

Analysis 3

9. Übungsblatt

Präsenzaufgabe 9.1 Gegeben sei ein orientierter n -dimensionaler reeller Vektorraum V mit einer nichtausgearteten symmetrischen Bilinearform t . Für eine orientierte Basis v_1, \dots, v_n mit

$$|t(v_i, v_j)| = \begin{cases} 0 & (i \neq j) \\ 1, & (i = j), \end{cases}$$

sei

$$\omega = \omega_t := v_1 \wedge \dots \wedge v_n$$

- (a) Zeigen Sie, dass ω unabhängig von der Wahl der orientierten t -orthogonalen Basis v_1, \dots, v_n ist.

Man erklärt für jedes $0 \leq p \leq n$ den Hodge*-Operator

$$* = *_t : \bigwedge^p V \rightarrow \bigwedge^{n-p} V$$

durch die Formel

$$\alpha \wedge *_t \beta = t(\alpha, \beta) \omega \quad (\alpha, \beta \in \bigwedge^p V).$$

Hier ist t rechts zu verstehen als die Erweiterung der Bilinearform t auf p -Formen durch

$$t(w_1 \wedge \dots \wedge w_p, w'_1 \wedge \dots \wedge w'_p) := \det \begin{pmatrix} t(w_1, w'_1) & t(w_1, w'_2) & \dots & t(w_1, w'_p) \\ t(w_2, w'_1) & t(w_2, w'_2) & \dots & t(w_2, w'_p) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ t(w_p, w'_1) & t(w_p, w'_2) & \dots & t(w_p, w'_p) \end{pmatrix},$$

für alle $w_1, \dots, w_p, w'_1, \dots, w'_p \in V$.

- (b) Beweisen Sie, dass der Hodge*-Operator ein linearer Isomorphismus $\bigwedge^p V \rightarrow \bigwedge^{n-p} V$ ist.
- (c) Zeigen Sie unter Annahme, dass t ein Skalarprodukt auf V ist, dass der Hodge*-Operator die lineare Abbildung $* : \bigwedge^p V \rightarrow \bigwedge^{n-p} V$ ist, die bestimmt wird durch

$$*(v_{\sigma(1)} \wedge \dots \wedge v_{\sigma(p)}) = \text{sign}(\sigma) v_{\sigma(p+1)} \wedge \dots \wedge v_{\sigma(n)} \quad (\sigma \in S_n).$$

Zeigen Sie weiter, dass $*(*_t \alpha) = (-1)^{p(n-p)} \alpha$ für alle $\alpha \in \bigwedge^p V$.

Betrachten Sie eine offene Teilmenge U von \mathbb{R}^n . Für jede $p \in U$ versehen wir $T_p(U)^*$ mit dem standard Euklidischen Skalarprodukt. Wir definieren $d^* := * \circ d \circ *$ und den Hodge-Laplace-Operator

$$\Delta := d \circ d^* + d^* \circ d$$

- (d) Zeigen Sie, dass Δ p -Formen auf p -Formen schickt. Sei $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ eine C^2 -Funktion. Beweisen Sie die Identität

$$\Delta f = \sum_{i=1}^n \partial_i^2 f.$$

Präsenzaufgabe 9.2 [Forster, 19.3] Es sei $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definiert durch

$$\begin{pmatrix} r \\ \theta \\ \phi \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \sin \theta \cos \phi \\ r \sin \theta \sin \phi \\ r \cos \theta \end{pmatrix}.$$

In einer offenen Menge $U \subseteq \mathbb{R}^3$ seien Differentialformen

$$\omega = f_1 dx + f_2 dy + f_3 dz$$

gegeben. Sei $V = \Phi^{-1}(U)$ und

$$\Phi^* \omega = g_1 dr + g_2 d\theta + g_3 d\phi.$$

Man berechne die Funktionen $g_j : V \rightarrow \mathbb{R}$.

Hausaufgabe 9.1 [Soergel, Ergänzende Übung 6.9.20 (Die Maxwell'schen Gleichungen)] Wir bezeichnen die Koordinaten des \mathbb{R}^4 mit x, y, z, t und betrachten auf dem \mathbb{R}^4 oder allgemeiner einer halboffenen Teilmenge desselben eine glatte 2-Form

$$F = E_1 dx \wedge dt + E_2 dy \wedge dt + E_3 dz \wedge dt + B_1 dy \wedge dz + B_2 dz \wedge dx + B_3 dx \wedge dy$$

Beweisen Sie, dass die Gleichung $dF = 0$ äquivalent zu den beiden Gleichungen

$$\operatorname{div} B = 0 \quad \text{und} \quad \operatorname{rot} E = -\frac{\partial B}{\partial t}$$

ist. Hier ist $\operatorname{rot} E$ der Rotation von E

$$\operatorname{rot} E = \begin{pmatrix} \frac{\partial E_3}{\partial y} - \frac{\partial E_2}{\partial z} \\ \frac{\partial E_1}{\partial z} - \frac{\partial E_3}{\partial x} \\ \frac{\partial E_2}{\partial x} - \frac{\partial E_1}{\partial y} \end{pmatrix}$$

und $\operatorname{div} B$ der Divergenz von B

$$\operatorname{div}(B) = \frac{\partial B_1}{\partial x} + \frac{\partial B_2}{\partial y} + \frac{\partial B_3}{\partial z}.$$

Leser mit physikalischer Vorbildung erkennen die beiden ersten Maxwell'schen Gleichungen im Vakuum. Betrachten wir zusätzlich die sogenannte *Lorentzmetrik*

$$l := dx \otimes dx + dy \otimes dy + dz \otimes dz - c^2 dt \otimes dt$$

mit einer reellen Konstante $c > 0$. Beweisen Sie, dass die Gleichung $d(*_l F) = 0$ äquivalent zu den beiden anderen Maxwell'schen Gleichungen im Vakuum

$$\operatorname{div} E = 0 \quad \text{und} \quad \operatorname{rot} B = \frac{1}{c^2} \frac{\partial E}{\partial t}$$

ist.

Hausaufgabe 9.2 [Forster, 19.3] Es sei $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definiert durch

$$\begin{pmatrix} r \\ \theta \\ \phi \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \sin \theta \cos \phi \\ r \sin \theta \sin \phi \\ r \cos \theta \end{pmatrix}.$$

In einer offenen Menge $U \subseteq \mathbb{R}^3$ seien Differentialformen

$$\omega = F_1 dy \wedge dz + F_2 dz \wedge dx + F_3 dx \wedge dy$$

gegeben. Sei $V = \Phi^{-1}(U)$ und

$$\Phi^* \omega = G_1 d\theta \wedge d\phi + G_2 d\phi \wedge dr + G_3 dr \wedge d\theta.$$

Man berechne die Funktionen $G_j : V \rightarrow \mathbb{R}$.