

1-Forme Differenziali

30 novembre 2011

1 Definizioni di base

Siano $n \in \mathbb{N}$ e $A \subseteq \mathbb{R}^n$ un insieme aperto. Con $(\mathbb{R}^n)'$ denotiamo il duale topologico di \mathbb{R}^n , cioè l'insieme

$$(\mathbb{R}^n)' = \{p : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} : \mathbb{R}\text{-lineari e continue}\}. \quad (1.1)$$

Osservazione 1 Dato che lo spazio vettoriale \mathbb{R}^n (su \mathbb{R}) ha dimensione finita, ogni funzione lineare $p : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ è continua.

Sia $\{x_1, \dots, x_n\}$ una base di \mathbb{R}^n e sia $\{dx_1, \dots, dx_n\}$ la base duale di $(\mathbb{R}^n)'$. Ricordiamo che le dx_i sono funzioni lineari e continue da \mathbb{R}^n a \mathbb{R} tali che

$$dx_i(x_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{se } j = i, \\ 0 & \text{se } j \neq i. \end{cases} \quad (1.2)$$

Osservazione 2 Se si considera la base canonica $\{e_1, \dots, e_n\}$ di \mathbb{R}^n , la corrispondente base duale $\{dx_1, \dots, dx_n\}$ soddisfa

$$dx_i(a_1, \dots, a_n) = a_i.$$

Definizione 1.1 Una 1-forma differenziale ω su A è una funzione

$$\omega : A \rightarrow (\mathbb{R}^n)'.$$

Dalla precedente definizione segue che se $x \in A$ allora $\omega(x) \in (\mathbb{R}^n)'$, ma allora si può scrivere $\omega(x)$ come combinazione lineare di elementi della base duale, cioè

$$\omega(x) = \sum_{j=1}^n \omega_j(x) dx_j. \quad (1.3)$$

Sia ora $f : A \rightarrow \mathbb{R}$ una funzione di classe C^1 . Il differenziale (di Frechet) di f in un punto $x \in A$ è una funzione lineare e continua da \mathbb{R}^n a \mathbb{R} , cioè $f'(x) \in (\mathbb{R}^n)'$ e pertanto f' è una 1-forma differenziale.

Definizione 1.2 Una 1-forma differenziale continua ω si dice esatta se esiste una funzione $f \in C^1(A; \mathbb{R})$ tale che $\omega = f'$. In tal caso f si dice una primitiva di ω .

Una 1-forma differenziale continua ω si dice localmente esatta se per ogni $x \in A$ esiste un $r > 0$ con $B(x, r) \subseteq A$ e una funzione $f \in C^1(B(x, r); \mathbb{R})$ tale che $\omega = f'$ in $B(x, r)$.

Lemma 1.3 Sia A un aperto connesso e $\omega \in C(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma esatta. Se f_1 e f_2 sono due primitive, allora $f_1 - f_2$ è costante in A .

Dimostrazione. Si ha che $\omega = f_1' = f_2'$. Quindi $(f_1 - f_2)' = 0$. La conclusione segue dal fatto che A è connesso. \square

Definizione 1.4 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n . Un cammino in A è una curva in A , cioè una funzione $\alpha : I \rightarrow A$ con I un intervallo di \mathbb{R} .

Definizione 1.5 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e siano $a, b \in \mathbb{R}$ con $a < b$. Un cammino $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ si dice regolare a tratti se esistono $a = t_0 < t_1 < t_2 < \dots < t_{m-1} < t_m = b$ tali che

1. α è continua;
2. α è derivabile con continuità in (t_i, t_{i+1}) per ogni $i \in \{0, \dots, m-1\}$;
3. α' si può estendere per continuità in $[t_i, t_{i+1}]$ per ogni $i \in \{0, \dots, m-1\}$.

Definizione 1.6 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e siano $a, b \in \mathbb{R}$ con $a < b$. Un cammino $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ si dice un circuito se $\alpha(a) = \alpha(b)$.

Definizione 1.7 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e sia $\{dx_1, \dots, dx_n\}$ la base duale della base canonica di \mathbb{R}^n . Una 1-forma differenziale $\omega \in C^0(A; (\mathbb{R}^n)')$ si dice chiusa se, per ogni $i, j \in \{1, \dots, n\}$, le derivate parziali $\frac{\partial}{\partial x_j} \omega_i(x)$ esistono e

$$\frac{\partial}{\partial x_j} \omega_i(x) = \frac{\partial}{\partial x_i} \omega_j(x), \quad (1.4)$$

dove $\omega(x) = \sum_{i=1}^n \omega_i(x) dx_i$.

Vale il seguente risultato.

