

Integrálás sokaságokon

I. Riemann-integrál R^n -en

- Jordan-mérték használható ehhez: $A \subset R^n$ esetén $c(A)=0$,
ha $\forall \varepsilon > 0$ esetén léteznek C_1, \dots, C_s kockák hogy $A \subset C_1 \cup \dots \cup C_s$ és

$$\sum_{i=1}^s c(C_i) < \varepsilon$$

- definíció: $D \subset R^n$ integrálási tartomány, ha korlátos és a pereme (BdD) nullmértékű
- f függvény R^n -en majdnem folytonos, ha nullmértékű helyen nem folytonos

- tétel: D integrálási tartomány, f korlátos, majdnem folytonos függvény D -n, ekkor $\int_D f dv$ létezik, azaz f integrálható D -n (közelítő összegek határértékeként)
- definíció: ha D integrálási tartomány, a térfogata $vol D = \int_{R^n} k_D dv = \int_D k_D dv$, ahol k_D a tartomány karakterisztikus függvénye

- tétel (váltózcserre): $G : U \rightarrow U'$ diffeomorfizmus,
 $D \subset U$, $D' = G(D) \subset U'$ nyílt halmazok belsejében vett integrálási tartományok, f' integrálható D' -n, ekkor $f = f' \circ G$ integrálható D -n,
és $\int_{D'} f'(y) dv' = \int_D f'(G(x)) |\Delta G| dv$, ahol ΔG a diffeomorfizmus Jacobi-determinánisa
- lemma (nullmértékűség megőrzése): $A \subset \mathbb{R}^n$ kompakt,
 $F : A \rightarrow \mathbb{R}^m$ C^1 osztályú leképezés, ekkor $c(F(A)) = 0$ ha $n < m$ vagy $n = m$ és $c(A) = 0$

- sokaságokra általánosítás: $A \subset M$ esetén $c(A)=0$, ha léteznek A_1, \dots, A_s kompakt halmazok az U_i, φ_i térképeken, hogy $A \subset A_1 \cup \dots \cup A_s$ és $c(\varphi_i(A_i)) = 0$
- $D \subset M$ integrálási tartomány, ha relatív kompakt és $c(BdD)=0$

II. Integrálás irányított sokaságokon

- M irányított sokaság, $\dim M = n$, ekkor létezik Ω n -forma, amely sehol nem 0, és meghatározza M irányítását (térfogatelem)
- bármely más ω n -forma felírható $\omega = f\Omega$ alakban, ahol

$$f : M \rightarrow R \text{ függvény}$$

- definíció: $f : M \rightarrow R$ függvény integrálható M -en, ha korlátos, kompakt tartójú, majdnem folytonos, és ω n -forma integrálható M -en (mint $\omega : p \in M \mapsto \omega_p \in \Lambda^n(T_p(M))$ függvény), ha $\omega = f\Omega$, ahol f

$$\text{integrálható, jelölés: } \int_M \omega$$

- Ω nem egyértelmű, lehet $\tilde{\Omega} = g\Omega$, ahol g pozitív függvény, de ekkor $f\Omega = f/g\tilde{\Omega}$, ahol f/g is integrálható függvény
- az integrálható n -formák halmaza $\Lambda_0^n(M)$
- az integrál kiszámítása: $Q \subset M$ egy kocka, ha létezik olyan U, φ irányított térkép, hogy $\varphi(Q) = C = \{x \in \mathbb{R}^n \mid 0 \leq x^i \leq 1, i = 1, \dots, n\}$ (az egységkockába képződik)
- legyen $\omega \in \Lambda_0^n(M)$, és $\text{supp } \omega \subset Q$, valamint az U, φ irányított térképen $\varphi^{-1*}(\omega) = f(x)dx^1 \wedge \dots \wedge dx^n$, ekkor $\int_M \omega = \int_C f dv$
- belátható, hogy ez nem függ az eredeti kocka megválasztásától

