

# 1. Differenzierbare Mannigfaltigkeiten

Erinnerung an den Begriff der Untermannigfaltigkeit (Analysis III).

$M \subset \mathbb{R}^n$  Untermannigfaltigkeit

$\Leftrightarrow$  lokal  $M \cap U = \{ F = 0 \}$

$F: U \rightarrow \mathbb{R}^{n-k}$  Submersion

## 1.1 Beispiele

1.  $S^{n-1} = \{ x \in \mathbb{R}^n \mid \sum_{j=1}^n x_j^2 = 1 \}$

Global:  $F(x) = \sum_{j=1}^n x_j^2 - 1, x \in \mathbb{R}^n - \{0\}$ .

2.  $T^n = \{ z \in \mathbb{C}^n \mid |z_1| = \dots = |z_n| = 1 \}$

$= T^1 \times \dots \times T^1$

Global:  $F: (\mathbb{R}^2 - \{0\})^n \rightarrow \mathbb{R}^n$   
 $(x_j, y_j)_{j=1}^n \mapsto (x_j^2 + y_j^2 - 1)_{j=1}^n$

$$3. \quad SL(n, \mathbb{R}) = \{ A \in M(n, \mathbb{R}) = \mathbb{R}^{n^2} \mid \det A = 1 \}$$

Ebenfalls global:  $\det: M(n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ ,

$$GL(n, \mathbb{R}) := \det^{-1}(\mathbb{R} \setminus \{0\}) \text{ offen!}$$

$$SL(n, \mathbb{R}) \subset GL(n, \mathbb{R})$$

$$\textcircled{U} \quad (A \in GL(n, \mathbb{R}), H \in T_A GL(n, \mathbb{R}) = M(n, \mathbb{R}))$$

$$D \det(A)[H] = \text{tr}(A^{-1}H) \cdot \det(A).$$

$\det$  ist Submersion auf  $GL(n, \mathbb{R})$ .

Weitere Beispiele interessanter <sup>und schöner</sup> Räume,  
die aber keine Untermannigfaltigkeiten sind.

1.2 Weitere Beispiele (von  $\pi$  ffg!):

1. Projektive Räume  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  od.  $\mathbb{C}$

$$\begin{aligned}\mathbb{K}P^n &= \{\text{alle Geraden in } \mathbb{K}^{n+1}\} \\ &= \mathbb{K}^{n+1} \setminus \{0\} / \sim\end{aligned}$$

$$x \sim y \iff \exists \lambda \in \mathbb{K} \quad x = \lambda y$$

Offenbar

$$\mathbb{R}P^n = S^n /_{x \sim -x} = S^n / \mathbb{Z}_2$$

$$\mathbb{C}P^n = S^{2n+1} / \sim = S^{2n+1} / S^1.$$

Sog. -homogene Koordinaten:

$$x = (x_0, \dots, x_n) \in \mathbb{K}^{n+1} \setminus \{0\}$$

$$[x] = [x_0 : x_1 : \dots : x_n] \in \mathbb{K}P^n.$$

## 2. Abstrakte Tori:

$\omega_1, \dots, \omega_n \in \mathbb{R}^n$  lin. unabh.

$\Gamma := \mathbb{Z}\omega_1 + \dots + \mathbb{Z}\omega_n$  "Gitter"

operiert auf  $\mathbb{R}^n$

$\mathbb{R}^n / \Gamma$  Quotientenraum.

Exkurs Quotiententopologie (kurz!)  
sonst s. Vorlage VL SS04 / Seite 1.7 ff.

Was haben diese Beispiele mit  
Unterraumigfaltigkeiten zu tun?

Stereographische Projektion

$$S^1 \setminus \{N = (0, 1)^t\} \longrightarrow \mathbb{R}P^1 \setminus \{[1:0]\}$$

$$(x, y) \longmapsto \left[ \frac{x}{1-y} : 1 \right] = [x : 1-y]$$

bzw.