Proposizione 1.8 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e $\omega \in C^1(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale esatta. Allora ω è chiusa.*

Dimostrazione. Sia f una primitiva di ω . Si ha

$$\begin{aligned}\omega(x) &= \sum_{i=1}^n \omega_i(x) dx_i \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) dx_i,\end{aligned}$$

dove $\{dx_1, \dots, dx_n\}$ denota la base duale della base canonica di \mathbb{R}^n . Si conclude pertanto per il teorema di Schwarz. \square

2 Integrale di una 1-forma differenziale

Sia $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ un cammino regolare a tratti e $\omega \in C^0(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale. Definiamo

$$\int_{\alpha} \omega := \int_a^b \omega(\alpha(t)) \alpha'(t) dt. \quad (2.1)$$

Osservazione 3 *Si noti che $\omega(\alpha(t)) \in (\mathbb{R}^n)'$ e $\alpha'(t) \in \mathbb{R}^n$. Quindi*

$$\omega(\alpha(\cdot)) \alpha'(\cdot) : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$$

è una funzione reale a valori reali e continua a tratti.

Osservazione 4 *Dalla definizione di integrale di una 1-forma differenziale, si deduce facilmente che*

$$\int_a^b \omega(\alpha(t)) \alpha'(t) dt = \sum_{j=1}^n \int_a^b \omega_j(\alpha(t)) dx_j(\alpha'(t)) dt \quad (2.2)$$

$$= \sum_{j=1}^n \int_a^b \omega_j(\alpha(t)) \alpha'_j(t) dt, \quad (2.3)$$

dove $\alpha(t) = \sum_{j=1}^n \alpha_j(t) x_j$.

Lemma 2.1 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n , $\omega \in C(A; (\mathbb{R}^n)')$ e $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ un cammino regolare a tratti. Se $p : [c, d] \rightarrow [a, b]$ è un diffeomorfismo strettamente monotono e suriettivo, allora

$$\int_{\alpha \circ p} \omega = \begin{cases} \int_{\alpha} \omega, & \text{se } p \text{ è crescente,} \\ -\int_{\alpha} \omega, & \text{se } p \text{ è decrescente.} \end{cases} \quad (2.4)$$

Dimostrazione. Per esercizio. □

Definizione 2.2 Siano $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ e $\beta : [c, d] \rightarrow A$ due cammini tali che $\alpha(b) = \beta(c)$. Si chiama giustapposizione di α e β il cammino $\alpha \cdot \beta$ così definito:

$$\begin{aligned} \alpha \cdot \beta : [a, b + d - c] &\longrightarrow A \\ t &\longmapsto \begin{cases} \alpha(t), & \text{se } t \in [a, b], \\ \beta(c + t - b), & \text{se } t \in [b, b + d - c]. \end{cases} \end{aligned} \quad (2.5)$$

Lemma 2.3 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e $\omega \in C(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale continua. Siano inoltre $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ e $\beta : [c, d] \rightarrow A$ due cammini regolari a tratti con $\alpha(b) = \beta(c)$. Allora

$$\int_{\alpha \cdot \beta} \omega = \int_{\alpha} \omega + \int_{\beta} \omega.$$

Dimostrazione. Per esercizio. □

Teorema 2.4 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n , $\omega \in C(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma esatta e $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ e $\beta : [c, d] \rightarrow A$ due cammini regolari a tratti tali che $\alpha(a) = \beta(c)$ e $\alpha(b) = \beta(d)$. Allora

$$\int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega. \quad (2.6)$$

Dimostrazione. Dato che $\omega = f'$, si ha

$$\begin{aligned} \int_{\alpha} \omega &= \int_a^b \omega(\alpha(t)) \alpha'(t) dt \\ &= \int_a^b f'(\alpha(t)) \alpha'(t) dt \\ &= \int_a^b \frac{d}{dt} f(\alpha(t)) dt \\ &= f(\alpha(b)) - f(\alpha(a)). \end{aligned}$$

Analogamente si prova che $\int_{\alpha} \omega = f(\beta(d)) - f(\beta(c)) = f(\alpha(b)) - f(\alpha(a))$ e si conclude. \square

Osservazione 5 Si noti che, nelle ipotesi del teorema precedente, l'integrale di ω lungo un cammino dipende solo dal punto iniziale e dal punto finale del cammino.

Teorema 2.5 Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e sia $\omega \in C(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale. Sono equivalenti:

1. ω è esatta;
2. $\int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega$ per ogni coppia di cammini regolari a tratti α e β con lo stesso punto iniziale e finale;
3. $\int_{\alpha} \omega = 0$ per ogni circuito regolare a tratti α in A .

Dimostrazione. (Cenni). Chiaramente per il Teorema 2.4, se vale 1, allora si deduce 2.

