数被称为是对称如果满足

$$f(\nu_{\sigma(1)}, \dots, \nu_{\sigma(k)}) = f(\nu_1, \dots, \nu_k)$$

alternating of k-linear function: 一个 k-linear 的函数被称为是交换如果满足

$$f(\nu_{\sigma(1)}, \dots, \nu_{\sigma(k)}) = \text{sgn}(\sigma)f(\nu_1, \dots, \nu_k)$$

alternating k-tensors(k-covectors): 在向量空间 V 上所有可交换的 k-linear 函数组成的空间, 记为 $A_k(V)$, $A_0(V)$ 为 \mathbb{R} 。

permutation action on multilinear functions: 设 f 是一个向量空间 V 上的一个 k-linear 函数, σ 是 S_k 中的一个转置, 则定义一个新的 k-linear 的函数 σf 为

$$(\sigma f)(v_1, \dots, v_k) = f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)})$$

对于任意转置 $\sigma \in S_k$, 若 f 是对称的, 则有 $\sigma f = f$, 若 f 是可交换的, 则有 $\sigma f = (\text{sgn } \sigma)f$, 若只有一个自变量, 则转置群是单位群, 1-linear 函数既是对称也是可交换的, 即 $A_1(V) = L_1(V) = V^\vee$ 。

对于转置 $\sigma, \tau \in S_k$, f 是 V 上的 k-linear 函数, 则有 $\tau(\sigma f) = (\tau\sigma)f$ 。

$$\begin{aligned} \tau(\sigma f)(v_1, \dots, v_k) &= (\sigma f)(v_{\tau(1)}, \dots, v_{\tau(k)}) \\ &= (\sigma f)(w_1, \dots, w_k) \text{ letting } w_i = v_{\tau(i)} \\ &= f(w_{\sigma(1)}, \dots, w_{\sigma(k)}) \\ &= f(v_{\tau(\sigma(1))}, \dots, v_{\tau(\sigma(k))}) = f(v_{(\tau\sigma)(1)}, \dots, v_{(\tau\sigma)(k)}) \\ &= (\tau\sigma)f(v_1, \dots, v_k) \end{aligned}$$

left action: 对于群 G 和集合 X , 一个映射 $G \times X \rightarrow X, (\sigma, x) \mapsto \sigma \cdot x$ 被称为左作用如果 (e 是单位元素)

$$e \cdot x = x, \tau \cdot (\sigma \cdot x) = (\tau\sigma) \cdot x, \tau, \sigma \in G, x \in X$$

在这种语境下, 转置群 S_k 对向量空间 V 上的 k-linear 函数集 $L_k(V)$ 同样是一种左作用。

right action: 类似于左作用的定义, 一个对于群 G 和集合 X 的映射 $X \times G \rightarrow X$ 使得

$$x \cdot e = x, (x \cdot \sigma) \cdot \tau = x \cdot (\sigma\tau), \tau, \sigma \in G, x \in X$$

1.10 Symmetrizing and Alternating Operators

设 f 是向量空间 V 上的 k-linear 函数, 则可以根据 f 构造对称函数 Sf 和可交换的函数 Af , 定义如下

$$\begin{aligned} (Sf)(v_1, \dots, v_k) &= \sum_{\sigma \in S_k} \sigma f = \sum_{\sigma \in S_k} f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) \\ (Af)(v_1, \dots, v_k) &= \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn } \sigma) \sigma f = \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn } \sigma) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) \end{aligned}$$

以下证明 Af 是可交换的 k-linear 函数。

$$\tau(Af) = \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn } \sigma) \tau(\sigma f) = \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn } \sigma) (\tau\sigma) f = (\text{sgn } \tau) \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn } \tau\sigma) (\tau\sigma) f = (\text{sgn } \tau) Af$$

若 f 本身为可交换函数, 则 $Af = \sum (\text{sgn } \sigma) \sigma f = \sum (\text{sgn } \sigma) (\text{sgn } \sigma) f = (k!)f$ 。

tensor product: 设 f 是一个 k-linear 的函数, g 是一个 l-linear 的函数, 则定义他们的张量积是一个 (k+l)-linear 的函数 $f \otimes g$

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

设 e_1, \dots, e_n 是向量空间 V 的一组基, $\alpha^1, \dots, \alpha^n$ 是对偶空间 V^\vee 的一组基, 而 $\langle, \rangle: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ 是一个 bilinear 映射, 不妨设 $g_{ij} = \langle e_i, e_j \rangle \in \mathbb{R}$, 对于 $v = \sum v^i e_i, w = \sum w^i e_i$, 则有

$$\langle v, w \rangle = \sum v^i w^j \langle e_i, e_j \rangle = \sum \alpha^i(v) \alpha^j(w) g_{ij} = \sum g_{ij} (\alpha^i \otimes \alpha^j)(v, w)$$

