

## 幾何学 II 演習問題解答 No.2 2019年10月9日

問題 6 (1)  $\omega = \sum_I f_I dx_I$  とおく .

$$d(d\omega) = d\left(\sum_{I,i} \frac{\partial f_I}{\partial x_i} dx_i \wedge dx_I\right) = \sum_{I,i,j} \frac{\partial^2 f_I}{\partial x_i \partial x_j} dx_j \wedge dx_i \wedge dx_I$$

であるが,  $\frac{\partial^2 f_I}{\partial x_i \partial x_j}$  は  $(i, j)$  の入れ替えについて対称,  $dx_j \wedge dx_i$  は  $(i, j)$  の入れ替えについて反対称であるからこの和はゼロとなる .

(2) 線形性から  $\omega = f(x)dx_I \in \Omega^p(\mathbb{R}^n)$ ,  $\tau = g(x)dx_J \in \Omega^q(\mathbb{R}^n)$  の場合に確かめれば十分である .

$$\begin{aligned} d(\omega \wedge \tau) &= \sum_i \frac{\partial(f(x)g(x))}{\partial x_i} dx_i \wedge dx_I \wedge dx_J = \sum_i \left( \frac{\partial f(x)}{\partial x_i} g(x) + f(x) \frac{\partial g(x)}{\partial x_i} \right) dx_i \wedge dx_I \wedge dx_J \\ &= \left( \sum_i \frac{\partial f(x)}{\partial x_i} dx_i \wedge dx_I \right) \wedge g(x) dx_J + (-1)^p f(x) dx_I \wedge \left( \sum_i \frac{\partial g(x)}{\partial x_i} dx_i \wedge dx_J \right) \\ &= d\omega \wedge \tau + (-1)^p \omega \wedge d\tau. \end{aligned}$$

(3) 容易なので略 .

(4) 線形性から  $\omega = f(x)dx_I \in \Omega^p(\mathbb{R}^n)$  の場合に確かめればよい .

$$\begin{aligned} d(\varphi^* \omega) &= d(f(\varphi(y))d\varphi_{i_1}(y) \wedge \cdots \wedge d\varphi_{i_p}(y)) = d(f \circ \varphi) \wedge d\varphi_{i_1} \wedge \cdots \wedge d\varphi_{i_p} \\ &= \sum_j \frac{\partial f \circ \varphi}{\partial y_j}(y) dy_j \wedge d\varphi_{i_1} \wedge \cdots \wedge d\varphi_{i_p} \\ &= \sum_{j,i} \frac{\partial f}{\partial x_i}(\varphi(y)) \frac{\partial \varphi_i}{\partial y_j}(y) dy_j \wedge d\varphi_{i_1} \wedge \cdots \wedge d\varphi_{i_p} \\ &= \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(\varphi(y)) d\varphi_i \wedge d\varphi_{i_1} \wedge \cdots \wedge d\varphi_{i_p} \\ &= \varphi^* \left( \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} dx_i \wedge dx_{i_1} \wedge \cdots \wedge dx_{i_p} \right) = \varphi^* d\omega. \end{aligned}$$

問題 7 (1)

$$d\alpha = \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{y}{x^2 + y^2} \right) dy \wedge dx + \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{-x}{x^2 + y^2} \right) dx \wedge dy = 0$$

(2)  $S^1$  の座標  $\theta$  を  $\theta \mapsto (\cos \theta, \sin \theta)$  で入れるとき,  $\alpha|_{S^1}$  は

$$\alpha|_{S^1} = \frac{\sin \theta d \cos \theta - \cos \theta d \sin \theta}{\cos^2 \theta + \sin^2 \theta} = -d\theta.$$

従って  $S^1$  の向きを  $\theta$  が正の座標となるように定めるとき  $\int_{S^1} \alpha = \int_0^{2\pi} -d\theta = -2\pi$ .  
もし  $\alpha = df$  となる関数  $f \in C^\infty(\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\})$  があれば Stokes の定理 (この場合は 1 変数の微積分学の基本定理) から  $\int_{S^1} \alpha = \int_{S^1} df = 0$  となり矛盾する .

(別解):  $\mathbb{R}^2$  上の 1 形式  $\beta = ydx - xdy$  を考えると,  $\alpha|_{S^1} = \beta|_{S^1}$  である. 従って Stokes の定理より

$$\int_{S^1} \alpha = \int_{S^1} \beta = \int_{D^2} d\beta = \int_{D^2} 2dy \wedge dx = -2\pi$$

と計算することも可能である (この計算方法は原点  $(0, 0)$  で定義されていない  $\alpha$  に適用できないことに注意してください.)