Supponiamo che valga 2 e sia $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ un circuito regolare a tratti. Sia $\beta : [0, 1] \rightarrow A$ il circuito definito da $\beta(t) = \alpha(a)$. Allora, per ipotesi,

$$\int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega = \int_0^1 0 dt = 0.$$

Non dimostriamo invece che 3 implica 1. \square

Osservazione 6 Per il Teorema 2.5, per mostrare che una 1-forma differenziale e continua ω su A aperto di \mathbb{R}^n non è esatta, basta esibire un circuito regolare a tratti α tale che

$$\int_{\alpha} \omega \neq 0.$$

3 Differenziale di una 1-forma

Sia $\omega \in C^1(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale. Allora il differenziale di ω nel punto $x \in A$ è una funzione

$$\omega'(x) : \mathbb{R}^n \longrightarrow (\mathbb{R}^n)' \tag{3.1}$$

lineare e continua. Di conseguenza si può pensare $\omega'(x)$ come una forma bilineare e continua su $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$. L'insieme delle forme bilineari (e continue) su $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$ costituisce uno spazio vettoriale di dimensione n^2 . Una base dello spazio delle applicazioni bilineari da $\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$ a \mathbb{R} è data da

$$\{dx_i \otimes dx_j : i, j \in \{1, \dots, n\}\}, \quad (3.2)$$

dove le funzioni $dx_i \otimes dx_j$ agiscono nel modo seguente

$$dx_i \otimes dx_j(x_h, x_k) = dx_i(x_h)dx_j(x_k) = \delta_{ih}\delta_{jk}. \quad (3.3)$$

Si può facilmente provare che $\omega'(x)$ si scrive nella forma

$$\omega'(x) = \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} \omega_i(x) dx_i \otimes dx_j. \quad (3.4)$$

Definiamo il prodotto esterno di dx_i con dx_j come

$$dx_i \wedge dx_j := dx_i \otimes dx_j - dx_j \otimes dx_i. \quad (3.5)$$

Il differenziale esterno di ω è

$$\begin{aligned} d\omega(x) &= \sum_{i,j=1}^n \partial_j \omega_i(x) dx_i \wedge dx_j \\ &= \sum_{1 \leq i < j \leq n} (\partial_j \omega_i(x) - \partial_i \omega_j(x)) dx_i \wedge dx_j \end{aligned}$$

da cui si vede che una 1 forma differenziale ω è chiusa se e solo se $d\omega = 0$.

Proposizione 3.1 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e sia $\omega \in C^1(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale chiusa. Allora ω è localmente esatta.*

Dimostrazione. Facciamo la dimostrazione solo per il caso $n = 2$. La 1-forma differenziale ω si può scrivere

$$\omega(x, y) = \omega_1(x, y)dx + \omega_2(x, y)dy,$$

dove $\{dx, dy\}$ è la base duale della base canonica di \mathbb{R}^2 . Sia $(x_0, y_0) \in A$. Esiste $\varepsilon > 0$ tale che $U :=]x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon[\times]y_0 - \varepsilon, y_0 + \varepsilon[\subseteq A$. Per ogni $(x, y) \in U$, definiamo i cammini $\alpha_1, \alpha_2 : [0, 1] \rightarrow A$

$$\alpha_1(t) = (x_0 + t(x - x_0), y_0), \quad \alpha_2(t) = (x, y_0 + t(y - y_0)).$$

e

$$F(x, y) = \int_{\alpha_1} \omega + \int_{\alpha_2} \omega.$$

Pertanto abbiamo definito una funzione $F : U \rightarrow \mathbb{R}$. Si noti che

$$F(x, y) = \int_{x_0}^x \omega_1(s, y_0) ds + \int_{y_0}^y \omega_2(x, s) ds$$

e quindi

$$\begin{aligned} \partial_x F(x, y) &= \omega_1(x, y_0) + \int_{y_0}^y \partial_x \omega_2(x, s) ds \\ &= \omega_1(x, y_0) + \int_{y_0}^y \partial_y \omega_1(x, s) ds \\ &= \omega_1(x, y_0) + \omega_1(x, y) - \omega_1(x, y_0) = \omega_1(x, y). \end{aligned}$$

Inoltre

$$\partial_y F(x, y) = \omega_2(x, y),$$

da cui segue la tesi. □

Corollario 3.2 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e sia $\omega \in C^1(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale. Allora ω è chiusa se e solo se è localmente esatta.*

4 Omotopia di circuiti

Definizione 4.1 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n e siano $\alpha : [a, b] \rightarrow A$ e $\beta : [a, b] \rightarrow A$ due circuiti continui. I circuiti α e β si dicono omotopi se esiste una funzione continua $h : [a, b] \times [0, 1] \rightarrow A$ tale che*

1. $h(t, 0) = \alpha(t)$ per ogni $t \in [a, b]$;
2. $h(t, 1) = \beta(t)$ per ogni $t \in [a, b]$;
3. $h(a, \lambda) = h(b, \lambda)$ per ogni $\lambda \in [0, 1]$.