这种表示后续作为微分几何中向量空间的内积的描述。

1.11 The Wedge Product

wedge product (exterior product): 对于两个可交换的多线性函数 f 和 g , 我们希望构造出新的可交换函数, 对 $f \in A_k(V), g \in A_\ell(V)$, 由于 f 和 g 均为

$$f \wedge g = \frac{1}{k!\ell!} A(f \otimes g)$$

更显式地表示

$$(f \wedge g)(v_1, \dots, v_{k+\ell}) = \frac{1}{k!\ell!} \sum_{\sigma \in S_{k+\ell}} (\text{sgn} \sigma) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) g(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+\ell)})$$

简单说明系数 $1/k!\ell!$ 的作用, 对于每一个重排序 σ , 我们保持 g 中的系数不变, 用 τ 打乱 f 中的参数, 由于有 $\text{sgn} \sigma$ 的存在, 乱序的值和原值相等。

$$(\text{sgn} \sigma \tau) f(v_{\sigma\tau(1)}, \dots, v_{\sigma\tau(k)}) = (\text{sgn} \sigma \tau) (\text{sgn} \tau) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) = (\text{sgn} \sigma) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)})$$

而这样的重复项对于每个 g 的排序都有 $k!$ 个, 因此需要除以 $k!$, $\ell!$ 同理, 因此我们可以用生序表示, 即 $\sigma(1) < \dots < \sigma(k), \sigma(k+1) < \dots < \sigma(k+\ell)$, 称 $\sigma \in S_{k+\ell}$ 为 (k, ℓ) -shuffle, 则将 $(k+\ell)!$ 项求和简化成 $C_{k+\ell}^k$ 项。

$$(f \wedge g)(v_1, \dots, v_{k+\ell}) = \sum_{k, \ell} \text{-shuffles } \sigma (\text{sgn} \sigma) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) g(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+\ell)})$$

Anticommutativity: 楔积是不可交换的, 且满足 $f \in A_k(V), g \in A_\ell(V)$, 则有

$$f \wedge g = (-1)^{k\ell} g \wedge f$$

构造 τ 使得 $\tau(1) = k+1, \dots, \tau(\ell) = k+\ell, \tau(\ell+1) = 1, \dots, \tau(\ell+k) = k$, 则有

$$\begin{aligned} A(f \otimes g)(v_1, \dots, v_{k+\ell}) &= \sum_{\sigma \in S_{k+\ell}} (\text{sgn} \sigma) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) g(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+\ell)}) \\ &= \sum_{\sigma \in S_{k+\ell}} (\text{sgn} \sigma) f(v_{\sigma\tau(\ell+1)}, \dots, v_{\sigma\tau(\ell+k)}) g(v_{\sigma\tau(1)}, \dots, v_{\sigma\tau(\ell)}) \\ &= (\text{sgn} \tau) \sum_{\sigma \in S_{k+\ell}} (\text{sgn} \sigma \tau) g(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+\ell)}) f(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) \\ &= (\text{sgn} \tau) A(g \otimes f)(v_1, \dots, v_{k+\ell}) \end{aligned}$$

两边除以 $k!\ell!$ 即得, 此外当 f 的度为奇数时, 则有 $f \wedge f = 0$ 。

Associativity: 楔积是满足结合律的, 即在实向量空间 V 下的多线性可交换函数 f, g, h , 其度分别为 k, ℓ, m , 则有

$$(f \wedge g) \wedge h = f \wedge (g \wedge h)$$

我们首先证明两个引理

(i) $A(A(f) \otimes g) = k!A(f \otimes g)$

$$(ii) A(f \otimes A(g)) = \ell!A(f \otimes g)$$

由定义得

$$A(A(f) \otimes g) = \sum_{\sigma \in S_{k+\ell}} (\text{sgn}\sigma) \sigma \left(\sum_{\tau \in S_k} (\text{sgn}\tau) (\tau f) \otimes g \right)$$

可以将 τ 认为是固定第 $k+1, \dots, k+\ell$ 项的 $S_{k+\ell}$ 下的转置, 从而有 $(\tau f) \otimes g = \tau(f \otimes g)$, 从而有

$$A(A(f) \otimes g) = \sum_{\sigma \in S_{k+\ell}} \sum_{\tau \in S_k} (\text{sgn}\sigma) (\text{sgn}\tau) (\sigma\tau) (f \otimes g)$$

设 $\mu = \sigma\tau \in S_{k+\ell}$, 在二次循环中, 对于每一个 τ , $\sigma = \mu\tau^{-1}$ 必然出现在第一次循环中, 因此复合的转置 μ 同样会出现一次, 即重复了 $k!$ 次, 有

$$A(A(f) \otimes g) = k! \sum_{\mu \in S_{k+\ell}} (\text{sgn}\mu) \mu (f \otimes g) = k!A(f \otimes g)$$

另一式同理, 则有

$$\begin{aligned} (f \wedge g) \wedge h &= \frac{1}{(k+\ell)!m!} A((f \wedge g) \otimes h) \\ &= \frac{1}{(k+\ell)!m!} \frac{1}{k!\ell!} A(A(f \otimes g) \otimes h) \\ &= \frac{(k+\ell)!}{(k+\ell)!m!k!\ell!} A((f \otimes g) \otimes h) \\ &= \frac{1}{k!\ell!m!} A((f \otimes g) \otimes h) \\ &= \frac{1}{k!\ell!m!} A(f \otimes (g \otimes h)) \\ &= f \wedge (g \wedge h) \end{aligned}$$