$$\mathbb{C} \times \mathbb{R} \supset S^2 \setminus \{N = (0, 0, 1)^t\} \longrightarrow \mathbb{C}P^1 \setminus \{[1:0]\}$$

$$(z, t) \longmapsto \left[ \frac{z}{1-t} : 1 \right] = [z : 1-t]$$

liefert Homöomorphismen

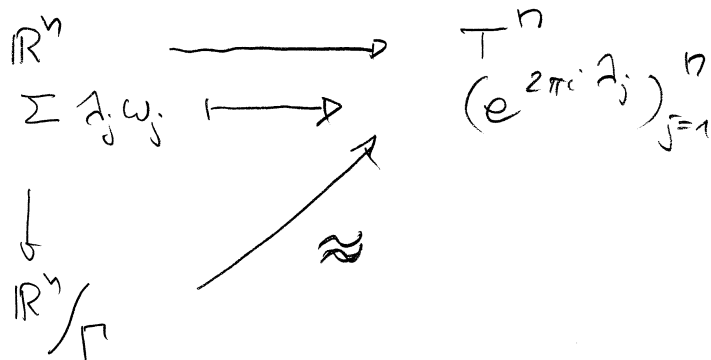
$$S^1 \longrightarrow \mathbb{R}P^1$$

bzw.

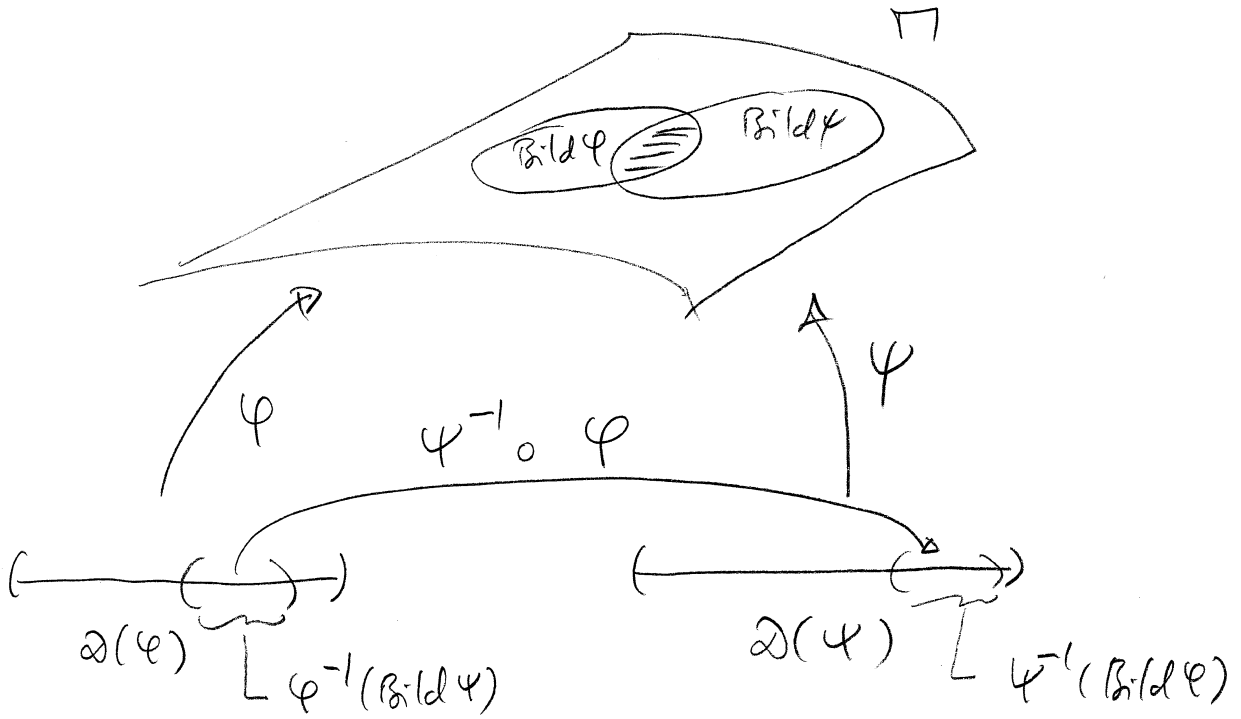
$$S^2 \longrightarrow \mathbb{C}P^1$$


---

$$\Gamma = \mathbb{Z} \omega_1 + \dots + \mathbb{Z} \omega_n$$



Erinnerung  $M \subset \mathbb{R}^n$   $C^\infty$ -Untermannig,  $\varphi, \psi$  Parametrisierungen.



$\psi^{-1} \circ \varphi$  ist  $C^\infty$  !

Def 1.3  $X$  separierbarer topologischer Raum.

