

Lista de Exercícios - Análise Real

Professor: Alexandre de Bustamante Simas

E-mail: alexandre@mat.ufpb.br / Home page: <http://www.mat.ufpb.br/~alexandre/>

Lista 11

Observações: Quando o exercício pedir exemplos, é necessário demonstrar todas as afirmações feitas.

Exercícios

1. (*O Fibrado Tangente*) Seja M_n uma variedade diferenciável e seja

$$TM = \{(p, v); p \in M, v \in TM_p\}.$$

Mostre que TM é uma variedade de dimensão $2n$. Se M é de classe C^k , qual a classe de TM ? Mostre ainda que TM é orientável, ainda que M não seja.

2. Seja M uma variedade diferenciável que pode ser coberta por duas vizinhanças coordenadas V_1 e V_2 de tal forma que $V_1 \cap V_2$ é um conjunto conexo. Mostre que M é orientável.

3. Seja $\varphi : M \rightarrow N$ uma imersão e seja p um ponto de M . Mostre que existe uma vizinhança $V \subset M$ de p tal que a restrição $\varphi|_V : V \rightarrow \varphi(V)$ é um homeomorfismo. Ou seja, mostre que toda imersão é localmente um mergulho.

4. Sejam ω, η e θ as seguintes formas em \mathbb{R}^3 :

$$\omega = xdx - ydy, \quad \eta = zdx \wedge dy + xdy \wedge dz, \quad \theta = zdy.$$

Calcule $\omega \wedge \eta, \theta \wedge \omega \wedge \eta, d\omega, d\eta, d\theta$.

5. (*A Operação Hodge-estrela*): Dada $\omega \in \Omega^k(\mathbb{R}^n)$, nós definimos $*\omega \in \Omega^{n-k}(\mathbb{R}^n)$ como

$$*(dx_{i_1} \wedge \cdots \wedge dx_{i_k}) = (-1)^\sigma (dx_{j_1} \wedge \cdots \wedge dx_{j_{n-k}}),$$

e extendendo linearmente, onde $i_1 < \cdots < i_k, j_1 < \cdots < j_{n-k}$ são tais que $(i_1, \dots, i_k, j_1, \dots, j_{n-k})$ é uma permutação de $(1, \dots, n)$, e $\sigma = 0$ ou 1 , dependendo da permutação ser par ou ímpar, respectivamente.

Mostre que

- a) Se $\omega = a_{12}dx_1 \wedge dx_2 + a_{13}dx_1 \wedge dx_3 + a_{23}dx_2 \wedge dx_3$ é uma 2-forma em \mathbb{R}^3 , então

$$*\omega = a_{12}dx_3 - a_{13}dx_2 + a_{23}dx_1.$$

- b) Se $\omega = a_1dx_1 + a_2dx_2$ é uma 1-forma em \mathbb{R}^2 , então,

$$*\omega = a_1dx_2 - a_2dx_1.$$

c) $**\omega = (-1)^{k(n-k)}\omega$.

6. (*A divergência*): Considere uma função diferenciável $v : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, $v = (v_1, \dots, v_n)$, e seja ω a 1-forma $\omega(x) = v_1(x_1)dx_1 + \dots + v_n(x)dx_n$ induzida por v . Seja $\nu = \det$ o elemento de volume do \mathbb{R}^n . A divergência de v pode ser obtida como

$$v \mapsto \omega \mapsto *\omega \mapsto d(*\omega) = (\operatorname{div} v)\nu.$$

Mostre que

$$\operatorname{div} v = \operatorname{tr}(Dv),$$

onde tr é o traço da matriz.

7. (*O Laplaciano*): Dada uma função duas vezes diferenciável $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, nós definimos o Laplaciano $\Delta f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ como

$$\Delta f = \operatorname{div}(\operatorname{grad} f).$$

Mostre que:

a) $\Delta f = \sum \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2}$;

b) $\Delta(fg) = f\Delta g + g\Delta f + 2\langle \operatorname{grad} f, \operatorname{grad} g \rangle$;

c) $d*(df) = (\Delta f)\nu$, onde ν é o elemento de volume do \mathbb{R}^n .

8. (*O Rotacional*): Seja $v : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ diferenciável. O rotacional $\operatorname{rot} v$ é a $(n-2)$ -forma definida por

$$v \mapsto \omega \mapsto d\omega \mapsto *d\omega = \operatorname{rot} v,$$

onde ω é a 1-forma induzida por v (veja o exercício 6).

a) Prove que $\operatorname{rot}(\operatorname{grad} f) = 0$;

b) No caso particular $n = 3$, a 1-forma $\operatorname{rot} v$ induz um campo vetorial que também é denotado por $\operatorname{rot} v$.

Mostre que, para $n = 3$:

b1)

$$\operatorname{rot} \left(\sum_{i=1}^3 a_i e_i \right) = \left(\frac{\partial a_3}{\partial x_2} - \frac{\partial a_2}{\partial x_3} \right) e_1 + \left(\frac{\partial a_1}{\partial x_3} - \frac{\partial a_3}{\partial x_1} \right) e_2 + \left(\frac{\partial a_2}{\partial x_1} - \frac{\partial a_1}{\partial x_2} \right) e_3.$$

b2) $\operatorname{div}(\operatorname{rot} v) = 0$.

9. Seja M_n uma variedade diferenciável compacta. Mostre que se M é orientável, então existe uma n -forma diferencial definida em M que não se anula em nenhum ponto.

Dica: Use partições da unidade para construir uma n -forma que não se anula e que está definida globalmente em M .

10. Seja $f : U \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ uma função diferenciável. Se $m < n$ e $\omega \in \Omega^k(\mathbb{R}^n)$, com $k > m$, mostre que $f^*\omega = 0$.