- lineáris leképezés: $\int_M a_1 \omega_1 + a_2 \omega_2 = a_1 \int_M \omega_1 + a_2 \int_M \omega_2$, ahol $a_1, a_2 \in R$
- ha nem egy gömbre van megszorítva: $\text{supp } \omega = K$, lefedhető véges sok kocka belsejével $(\overset{\circ}{Q}_1, \dots, \overset{\circ}{Q}_b)$, ekkor kereshető olyan $\{f_i\}$ sima függvényrendszer, hogy $\sum f_i \equiv 1$ mindenhol (egységosztás), és $\omega = f_1 \omega + \dots + f_s \omega$ véges összegként felírható, ahol $f_i \omega$ tartója már valamelyik kockán belül van, így $\int_M \omega = \int_M f_1 \omega + \dots + \int_M f_s \omega$, és ez nem függ a kockák megválasztásától

III. Integrálás irányított Riemann-sokaságokon

- irányított sokaságokon az Ω térfogatelem csak egy pozitív C^∞ osztályú függvénnyel szorzás erejéig van meghatározva
- Riemann-sokaságokon van speciális térfogatelem: legyen Ω az az n -forma, amely bármely ortonormált bázisra hattanva 1-et ad
- definíció: D integrálási tartomány, k_D a karakterisztikus függvénye (kompakt tartójú, a nullmértékű BdD kivételével folytonos), ekkor a térfogata $vol D = \int_M k_D \Omega$, egy $f : M \rightarrow R$ korlátos, majdnem folytonos

függvény integrálja a tartományon pedig $\int_D f = \int_M f k_D \Omega$

- kiszámítási mód: egy U, φ irányított térképen adott az E_1, \dots, E_n bázis, a metrikus tenzor komponensei $g_{ij}(p) = \Phi_p(E_{ip}, E_{jp})$, amelyek kifejtethők a lokális koordinátákon ($\tilde{g}_{ij}(x^1, \dots, x^n) = \tilde{g}_{ij}(\varphi(p))$), ekkor $g = \det(g_{ij})$ jelöléssel $\varphi^{-1*}\Omega = \sqrt{g} dx^1 \wedge \dots \wedge dx^n$

IV. Peremes sokaságok

- $H^n = \{x = (x^1, \dots, x^n) \in R^n \mid x^n \geq 0\}$ felső félsík R^n -ben, határa $\partial H^n = \{x \in H^n \mid x^n = 0\}$, R^n -ből származó relatív metrikus topológia vehető, illetve ∂H^n homeomorf R^{n-1} -gyel
- $U, V \subset H^n$ halmazok diffeomorfak, ha létezik köztük $F : U \rightarrow V$ C^∞ osztályú invertálható leképezés (diffeomorfizmus), ezekre belátható, hogy határpontot határpontba visznek mindkét irányban: $F(U \cap \partial H^n) = V \cap \partial H^n$

- definíció: M egy C^∞ peremes sokaság, ha Hausdorff-tér, létezik megszámlálható bázisa és van rajta egy $\{U_\alpha, \varphi_\alpha\}$ atlasz (differenciálható struktúra) a következő tulajdonságokkal:
 - φ_α homeomorfizmus U_α és H^n egy részhalmaza között
 - U_α -k lefedik M -et
 - U_α, φ_α és U_β, φ_β elemekre $\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1}$ és $\varphi_\alpha \circ \varphi_\beta^{-1}$ diffeomorfizmusok $\varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta)$ és $\varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta)$ között
 - az atlasz maximális a fenti tulajdonságokra nézve

- ha egy p pontra $\varphi(p) \in \partial H^n$, akkor ez minden térképen igaz, ezek a pontok alkotják M peremét (∂M), és $\text{Int}M = M - \partial M$ a sokaság belseje (ami egy hagyományos értelemben vett sokaság)
- M -en differenciálható struktúra, differenciálható függvények, leképezések, rang, külső formák, külső deriválás definiálható lokális koordinátákkal, és ezek egyértelműen meghatározzák ∂M hasonló fogalmait
- irányíthatóság: egy M peremes sokaság irányítható, ha vannak olyan $\{U_\alpha, \varphi_\alpha\}$ koordinátakörnyezetek, melyek egyformán irányítottak (ha $U_\alpha \cap U_\beta$ nem üres, akkor $\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1}$ Jacobi-determinánsa pozitív), vagy létezik sehol el nem tűnő Ω n -forma

