

教科書：松本幸夫「多様体の基礎」，松島与三「多様体入門」

おすすめ

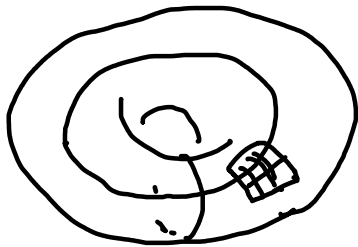
評価：レポート(+期末試験?)

予備知識：線形，微積，集合と位相

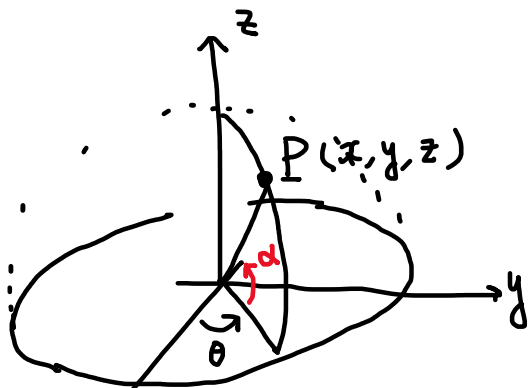
多様体とは？ 局所的に  $\mathbb{R}^n$  の開集合と同相な位相空間。

~~~~~  
座標がとれる

例 トラス  $T^2$  (ドーナツの表面)



$S^2$  の座標の例

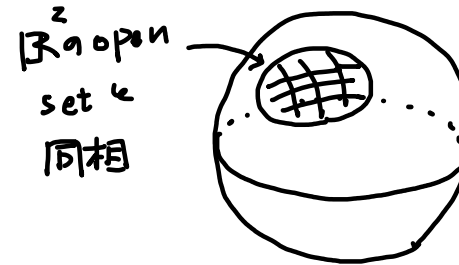


$\theta$  : 経度 } 座標,  
 $\alpha$  : 緯度 }

$$\begin{cases} x = \cos \alpha \cos \theta \\ y = \cos \alpha \sin \theta \end{cases}$$

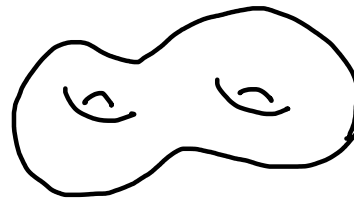
例  $S^2 = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1 \}$

(2次元)球面



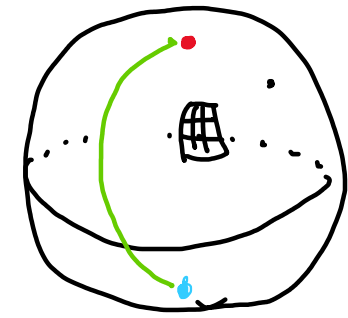
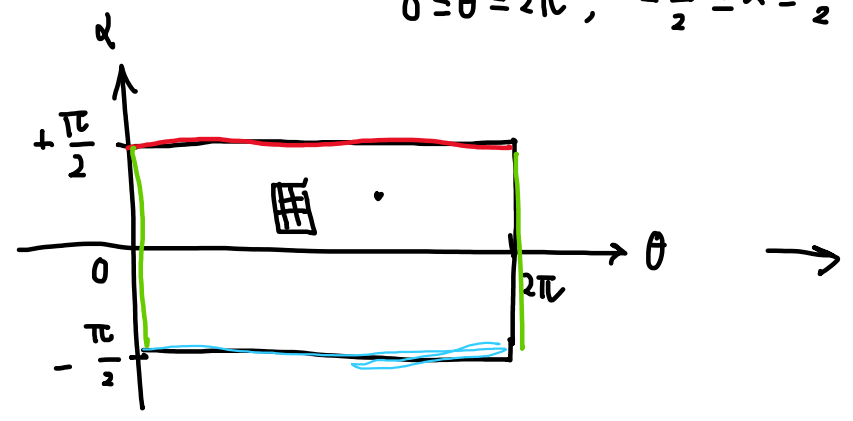
例

種数2の曲面(二人乗りの浮き輪の表面)



$$z = \Delta \sin \alpha$$

$$0 \leq \theta \leq 2\pi, \quad -\frac{\pi}{2} \leq \alpha \leq \frac{\pi}{2}$$

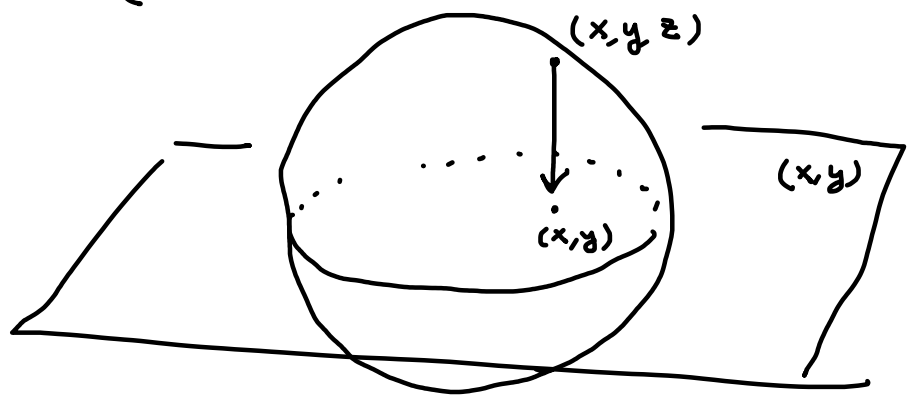


北極, 南極の近くでは一対一の良い座標になっていない。