問題 8  $\mathbb{R}^1$  の de Rham 複体は次で与えられる.

$$\dots \rightarrow 0 \rightarrow 0 \rightarrow \Omega^0(\mathbb{R}^1) \xrightarrow{d} \Omega^1(\mathbb{R}^1) \rightarrow 0 \rightarrow 0 \rightarrow \dots$$

従って, まず,  $H^*(\mathbb{R}^1)$  は  $* = 0, 1$  以外はゼロである.

$H^0(\mathbb{R}^1)$  の計算: 定義より  $H^0(\mathbb{R}^1) = \text{Ker}(d: \Omega^0(\mathbb{R}^1) \rightarrow \Omega^1(\mathbb{R}^1))$ . 関数  $f(x) \in \Omega^0(\mathbb{R}^1)$  に対して  $df = 0 \Leftrightarrow f$  は定数関数. 従って  $H^0(\mathbb{R}^1) \cong \mathbb{R}$ .

$H^1(\mathbb{R}^1)$  の計算: 定義より  $H^1(\mathbb{R}^1) = \text{Cok}(d: \Omega^0(\mathbb{R}^1) \rightarrow \Omega^1(\mathbb{R}^1))$ .  $d$  が全射であることを示そう.  $\alpha = g(x)dx$  を 1-form とする.  $f(x) = \int_0^x g(s)ds$  とおくと,  $df = f'(x)dx = g(x)dx = \alpha$ . よって  $d$  は全射. 従って  $H^1(\mathbb{R}^1) = 0$ .

問題 9  $\varphi^* \circ d = d \circ \varphi^*$  であることから, もし  $d\omega = 0$  ならば  $d\varphi^*\omega = 0$  が成り立つ. つまり,  $\varphi^*$  は closed form を closed form に写す. さらに  $\varphi^*(d\eta) = d(\varphi^*\eta)$  より,  $\varphi^*$  は exact form を exact form に写すことが分かる. このことから, 対応  $[\omega] \mapsto [\varphi^*\omega]$  は de Rham コホモロジーの間の well-defined な写像を定めることが分かる.

問題 10 (1) 無限遠の近くの座標を  $w = z^{-1} = s + it$  とおく. このとき  $x + iy = (s + it)^{-1} = \frac{s}{s^2+t^2} - i\frac{t}{s^2+t^2}$  より, 座標変換は  $x = \frac{s}{s^2+t^2}$ ,  $y = -\frac{t}{s^2+t^2}$ . 地道に計算すると

$$\tau = \frac{dx \wedge dy}{(1+x^2+y^2)^2} = \frac{d\left(\frac{s}{s^2+t^2}\right) \wedge d\left(\frac{-t}{s^2+t^2}\right)}{\left(1 + \left(\frac{s}{s^2+t^2}\right)^2 + \left(\frac{-t}{s^2+t^2}\right)^2\right)^2} = \frac{ds \wedge dt}{(1+s^2+t^2)^2}$$

が分かる. 従って  $\tau$  は無限遠点  $s = t = 0$  に  $C^\infty$  級に拡張される.

(2)

$$\int_{\mathbb{CP}^1} \hat{\tau} = \int_{\mathbb{C}} \tau = \int_{\mathbb{R}^2} \frac{dxdy}{(1+x^2+y^2)^2} = \int_0^{2\pi} \int_0^\infty \frac{rdrd\theta}{(1+r^2)^2} = 2\pi \left[ \frac{-1}{2(1+r^2)} \right]_0^\infty = \pi.$$

より  $\int_{\mathbb{CP}^1} \hat{\tau} \neq 0$ . もし  $\hat{\tau}$  が  $\mathbb{CP}^1$  の完全形式であれば Stokes の定理よりこの積分は 0 となるはずであるから,  $\hat{\tau}$  は完全形式ではない.

(3) 例えば, 次の  $\alpha$  は  $d\alpha = \tau$  を満たす.

$$\alpha = \left( \int_0^x \frac{ds}{(1+s^2+y^2)^2} \right) dy.$$

(2) の結果よりこの  $\alpha$  は  $\mathbb{CP}^1$  上の 1-form に拡張されない.