1. Karte:  $\mathcal{D}(\varphi) \subset X$  offen  
 $\varphi: \mathcal{D}(\varphi) \rightarrow V \subset \mathbb{R}^n$

Homöomorphismus

2.  $n$ -dimensionaler Atlas:

Menge  $\mathcal{A}$  von Karten mit

$$\bigcup_{\varphi \in \mathcal{A}} \mathcal{D}(\varphi) = M$$

3. Atlas  $\mathcal{A}$   $C^\infty$  ( $C^k$ , holomorph, analytisch, Lipschitz, algebraisch, linear...)

falls

$$\forall \varphi, \psi \in \mathcal{A} \quad \varphi \circ \psi^{-1} \in C^\infty(C^k, \dots)$$

Vereinbarung  $\mathcal{D}(\varphi \circ \psi^{-1}) = \psi(\mathcal{D}(\varphi) \cap \mathcal{D}(\psi))$

Falls nichts anderes gesagt wird,  
 sind alle Atlanten  $C^\infty$ !

Bem 1.4

1. Jeder Atlas ist in genau einem maximalen Atlas enthalten.

2. Differenzierbare Mannigfaltigkeit:

Paar  $(M, \mathcal{A})$

Wegtrage  
atoll bar  
Basis!

- $M$  Hausdorff-Raum
- $\mathcal{A}$  maximaler  $C^\infty$ -Atlas.

Wegen 1. genügt es irgendeinen (möglichst kleinen!) Atlas anzugeben.

Beispiel 1.5

1.  $V$   $n$ -dim.  $\mathbb{R}$ -Vektorraum.

$\mathcal{A} = \text{Iso}(V, \mathbb{R}^n)$

$V$  linear  $\pi$ fg.

$(\mathbb{R}^n, \{id\})$ .

2.  $\mathbb{K}P^n$ :

$$\mathcal{D}(\varphi_j) = \{ [x_0 : \dots : x_n] \mid x_j \neq 0 \}$$

$$\varphi_j : \mathcal{D}(\varphi_j) \longrightarrow \mathbb{R}^n$$

$$[x_0 : \dots : x_n] \longmapsto \left( \frac{x_i}{x_j} \right)_{\substack{i=0, \dots, n \\ i \neq j}}$$

$\mathcal{D}(\varphi_j)$  ist offen und  $\varphi_j$  ein Homöomorphismus.

Kartenwechsel:  $1 \leq i < j \leq n$

$$\begin{aligned} \mathcal{D}(\varphi_j \circ \varphi_i^{-1}) &= \varphi_i(\mathcal{D}(\varphi_j)) \\ &= \{ y \in \mathbb{K}^n \mid y_j \neq 0 \} \end{aligned}$$

$$\varphi_j \circ \varphi_i^{-1}(y_1, \dots, y_n)$$

$$= \varphi_j([y_1 : y_2 : \dots : y_{i-1} : 1 : y_i : \dots : y_j : \dots : y_n])$$

$$= \left( \frac{y_1}{y_j}, \dots, \frac{y_{i-1}}{y_j}, \frac{1}{y_j}, \frac{y_i}{y_j}, \dots, \frac{y_{j-1}}{y_j}, \frac{y_{j+1}}{y_j}, \dots, \frac{y_n}{y_j} \right)$$

③ Kartenwechsel für  $\mathbb{R}^n/\pi$ .

4. ④  $\widehat{\mathbb{R}}^n = \mathbb{R}^n \cup \{\infty\}$ .

$$\mathcal{A} = \{ \varphi_\infty, \varphi_0 \}$$

$$\varphi_\infty : \mathbb{R}^n \rightarrow \widehat{\mathbb{R}}^n, x \mapsto x$$

$$\varphi_0 : \mathbb{R}^n - \{0\} \rightarrow \widehat{\mathbb{R}}^n, x \mapsto \begin{cases} \frac{x}{|x|^2}, & x \neq \infty, \\ 0, & x = \infty. \end{cases}$$

④  $\widehat{\mathbb{R}}^3 \approx S^3$

5.  $M \subset \mathbb{R}^n$  diffbar  $UMf_j$  (Analysis III)

$$\mathcal{A} = \{ \varphi^{-1} \mid \varphi \text{ Parametrisierung} \}$$

Def 1.6  $f : M \rightarrow N$  differenzierbar

$\Leftrightarrow$  Für alle Karten  $\varphi$  von  $M$ ,  
 $\psi$  von  $N$  ist

$$\psi \circ f \circ \varphi^{-1} \in C^\infty.$$

Diffeomorphismus.