### 北半球上の座標

(x,y) 平面への射影により座標を入れる。

↑  
(z > 0 = 北半球)



$$S^2 \cap \{z > 0\} \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

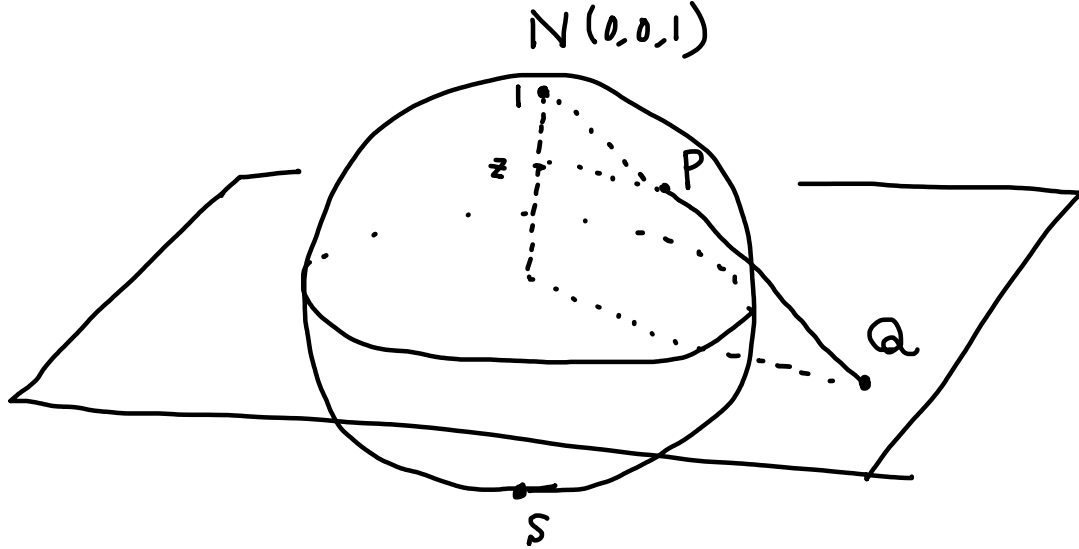
$$\downarrow \qquad \qquad \downarrow$$

$$(x, y, z) \longmapsto (x, y)$$

$$\text{逆写像は } (x, y, \sqrt{1-x^2-y^2}) \longleftarrow (x, y)$$

立体射影(stereographic projection)

$$D \subset \mathbb{R}^2 \subset \mathbb{R}^3$$



$$P \in S \setminus \{N\}$$

$$Q: \text{NP} \cap (x,y) \text{平面, 交点}$$

$$P(x, y, z)$$

$$Q\left(\frac{x}{1-z}, \frac{y}{1-z}\right)$$

$$S^2 \setminus \{N\} \xrightarrow{\text{id}} \mathbb{R}^2$$

$$P \longmapsto Q$$

演習問題：この写像の逆写像を求めよ。また同相写像であることを示せ。

(南極からの立体射影も同様に定義できます。)

## 位相空間の復習

•  $\mathbb{R}^n$  の位相：  $A \subset \mathbb{R}^n$  が open set (開集合)

$$\Leftrightarrow \forall p \in A \quad \exists \varepsilon > 0 \text{ s.t. } B_\varepsilon(p) \subset A$$

def.