Definizione 4.2 *Un aperto A di \mathbb{R}^n si dice semplicemente connesso se A è connesso per archi e se ogni circuito in A è omotopo ad un circuito costante.*

Esempio 4.3 *L'insieme \mathbb{R}^n è semplicemente connesso. L'insieme $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ non è semplicemente connesso. L'insieme $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ è semplicemente connesso, mentre \mathbb{R}^3 privato di una retta non è semplicemente connesso.*

Vale il seguente teorema.

Teorema 4.4 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n , $\omega \in C^0(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale localmente esatta e α e β due circuiti regolari a tratti e omotopi in A . Allora*

$$\int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega. \quad (4.1)$$

Corollario 4.5 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n semplicemente connesso e sia $\omega \in C^0(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale localmente esatta. Allora*

$$\int_{\alpha} \omega = 0$$

per ogni circuito regolare a tratti α in A .

Dimostrazione. Dato che A è semplicemente connesso, il circuito α è omotopo ad un circuito costante β . Per il Teorema 4.4,

$$\int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega = 0,$$

e quindi la dimostrazione è finita. □

Corollario 4.6 *Sia A un aperto di \mathbb{R}^n semplicemente connesso e sia $\omega \in C^1(A; (\mathbb{R}^n)')$ una 1-forma differenziale chiusa. Allora ω è esatta.*

Dimostrazione. Si conclude facilmente per il Corollario 4.5 e per il Teorema 2.5. □

5 Esercizi sulle 1-forme differenziali

Esercizio 1 Si consideri la 1-forma differenziale su \mathbb{R}^2

$$\omega = \left(\frac{2x}{1 + (x^2 + y)^2} + e^{x-y} + x - y \right) dx + \left(\frac{1}{1 + (x^2 + y)^2} - e^{x-y} + y^2 \right) dy$$

e i cammini

$$\begin{array}{ll} \gamma_1 : [0, 2\pi] & \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ t & \longmapsto (\cos t, \sin t) \end{array} \quad \begin{array}{ll} \gamma_2 : [0, 2\pi] & \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ t & \longmapsto (2 \cos t, \sin t) \end{array}$$

Si calcoli

$$\max \left\{ \int_{\gamma_1} \omega, \int_{\gamma_2} \omega \right\}.$$

Esercizio 2 Sia $\omega : \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 \neq 0\} \rightarrow (\mathbb{R}^3)'$ la 1-forma differenziale

$$\omega(x, y, z) = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} dx + \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} dy + 3z^2 dz.$$

1. ω è chiusa?
2. ω è esatta?
3. Calcolare $\int_{\gamma} \omega$ dove

$$\begin{array}{ll} \gamma : [0, 2\pi] & \longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ t & \longmapsto (\cos t, \sin t, 0). \end{array}$$

Esercizio 3 Si discuta l'esattezza della 1-forma differenziale

$$\begin{aligned} \omega(x, y) &= \left[\frac{2(x-1)}{(x-1)^2 + (y-1)^2} + \frac{2x}{x^2 + y^2} \right] dx \\ &+ \left[\frac{2(y-1)}{(x-1)^2 + (y-1)^2} + \frac{2y}{x^2 + y^2} \right] dy, \end{aligned}$$

definita su $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0), (1, 1)\}$.

Esercizio 4 Si consideri la 1-forma differenziale definita su \mathbb{R}^3

$$\omega = (z^2 - 2xyz) dx - x^2 z dy + x(2z - xy) dz$$

e il cammino

$$\begin{aligned} \gamma : [0, 1] &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ t &\longmapsto (t^2 - t, 2 \cos(2\pi t), e^t) \end{aligned}$$

1. Dire se ω è esatta o meno.
2. Calcolare $\int_{\gamma} \omega$.

Regolarità	Proprietà
C^0	ω esatta se e solo se $\int_{\gamma} \omega = 0$ per ogni circuito regolare a tratti γ
C^0	ω esatta se e solo se $\int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega$ per ogni coppia α e β di cammini regolari a tratti con lo stesso punto iniziale e finale.
C^0	ω esatta $\implies \omega$ localmente esatta.
C^0	ω localmente esatta $\implies \int_{\alpha} \omega = \int_{\beta} \omega$ per ogni α e β circuiti regolari a tratti e omotopi.
C^1	ω esatta $\implies \omega$ chiusa.
C^1	ω localmente esatta se e solo se ω chiusa.
C^1	ω chiusa, A semplicemente connesso $\implies \omega$ esatta.