- $f$  bijektiv
- $f, f^{-1}$  differenzierbar

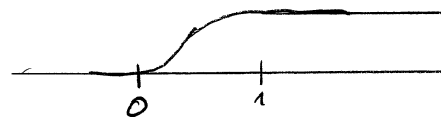
Gibt es genügend viele differenzierbare Abbildungen auf  $\mathbb{R}^n$ ?

1.1 Technisches (unverzichtbares) Hilfsmittel: Teilung der Eins

Hilfsfunktionen:

$$f_1(t) = \begin{cases} e^{-1/t}, & t > 0, \\ 0, & t \leq 0. \end{cases} \quad f_1 \in C^\infty(\mathbb{R})$$

$$f_2(t) = \frac{f_1(t)}{f_1(t) + f_1(1-t)}$$



$$f_3(t) = f_2(2+t) f_2(2-t)$$



$$f_4(x) = f_3(|x|), \quad x \in \mathbb{R}^n.$$

Def 1.7  $M$  differenzierbare Mannigfaltigkeit

$\mathcal{A}$  Familie  $(U_\alpha)_{\alpha \in \mathcal{A}}$ ,  $U_\alpha \subset M$ , heißt

lokal endlich, falls

$\forall p \in M \exists U$  offen  $p \in U$  und  $\{\alpha \mid U_\alpha \cap U \neq \emptyset\}$   
endlich.

Fakt aus der Topologie

Satz 1.8 Eine differenzierbare  $\pi$ -fg  $M$   
(mit abzählbarer Basis der Topologie) ist

parakompakt, d.h. jede offene Über-

deckung  $(U_\alpha)_{\alpha \in \mathcal{A}}$  von  $M$  besitzt

eine lokal endliche Verfeinerung  $(V_\beta)_{\beta \in \mathcal{B}}$ .

Verfeinerung:  $\forall \beta \in \mathcal{B} \exists \alpha \in \mathcal{A} \quad V_\beta \subset U_\alpha$ .

Zusatz:  $\mathcal{B}$  kann sogar abzählbar gewählt  
werden.

Zusatz 1.9  $B$  in Satz 1.9 kann abzählbar gewählt werden. Weiterhin kann man  $V_\beta$  so wählen, dass Karten

$$\psi_\beta: V_\beta \rightarrow B(0; 3) = \{x \in \mathbb{R}^n \mid |x| < 3\}$$

existieren mit

$$M \subset \bigcup_{\beta \in B} \psi_\beta^{-1}(B(0; 1)).$$

Beweis des Satzes (Komple #)

$\Pi$  ist lokal kompakt mit abzählbarer Basis.  
 Also gibt es Kompakta  $K_1 \subset K_2 \subset K_3 \subset \dots$   
 mit  $\Pi = \bigcup_{j=1}^{\infty} K_j$ .

$K_{j+1} \setminus K_j$  ist kompakt! Sei  $p \in K_{j+1} \setminus K_j$

Gibt es eine Karte  $(V, \varphi)$  mit  $\varphi(V) = B(0, 3)$ ,  
 $V \subset K_{j+2} \setminus K_{j-1}$  und  $V \subset U_\alpha$  für ein  $\alpha$ .

Also genügen (Kompaktheit!) endlich viele  $(V_\nu, \varphi_\nu)$   
 so dass  $\bigcup_{\nu} \varphi_\nu^{-1}(B(0, 1))$  immer noch  $K_{j+1} \setminus K_j$   
 überdeckt.

Alle  $(V_\nu, \varphi_\nu)$  leisten das Gewünschte.  $\square$

Satz 1.10 (Teilung der Eins)

Sei  $M$  eine differenzierbare  $\mathcal{M}$ fg. und  $(U_\alpha)_{\alpha \in A}$  eine offene Überdeckung.

Dann existieren  $\varphi_n \in C^\infty(M)$ ,  $n \in \mathbb{N}$  mit

1.  $0 \leq \varphi_n \leq 1$

2.  $(\text{supp } \varphi_n)_{n \in \mathbb{N}}$  ist lokal endlich

3.  $\forall_n \exists_{\alpha \in A} \text{supp } \varphi_n \subset U_\alpha$

4.  $\forall_{p \in M} \sum_{n=1}^{\infty} \varphi_n(p) = 1$ .