$$\text{但し } B_\varepsilon(p) = \{x \in \mathbb{R}^n \mid |x-p| < \varepsilon\}$$

( $p$  中心 半径  $\varepsilon$  の球体)

- 位相空間  $(X, \mathcal{O})$        $\mathcal{O}$ :  $X$  の open set の 族 (多)
- $\mathcal{O} \subset P(X)$       ↑  
                                                                                  $\mathcal{O}$  の 性質を 満たす

- 相対位相       $(X, \mathcal{O}_X)$  位相空間,  $A \subset X$  部分集合

$$\mathcal{O}_A = \{ A \cap U \mid U \in \mathcal{O}_X \}$$

は  $A$  の 位相を 定める . 相対位相 といふ .

- $(X, \mathcal{O}_X), (Y, \mathcal{O}_Y)$  : 位相空間

$$f: X \rightarrow Y \text{ が 連続} \iff \forall U \in \mathcal{O}_Y \text{ に対し } f^{-1}(U) \in \mathcal{O}_X$$

def.

$f: X \rightarrow Y$  が 同相 (homeomorphism)

$$\iff f \text{ は 全単射 であり } f \text{ と } f^{-1} \text{ が 共に 連続}$$

def.

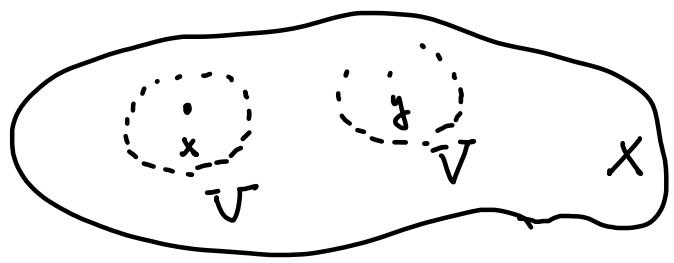
- ハウスドルフ性

$$(X, \mathcal{O}_X) \text{ が ハウスドルフ (Hausdorff)} \iff \forall x, y \in X \text{ に対し } x \neq y \text{ ならば}$$

def.

$\exists U, V \in \mathcal{O}_X$  が存在して

$x \in U, y \in V, U \cap V = \emptyset$



• 積位相 : 復習して下さい

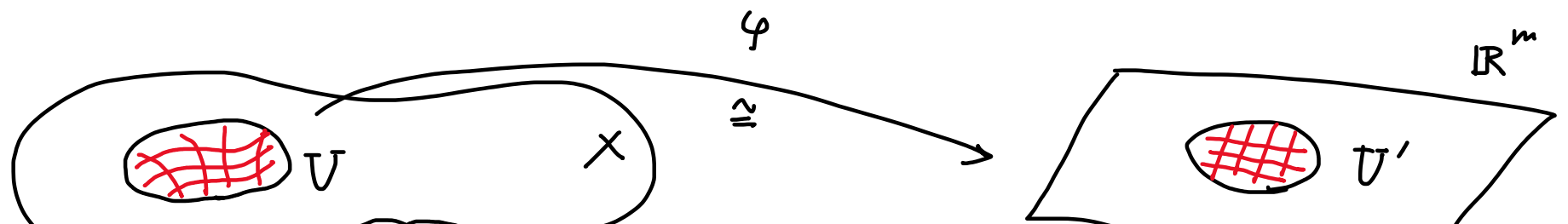
多様体の定義

$\mathbb{R}^m$  には上の位相を入れている

定義 位相空間  $X$  の open set  $U$  から  $\mathbb{R}^m$  の open set  $U'$  への同相写像  $\varphi: U \rightarrow U'$  を 局所座標 という (local coordinate)

組  $(U, \varphi)$  を m次元座標近傍 と呼ぶ。  
(coordinate neighborhood)

Local chart とも言う



$$\varphi(p) = (x_1(p), \dots, x_m(p))$$

各  $x_i$  は  $U$  上  $\mathbb{R}$  連続関数  
( $x_i \in$  座標 という)

定義:  $m$ 次元位相多様体 (topological manifold) とは位相空間  $M$  であって

(1)  $M$  はハウスドルフ

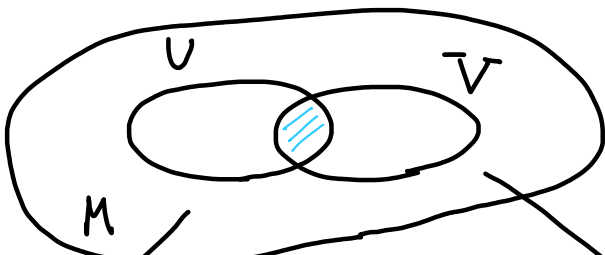
(2)  $\forall p \in M$  に対して  $p$  を含む  $m$ 次元座標近傍  $(U, \varphi)$  が存在する.