上式可以进一步推广为多个可交换的多元线性函数的楔积, 对于 $f_i \in A_{d_i}(V)$, 有

$$f_1 \wedge \cdots \wedge f_r = \frac{1}{d_1! \cdots d_r!} A(f_1 \otimes \cdots \otimes f_r)$$

wedge product of 1-covectors: 如果 $\alpha^1, \dots, \alpha^k$ 是一元的线性函数, 则有

$$\begin{aligned} (\alpha^1 \wedge \cdots \wedge \alpha^k)(v_1, \dots, v_k) &= A(\alpha^1 \otimes \cdots \otimes \alpha^k)(v_1, \dots, v_k) \\ &= \sum_{\sigma \in S_k} (\text{sgn}\sigma) \alpha^1(v_{\sigma(1)}) \cdots \alpha^k(v_{\sigma(k)}) = \det[\alpha^i(v_j)] \end{aligned}$$

graded: 一个在域 K 上的代数 A 被称为分级的如果满足 $A = \bigotimes_{k=0}^{\infty} A^k$, 使得乘法映射将 $A^k \times A^\ell$ 映射到 $A^{k+\ell}$, $A = \bigotimes_{k=0}^{\infty} A^k$ 表示每一个非零元素可以唯一地表示成有限和

$$a = a_{i_1} + \cdots + a_{i_m}$$

其中 $a_{i_j} \neq 0 \in A^{i_j}$, 一个分级的代数 $A = \bigotimes_{k=0}^{\infty} A^k$ 被称为不可交换的 (anticommutative), 或者分级不可交换 (graded commutative) 如果对于任意 $a \in A^k, b \in A^\ell$ 有

$$ab = (-1)^{k\ell} ba$$

对于有限维的向量空间 V , 有

$$A_*(V) = \bigotimes_{k=0}^{\infty} A_k(V) = \bigotimes_{k=0}^n A_k(V)$$

显然, 楔积可以作为 multicovectors 的乘法, 因此 $A_*(V)$ 变为不可交换的分级代数, 并称为外部代数 (exterior algebra) 或者 Grassmann algebra。

1.12 k-Covectors basis

此处我们简单总结。

- (i) 实向量空间 V 是一个封闭的空间, 满足元素加法和标量乘法属于自身;
- (ii) 在此基础上我们定义了多元线性函数 f 满足对于 V 中的任意元素, 在自变量处的线性组合等于函数作用后的值的线性组合;
- (iii) 对于那些将向量空间 V 映射到实数空间 \mathbb{R} 的线性函数 $f: V \rightarrow \mathbb{R}$, 我们记其所组成的集合 $\text{Hom}(V, \mathbb{R})$ 为向量空间的对偶空间, 设 e_1, \dots, e_n 为一组基, 则对偶空间的基为 $\alpha^1, \dots, \alpha^n$ 。
- (iv) 通过多元函数的乘法可以定义更多元函数 $A^k \times A^\ell \rightarrow A^{k+\ell}$, 将这些函数综合的集合表示为 $A = \bigotimes_{k=0}^{\infty} A^k$, 其中任意一个非零元素可以唯一拆解为不同维度函数的和。

multi-index: 多索引的表示 $I = (i_1, \dots, i_k)$, 且写 $e^I = (e_{i_1}, \dots, e_{i_k}), \alpha^I = \alpha^{i_1} \wedge \dots \wedge \alpha^{i_k}$, 显然令多元索引 I, J 都是生序排列, 则有 $\alpha^I(e_J) = \det[\alpha^i(e_j)]_{i \in I, j \in J} = \delta_J^I$, 由于 α^i 都是一元函数, 则是可交换线性函数, 并且楔积的结果为可交换线性函数。

basis of $A_k(V)$: 所有可交换线性函数 α^I 组成了 $A_k(V)$ 的一组基, 其中 I 是生序的。对于相互独立性设 $\sum c_I \alpha^I = 0$, 分别作用 e_J , 则有 $c_J = 0$ 即所有系数均为 0, 对于任意函数 f , 设 $g = \sum f(e_I) \alpha^I$, 对于任意基 e_J , 有

$$g(e_J) = \sum f(e_I) \alpha^I(e_J) = \sum f(e_I) \delta_J^I = f(e_J)$$

这说明对于任意元素 v , $f(v) = g(v)$, 则说明两个函数相等, 即 $f = \sum f(e_I) \alpha^I$, 进一步说明 $A_k(V)$ 的空间维度是 C_n^k , 若 $k > \dim(V)$, 则 $A_k(V) = 0$ (由于在 $\alpha^{i_1} \wedge \dots \wedge \alpha^{i_k}$ 中存在两个相同的 i , 由于 α^i 是一元函数, 因此 $\alpha^i \wedge \alpha^i = 0$)。

参考文献

- [1] Loring W Tu. Manifolds. In *An Introduction to Manifolds*, pages 47–83. Springer, 2011.