Zusatz: Ist  $A \subset \mathbb{N}$  höchstens abzählbar, so kann man entsprechend  $(\varphi_\alpha)_{\alpha \in A}$  finden

mit  $\text{supp } \varphi_\alpha \subset U_\alpha$  (möglicherweise  $\varphi_\alpha = 0$ ).

Wegen 3. heißt  $(\varphi_n)$  der Überdeckung subordinierte Zerlegung der Eins.

Bew:  $V_n$ ,  $\psi_n: V_n \rightarrow \mathbb{B}(0;3)$  wie im

Zusatz 1.9.

Setze 
$$\tilde{\varphi}_n := \begin{cases} \chi_4(\psi_n(x)), & x \in V_n, \\ 0 & , x \notin V_n. \end{cases}$$

$$\tilde{\varphi} := \sum_{n=1}^{\infty} \tilde{\varphi}_n \in C^\infty(\pi) \quad \text{und}$$

$$\forall p \in \pi \quad \tilde{\varphi}(p) > 0.$$

Setze 
$$\varphi_n := \tilde{\varphi}_n / \tilde{\varphi}.$$

Ist  $A \subset \mathbb{N}$  höchstens abzählbar.

induktiv:  $J_0 = \emptyset, \varphi_0 = 0$

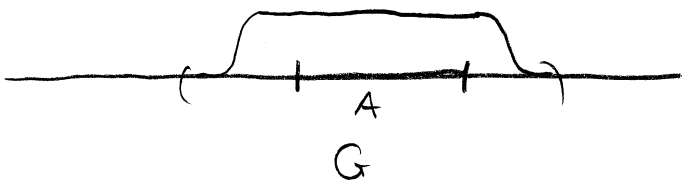
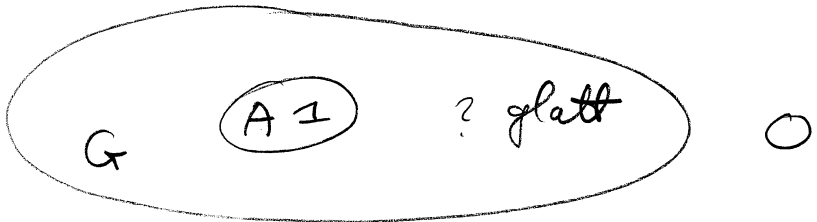
$$J_k = \{ i \in \mathbb{N} \setminus J_{k-1} \mid \text{supp } \varphi_i \subset U_k \}$$

$$\varphi_k = \sum_{i \in J_k} \tilde{\varphi}_i / \tilde{\varphi}.$$

Satz 1.11 Sei  $A \subset \mathbb{R}^n$  abgeschlossen und  $G \subset \mathbb{R}^n$  offen mit  $A \subset G$ .

Dann existiert ein  $f \in C^\infty(\mathbb{R}^n)$  mit  $0 \leq f \leq 1$  und

$$f(p) = \begin{cases} 1, & p \in A \\ 0, & p \notin G \end{cases}$$



Bew:  $\{\mathbb{R}^n - A, G\}$  ist offene Überdeckung.

Sei  $\{\varphi_0, \varphi_1\}$  subordinierte Zerlegung der Eins. Dann leistet  $f = \varphi_1$  das Gewünschte. □

VL 20.10.05

Nachtrag zur Definition einer differenzierbaren Mannigfaltigkeit  $M$  gehört auch, dass  $M$  eine abzählbare Basis der Topologie hat.

### 3. Der Tangentialraum

Motivation Sei  $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  eine Submersion und  $M = \{F=0\}$ .

#### Tangentialraum

$$T_p M = \left\{ \gamma'(0) \in \mathbb{R}^n \mid \begin{array}{l} \gamma: I \rightarrow M \subset \mathbb{R}^n \\ \text{Kurve, } \gamma(0) = p \end{array} \right\}$$

$$= \text{grad } F(p)^\perp.$$

Problem:  $T_p M \subset \mathbb{R}^n$ . Definieren benutzt Einbettung.