$$M \supset \underset{\substack{\text{open} \\ U \\ p}}{U} \xrightarrow[\cong]{\varphi} U' \subset \mathbb{R}^m \\ \text{open}$$

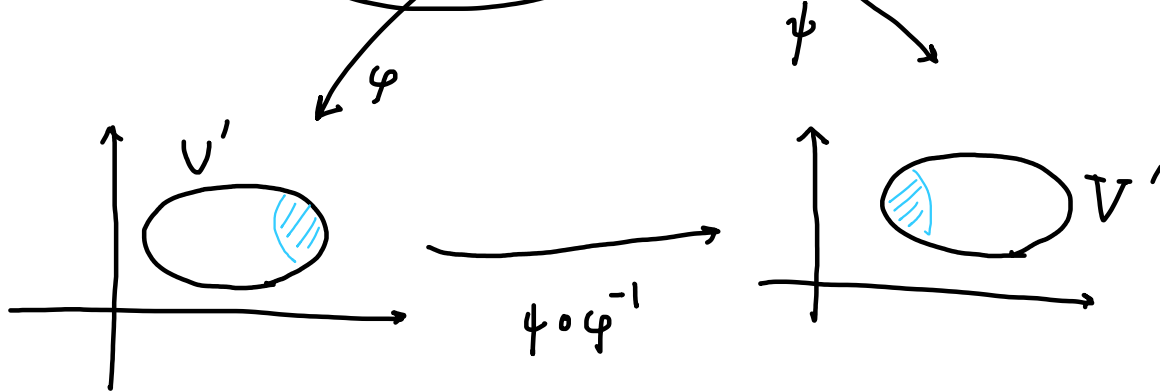
(注)  $\mathbb{R}^n$  は  $M$  の  $\mathbb{R}$  可算 (可算な開基  $\exists$  とき) と仮定することも多い

座標変換

$$(U, \varphi), (V, \psi) \quad 2 \rightarrow 1 \text{ chart} \quad \left( \begin{array}{c} U \cap V \neq \emptyset \\ \text{と} \text{する} \end{array} \right)$$



$U \cap V$  は  $U$  の open



$\leadsto \varphi$  は同相写  
 $\varphi(U \cap V)$  は  $V'$  の open  
 $\leadsto$  特 $\dot{\iota}$   $\varphi(U \cap V)$  は  $\mathbb{R}^m$  の open  
 (同様  $\psi(U \cap V)$  は  $\mathbb{R}^m$  の open)

$$\varphi(U \cap V) \xleftarrow[\cong]{\varphi} U \cap V \xrightarrow[\cong]{\psi} \psi(U \cap V)$$

$\psi \circ \varphi^{-1}$  も同相

$$\psi \circ \varphi^{-1}: \varphi(U \cap V) \xrightarrow{\cong} \psi(U \cap V)$$

を 座標変換 とす

• 関数形の形と

$$\left. \begin{aligned} \varphi(p) &= (x_1(p), \dots, x_m(p)) \\ \psi(p) &= (y_1(p), \dots, y_m(p)) \end{aligned} \right\} \text{変換}$$

$$(\psi \circ \varphi^{-1})(x_1, \dots, x_m) = (\tilde{y}_1(x_1, \dots, x_m), \dots, \tilde{y}_m(x_1, \dots, x_m))$$

各  $\tilde{y}_i$  は  $\varphi(U, V)$  上の連続関数

③ 今後は  $y_i$  と  $\tilde{y}_i$  を区別したい  
こともあります

$$\tilde{y}_i = y_i(\varphi^{-1}(x_1, \dots, x_m))$$