- tétel: M irányított sokaság, ∂M nem üres, ekkor ∂M irányítható, és az irányítását M irányítása egyértelműen meghatározza
- legyen egy p perempontban M érintőtere $T_p(M)$, ∂M érintőtere ($n-1$ dimenziós) $T_p(\partial M)$, ekkor $T_p(M) - T_p(\partial M)$ vektorai két csoportra oszthatók (függetlenül a koordinátatengelyek választásától): amelyek utolsó komponense pozitív valamely bázison, azok a befelé mutató vektorok, amelyeké negatív, azok a kifelé mutató vektorok

- ezzel a definícióval legyen $p \in \partial M$, X_p befelé mutató vektor, ekkor az $E_{1p}, \dots, E_{(n-1)p}$ irányított $T_p(\partial M)$ -en akkor és csak akkor, ha $E_{1p}, \dots, E_{(n-1)p}, X_p$ irányított $T_p(M)$ -en
- időnként ezzel ellentétes irányítást érdemes használni, erre jelölés $\tilde{\partial} M = (-1)^n \partial M$

V. Stokes-tétel peremes sokaságokra

- integrálás, nullmértékűség, integrálási tartomány, Riemann-sokaságokon térfogatelem, függvény integrálja előzőekhez hasonlóan definiálható, csak a Q kocka egyik lapjának ∂M -re kell esnie, ha $U \cap \partial M \neq \emptyset$:

$$\varphi(Q \cap \partial M) = \{x \in \mathbb{R}^n \mid 0 \leq x^i \leq 1; x^n \equiv 0\} \text{ és}$$

$$\dot{Q} = \varphi^{-1}(\{x \in \mathbb{R}^n \mid 0 < x^i < 1, 1 \leq i \leq n-1; 0 \leq x^n < 1\})$$

- Stokes-tétel: M irányított kompakt n dimenziós sokaság, $\tilde{\partial} M$ perem, ω n -forma rajta, $i: \partial M \rightarrow M$ a természetes beágyazás,

$$\text{akkor } \int_M d\omega = \int_{\partial M} i^* \omega \text{ (és a bal oldali integrál } 0, \text{ ha } \partial M = \emptyset)$$

- speciális esetek:
 - Green-tétel: M korlátos reguláris tartomány R^2 -n, körbevétel C_i sima zárt görbék uniójával, $\omega = a \cdot dx + b \cdot dy$ C^1 osztályú 1-forma, ekkor

$$\int_M \left(\frac{\partial b}{\partial x} - \frac{\partial a}{\partial y} \right) dx dy = \sum_i \int_{C_i} a \cdot dx + b \cdot dy$$

- Gauss-Osztrogradskij-tétel: M reguláris tartomány R^3 -on (sima síkok által határolt nyílt halmaz),

$\omega = P dy \wedge dz + Q dz \wedge dx + R dx \wedge dy$ 2-forma, ekkor

$$\int_M \left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} \right) dx \wedge dy \wedge dz = \int_{-\partial M} P dy \wedge dz + Q dz \wedge dx + R dx \wedge dy$$

- Stokes-tétel három dimenzióban: M egy felület beágyazva R^3 -ba, sima zárt görbék uniója által határolva, $\omega = A dx + B dy + C dz$ 1-forma, ekkor

$$\int_M \left(\frac{\partial C}{\partial y} - \frac{\partial B}{\partial z} \right) dy \wedge dz + \left(\frac{\partial A}{\partial z} - \frac{\partial C}{\partial x} \right) dz \wedge dx + \left(\frac{\partial B}{\partial x} - \frac{\partial A}{\partial y} \right) dx \wedge dy =$$

$$= \int_{\partial M} A dx + B dy + C dz$$

- a tétel általánosítható úgy is, ha a határ nem sima (például sokszögek, szögletes testek)
- R^n -ben használhatóak a duális bázissal való természetes izomorfizmusok, így gradiens, divergencia, rotáció definiálható