Jedes  $v \in T_p M$  definiert Richtungsableitung

$$v: C^\infty(M) \rightarrow \mathbb{R}$$

$$v \frac{f}{g} = \frac{v f - f v g}{g^2}$$

# Verworfen

## 2. Der Tangentialraum

VL 20.10.05

Nachtrag: Differenzierbare  $\pi$ fg.  $\pi$  hat stets abzählbare Basis der Topologie

### 2.1 Der Begriff des Keimes

$\pi, N$  Mannigfaltigkeiten,  $p \in \pi, q \in N$ .

$$C^\infty(\pi, p; N, q) = \left\{ f \mid \begin{array}{l} \mathcal{D}(f) \ni p \text{ offen} \\ f: \mathcal{D}(f) \rightarrow N \\ f(p) = q \end{array} \right\} \subset C^\infty$$

Äquivalenzrelation auf  $C^\infty(\pi, p; N, q)$ :

$$f \sim g \iff \exists \text{ offene Umgebung } U \text{ von } p \text{ mit } f|_U = g|_U.$$

Die Äquivalenzklasse  $[f]$  von  $f$  heißt Keim von  $f$  bei  $p$ .

Analog gibt es Keime stetiger (... usw.)

Abbildungen.

Die Menge aller Keime  $(\pi, p) \rightarrow (N, q)$  bezeichnen wir mit  $\tilde{E}(\pi, p; N, q)$ .

Wie folgt: ist  $\gamma: I \rightarrow M$  Kurve  
mit  $\gamma'(0) = v$ , so ist

$$v f := \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(\gamma(t)).$$

$v f$  ist unabhängig von der Wahl von  $\gamma$ .

Des Weiteren ist  $v$  eine Derivation, d.h.

$$v(fg) = (v f) g(p) + f(p) v g.$$

Def 2.1  $M \in \text{Diff}$ .  $X_p: C^\infty(M) \rightarrow \mathbb{R}$

heißt Derivation bei  $p$ , falls

- $X_p$  linear

- $X_p(fg) = f(p) X_p g + g(p) X_p f.$

$T_p M = \{ \text{Derivationen bei } p \}$  heißt Tangential-

raum an  $M$  in  $p$ .  $T_p M$  ist in der

Tat ein Vektorraum.

2.2 Einfache Eigenschaften:

1.  $X_p(1) = X_p(1 \cdot 1) = 2 X_p(1) = 0.$

2.  $X_p \neq 0$  bestimmt  $p$  eindeutig. (U)

3. Sei  $(U, \varphi)$  eine Karte mit Koordinatenfunktionen  $x_1, \dots, x_n$ . Dann ist

$$\frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_p f := \frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_{\varphi(p)} f \circ \varphi^{-1} = D(f \circ \varphi^{-1})_{(\varphi(p))} [e_i]$$

eine Derivation bei  $p$  und  $\frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_p x_j = \delta_{ij}.$

Lemma 2.2 Sei  $(U, \varphi)$  eine Karte mit Koordinatenfunktionen  $x_1, \dots, x_n$ ;  $\varphi(p) = 0$ , und  $f \in C^\infty(M)$ . Dann existieren  $f_1, \dots, f_n \in C^\infty(M)$  mit

$$f|_U = \sum_{j=1}^n f_j \cdot x_j + f(p).$$

Beweis 1.  $M = \mathbb{R}^n$ ,  $U = (-\epsilon, \epsilon)^n$ ,  $\varphi = id$ .

$$\begin{aligned} f(x) &= \sum_{j=1}^n f(x_1, \dots, x_j, 0, \dots, 0) - f(x_1, \dots, x_{j-1}, 0, \dots, 0) \\ &= \sum_{j=1}^n \int_0^{x_j} (\partial_j f)(x_1, \dots, x_{j-1}, tx_j, 0, \dots, 0) dt \cdot x_j \end{aligned}$$

2.  $M = \mathbb{R}^n$ ,  $U \subset \mathbb{R}^n$  offen,  $\varphi = \text{id}$ .

Sei  $V = (-\varepsilon, \varepsilon)^n \subset U$  und

$$f|_V = \sum_{j=1}^n f_j x_j.$$

Sei  $\varphi \in C_0^\infty(V)$ ,  $\varphi|_{(-\varepsilon/2, \varepsilon/2)^n} \equiv 1$ .

