

XIII. Mannigfaltigkeiten, Tangentialräume

Definition (13.1). Seien $U, V \subseteq \mathbb{R}^n$ offene Teilmengen. Eine Abbildung $F : U \rightarrow V$ heißt C^p -Isomorphismus, wenn alle partiellen Ableitungen von F und F^{-1} bis zur Ordnung p existieren und stetig sind. F heißt Diffeomorphismus, wenn F und F^{-1} C^∞ -Abbildungen sind.

Satz (13.2). Ist F eine C^∞ -Abbildung auf einer offenen Menge $E \subseteq \mathbb{R}^n$, und ist die Jacobi Determinante $J_F(x_0) \neq 0$, für ein $x_0 \in E$, dann bildet F eine hinreichend kleine offene Umgebung U von x_0 diffeomorph auf die offene Umgebung $F(U)$ von $F(x_0)$ ab.

Bemerkung. Im Satz (10.11) (Zerlegung der Eins) können die Funktionen ψ_1, \dots, ψ_s sogar als C^∞ -Funktionen gewählt werden (C^∞ -Zerlegung der Eins).

Definition (13.3). Sei $A \subseteq \mathbb{R}^n$ und $f : A \rightarrow \mathbb{R}^m$ eine Abbildung. Man nennt f eine C^∞ -Abbildung, wenn für jedes $x \in A$ eine offene Umgebung $U \subseteq \mathbb{R}^n$ existiert und eine C^∞ -Abbildung $F : U \rightarrow \mathbb{R}^m$, welche auf $A \cap U$ mit f zusammenfällt.

Eine Abbildung $f : A \rightarrow B$, $A \subseteq \mathbb{R}^n$, $B \subseteq \mathbb{R}^m$, heißt Diffeomorphismus, wenn f bijektiv ist und f und f^{-1} C^∞ -Abbildungen sind.

Definition (13.4). Eine Teilmenge $M \subseteq \mathbb{R}^n$ heißt k -dimensionale Mannigfaltigkeit ($1 \leq k \leq n$), wenn jedes $x \in M$ eine Umgebung $W \cap M$ besitzt (W offen in \mathbb{R}^n), welche diffeomorph zu einer offenen Teilmenge U des \mathbb{R}^k ist. Wir nennen eine Diffeomorphismus $g : U \rightarrow W \cap M$ eine k -dimensionale Karte für M . Eine Menge von k -dimensionalen Karten, deren Bilder ganz M überdecken, heißt Atlas für M .

Satz (13.5). Sei $f : G \rightarrow \mathbb{R}^p$ (G offen in \mathbb{R}^n , $1 \leq p \leq n$) eine C^∞ -Abbildung. Ist für jedes $a \in G$ mit $f(a) = 0$ die Ableitung $f'(a) \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p)$ surjektiv, dann ist

$$M = f^{-1}(0)$$

eine k -dimensionale Mannigfaltigkeit im \mathbb{R}^n , wobei $k = n - p$ ist.

Die Einheitskugel $\mathbb{S}^{n-1} = \{x \in \mathbb{R}^n : |x| = 1\}$ ist eine $(n - 1)$ -dimensionale Mannigfaltigkeit im \mathbb{R}^n .

Es gilt $\mathbb{S}^{n-1} = f^{-1}(0)$, wobei $f(x) = \sum_{k=1}^n x_k^2 - 1$ ist.

Definition (13.6). Sei M eine k -dimensionale Mannigfaltigkeit im \mathbb{R}^n und $a \in M$. Unter dem Tangentialraum TM_a im Punkt a versteht man den linearen Teilraum von \mathbb{R}^n , der folgendermaßen definiert ist:

Sei $g : U \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine Karte für eine Umgebung $g(U)$ des Punktes $a \in M$ mit $g(u_0) = a$. Dann ist $g'(u_0) \in L(\mathbb{R}^k, \mathbb{R}^n)$. Der Tangentialraum TM_a ist das Bild $g'(u_0)(\mathbb{R}^k)$ in \mathbb{R}^n .

Der Tangentialraum ist von der speziellen Karte unabhängig. TM_a ist ein k -dimensionaler Vektorraum.

Definition (13.7). Eine Teilmenge $X \subseteq \mathbb{R}^n$ heißt eine berandete k -dimensionale Mannigfaltigkeit, wenn für jedes $x \in X$ eine Umgebung $U \cap X$ (U offen im \mathbb{R}^n) existiert, welche diffeomorph zu einer Teilmenge $V \cap \mathbb{H}^k$ (V offen im \mathbb{R}^k) von \mathbb{H}^k ist, dabei ist

$$\mathbb{H}^k = \{x \in \mathbb{R}^k : x = (x_1, \dots, x_k), x_k \geq 0\}$$

der k -dimensionale abgeschlossene Halbraum.

Unter dem Rand ∂X von X versteht man versteht man die Menge aller Punkte von X , welche bei einem solchen Diffeomorphismus in Punkte aus $\partial\mathbb{H}^k$ übergehen, dabei ist

$$\partial\mathbb{H}^k = \{x \in \mathbb{R}^k : x = (x_1, \dots, x_k), x_k = 0\}.$$

Jede k -dimensionale Mannigfaltigkeit M ist auch eine k -dimensionale berandete Mannigfaltigkeit mit $\partial M = \emptyset$.