Dann ist

$$\begin{aligned} f &= f\varphi + f(1-\varphi) \\ &= \sum_{j=1}^n (f_j \varphi) x_j + \frac{f(1-\varphi)}{x_1} \cdot x_1 \end{aligned}$$

3.  $(U, \varphi)$  Karte.  $\varphi(U) \subset \mathbb{R}^n$

$$f \circ \varphi^{-1}(r) = \sum_{j=1}^n \tilde{f}_j(r) \cdot r_j$$

$$\Rightarrow f = \sum_{j=1}^n \tilde{f}_j \circ \varphi \cdot x_j \quad \square$$

Satz 2.3  $M \in \text{Diff}$ .  $\dim M = n$ .

$T_p M$  ist ein Vektorraum der Dimension  $n$ .  
Ist  $\varphi$  eine Karte um  $p$ , so ist

$\frac{\partial}{\partial x_i}|_p$  eine Basis von  $T_p M$ .

$$\left[ \begin{array}{l} \text{Bew: } f \in C^\infty(M), \quad f = \sum_{j=1}^n f_j(x_j - x_j(p)) + f(p) \\ \Rightarrow \quad \frac{\partial}{\partial x_i}|_p f = \sum_{j=1}^n f_j(p) \delta_{ij} = f_i(p) \end{array} \right]$$

Sei  $X \in T_p M$ . Dann

$$X f = \sum_{j=1}^n f_j(p) X x_j$$

$$\sum_{j=1}^n (X x_j) \frac{\partial}{\partial x_j}|_p f = \sum_{i=1}^n f_i(p) X x_i,$$

also

$$X = \sum_{j=1}^n (X x_j) \frac{\partial}{\partial x_j}|_p$$

Wegen  $\frac{\partial}{\partial x_i}|_p x_j = \delta_{ij}$  sind  $\frac{\partial}{\partial x_1}|_p, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n}|_p$  sicher

linear unabhängig.  $\square$

## 2.4. Bsp

1. Im  $\mathbb{R}^n$  sind die partiellen Ableitungen  $\frac{\partial}{\partial x_j}|_p$  in jedem  $p \in \mathbb{R}^n$  eine Basis des  $T_p \mathbb{R}^n$ .

2. Polarkoordinaten im  $\mathbb{R}^2$

$$\begin{aligned} \phi: (0, \infty) \times (0, 2\pi) &\rightarrow \mathbb{R}^2 - \{(x, 0) \mid x \geq 0\} \\ (r, \varphi) &\mapsto (r \cos \varphi, r \sin \varphi) \end{aligned}$$

ist ein Diffeomorphismus.  $\phi^{-1}$  ist eine Karte um  $\mathbb{R}^2 - \mathbb{R}_+$ . Dabei fassen wir  $r, \varphi$  als Funktionen auf  $\mathbb{R}^2$  auf.

$$r(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\varphi = \arctan \frac{y}{x} \quad \text{falls } y, x > 0.$$

Die Kettenregel liefert für  $p = (x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial r}|_p f &= \frac{\partial}{\partial r} f \circ (\phi^{-1})^{-1}(r(p_0), \varphi(p_0)) \\ &= \frac{\partial}{\partial r} f(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \Big|_{\substack{r=r(p_0)=:r_0 \\ \varphi=\varphi(p_0)=:\varphi_0}} \\ &= \frac{\partial f}{\partial x}(p) \cos \varphi + \frac{\partial f}{\partial y}(p) \sin \varphi \end{aligned}$$

$$\cos \varphi = \frac{x}{r} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \quad \sin \varphi = \frac{y}{r} = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

also

$$\frac{\partial}{\partial r} \Big|_p = \frac{x_0}{\sqrt{x_0^2 + y_0^2}} \frac{\partial}{\partial x} \Big|_p + \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \frac{\partial}{\partial y} \Big|_p.$$

$$\begin{aligned} \textcircled{ii} \quad \frac{\partial}{\partial \varphi} \Big|_p f &= \frac{\partial}{\partial \varphi} f(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \Big|_{(x_0, y_0)} \\ &= -\frac{\partial f}{\partial x} \Big|_p r \sin \varphi + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_p r \cos \varphi \end{aligned}$$

$$\frac{\partial}{\partial \varphi} \Big|_p = -y \frac{\partial}{\partial x} \Big|_p + x \frac{\partial}{\partial y} \Big|_p.$$

$\textcircled{iii}$  Drücke  $\frac{\partial}{\partial x} \Big|_p, \frac{\partial}{\partial y} \Big|_p$  im  $(r, \varphi)$  Koordinatensystem aus.

3. Allgemein: Sei  $\phi = (y_1, \dots, y_n)$  eine

Karte auf einer offenen Teilmenge  $U$  des  $\mathbb{R}^n$ .  
 $f \in C^\infty(U), p \in U$ .

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_p f &= \frac{\partial}{\partial x_i} (f \circ \phi^{-1} \circ \phi) (p) \\ &= \sum_{j=1}^n \left( \frac{\partial}{\partial y_j} f \circ \phi^{-1} \right) (\phi(p)) \cdot \frac{\partial \phi_j}{\partial x_i} (p) \\ &= \sum_{j=1}^n \frac{\partial y_j}{\partial x_i} (p) \frac{\partial}{\partial y_j} \Big|_p f. \end{aligned}$$

also

$$\frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_p = \sum_j \frac{\partial y_j}{\partial x_i} (p) \frac{\partial}{\partial y_j} \Big|_p$$

wobei  $\frac{\partial y_j}{\partial x_i} (p)$  der Eintrag in Zeile  $j$

und Spalte  $i$  der Jacobi-Matrix von  $\phi$  ist!

Def 2.5 (Tangentialabbildung)

$M^m, N^n \in \underline{\text{Diff}}$ ,  $f \in C^\infty(M, N)$ ,  $p \in M$

$$T_p f : T_p M \rightarrow T_{f(p)} N$$

$$T_p f (X) \cdot \varphi := X(\varphi \circ f), \quad \varphi \in C^\infty(N).$$

heißt Tangentialabbildung.

Man macht sich klar, dass für offene Teilmengen  $M^m \subset \mathbb{R}^m$ ,  $N^n \subset \mathbb{R}^n$   $T_p f$  in der Standardbasis durch die Jacobi-Matrix von  $f$  gegeben ist.

Man überlege sich die Kettenregel

$$T_p f \circ g = T_{g(p)} f \circ T_p g.$$

Jede Karte  $(U, \varphi)$  liefert einen Isomorphismus

$$T_p \varphi: T_p M \rightarrow T_{\varphi(p)} \mathbb{R}^n \approx \mathbb{R}^n$$

Ist  $\psi$  eine weitere Karte, so folgt

$$\begin{aligned} T_p \psi &= T_p (\psi \circ \varphi^{-1} \circ \varphi) \\ &= D_{\varphi(p)}(\psi \circ \varphi^{-1}) T_p \varphi \end{aligned}$$

Physikerverständnis von Tangentialvektoren.  
Jedem Koordinatensystem  $\varphi$  ist ein  $\xi^\varphi \in \mathbb{R}^n$  zugeordnet.

• Es gilt  $\xi^\psi = D_{\varphi(p)}(\psi \circ \varphi^{-1}) [\xi^\varphi]$ .

### Kurven

Sei  $c: I \rightarrow M$  eine glatte Kurve.

$$\dot{c}(t_0) := T_{t_0} c \left( \frac{d}{dt} \Big|_{t_0} \right)$$

"Geschwindigkeitsvektor".

Jedes  $X \in T_p M$  ist Geschwindigkeitsvektor einer Kurve durch  $p$ :

$\varphi$  zentrierte Kurve um  $p$  ( $\varphi(0) = p$ )

$$X = \sum_{j=1}^n X_j \frac{\partial}{\partial x_j} \Big|_p$$

$$c(t) := \varphi^{-1}(tX_1, \dots, tX_n)$$

Für  $f \in C^\infty(M)$

$$\dot{c}(0) f = T_0 c \left( \frac{d}{dt} \right) f$$

$$= \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} f(c(t))$$

$$= \sum_{j=1}^n X_j \frac{\partial f \circ \varphi^{-1}}{\partial x_j} (0) = X f \quad \square$$

3. Lokale Eigenschaften differenzierbarer  
Abbildungen, Untermannigfaltigkeiten

Wie GA, SS 2004, Sect. 3

4. Satz von Sard

Wie GA, SS 04, Sect 5 Satz v. Sard  
allerdings nicht bewiesen.