Ist X eine berandete k -dimensionale Mannigfaltigkeit, dann ist ∂X eine $(k-1)$ -dimensionale Mannigfaltigkeit.

Satz (13.8). Sei $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ eine C^∞ -Abbildung, so dass für jedes a mit $g(a) = 0$ gilt $g'(a) \neq 0$. Dann ist

$$\{x \in \mathbb{R}^n : g(x) \geq 0\}$$

eine berandete n -dimensionale Mannigfaltigkeit mit Rand $g^{-1}(0)$.

Die volle Einheitskugel

$$\mathbb{B}^3 = \{x \in \mathbb{R}^3 : |x| \leq 1\}$$

ist eine berandete Mannigfaltigkeit mit $\partial\mathbb{B}^3 = \mathbb{S}^2$.

Definition (13.9). Seien $M \subseteq \mathbb{R}^m$, $N \subseteq \mathbb{R}^n$ zwei Mannigfaltigkeiten, $\dim M = k$, $\dim N = l$, und sei $f : M \rightarrow N$ eine C^∞ -Abbildung. Sei $x \in M$ und $f(x) = y$. Dann wird die Ableitung $f'(x) : TM_x \rightarrow TN_y$ folgendermaßen definiert:

Es existiert eine offene Umgebung W von x und eine C^∞ -Abbildung $F : W \rightarrow \mathbb{R}^n$, welche auf $W \cap M$ mit f übereinstimmt. Man definiert nun

$$f'(x)(v) = F'(x)(v), \text{ für alle } v \in TM_x.$$

Es gilt : die Definition von $f'(x)$ ist unabhängig von der Wahl von F und $f'(x)(v) \in TN_y$ für alle $v \in TM_x$.

Auch hier gilt die Kettenregel: $(g \circ f)'(x) = g'(f(x)) \circ f'(x)$.

Ist $f : M \rightarrow N$ ein Diffeomorphismus, dann ist $f'(x) : TM_x \rightarrow TN_y$ ein Vektorraumisomorphismus. Insbesondere ist $\dim M = \dim N$.

Wir nennen die Standardbasis $\{e_1, \dots, e_n\}$ des \mathbb{R}^n positiv orientiert und eine weitere Basis $\{a_1, \dots, a_n\}$ gleichorientiert, wenn die lineare

Abbildung, welche diese Basis in die Standardbasis überführt positive Determinante hat.

Eine orientierte Mannigfaltigkeit besteht aus einer Mannigfaltigkeit M zusammen mit der Wahl einer Orientierung für jeden Tangentialraum TM_x . Die Orientierungen der Tangentialräume müssen zusammenpassen im folgenden Sinn: für jeden Punkt $x_0 \in M$ muss eine Umgebung $U \cap M$ (U offen in \mathbb{R}^n) existieren und ein Diffeomorphismus h , der $U \cap M$ auf eine Menge $V \cap \mathbb{R}^k$ bzw. $V \cap \mathbb{H}^k$ (V offen in \mathbb{R}^k) abbildet, welcher orientierungsbewahrend ist, d.h. für jedes $x \in U \cap M$ führt der Vektorraumisomorphismus $h'(x)$ die Orientierung von TM_x über in die Standardorientierung des \mathbb{R}^k , es ist $\{h'(x)(v_1), \dots, h'(x)(v_k)\}$ positiv orientiert in \mathbb{R}^k , wenn $\{v_1, \dots, v_k\}$ positiv orientiert in TM_x ist.

Lokal ist eine Orientierung einer Mannigfaltigkeit immer möglich. Da man zur Beschreibung einer Mannigfaltigkeit i.a. nicht mit einer Karte auskommt, erhebt sich die Frage, ob man die Orientierung der einzelnen Karten immer so wählen kann, dass sich eine Orientierung auf ganz M ergibt.

Das Möbius-Band ist ein Beispiel einer nicht orientierbaren Mannigfaltigkeit.

Ist M eine berandete Mannigfaltigkeit und $x \in \partial M$, dann kann man drei Arten von Vektoren in TM_x unterscheiden:

- (i) Die Tangentenvektoren an ∂M , welche einen $(k - 1)$ -dimensionalen Teilraum $T(\partial M)_x$ von TM_x bilden.
- (ii) Die nach außen weisenden Vektoren, welche einen offenen Halbraum bilden, der von $T(\partial M)_x$ begrenzt wird.
- (iii) Die nach innen weisenden Vektoren, welche den komplementären Halbraum bilden.

Jede Orientierung für M definiert eine Orientierung für ∂M folgendermaßen:

Für $x \in \partial M$ wähle man eine positiv orientierte Basis $\{v_1, v_2, \dots, v_k\}$ von TM_x derart, dass $\{v_2, \dots, v_k\}$ in $T(\partial M)_x$ liegen und dass v_1 nach außen zeigt.