

# دانشگاه یزد

دانشکده ریاضی

پایان نامه

برای دریافت درجه کارشناسی ارشد

ریاضی محض / هندسه توپولوژی

## ویژگی‌هایی از متمم گرهی

استاد راهنما:

دکتر حسین خورشیدی

استاد مشاور:

دکتر محمدرضا احمدی زند

پژوهش‌گر:

نجمه خواجوئی

مهرماه ۱۳۹۰

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

## قدردانی و شکر

سپاس بی‌کران به درگاه حق، که بی‌شک بدون لطف و یاری او نمی‌توان سرانجامی برای امور تصور کرد. خداوند را شاکرم که یگانه دست گیر و کجک رسان در تمامی سخطات زندگی ام بوده و مریاری نمود تا در بهترین مسیر زندگی یعنی فراگیری علم و دانش کام بردارم.

بر خود لازم می‌دانم به رسم ادب از کسانی که در این امر مریاری نموده اند قدردانی کنم، به ویژه از استاد اهنمای ارجمندم جناب آقای دکتر حسین خورشیدی به خاطر اهنمایی‌های دلسوزانه ایشان در کلیه مراحل انجام این پژوهش و پی‌گیری مداوم و صبورانه ایشان برای هر چه بهتر بودن این پایان نامه کمال شکر و قدردانی را دارم.

از جناب آقای دکتر محمد رضا احمدی زند که مشاور اینجانب در این پایان نامه بودند شکر، از جناب آقای دکتر دبیدی که در بحث میدان عددی و گروه‌های کلان حسابی گره‌گشای پایان نامه بودند کمال شکر را دارم.

از داور داخلی جناب آقای دکتر اکبر دهقان نژاد که از پایان نامه کارشناسی ارشد ایشان مطالبی را آموختم و داور خارجی جناب آقای دکتر محمد شفیی که راهنمایی‌های هر دو بزرگوار باعث منجم تر شدن پایان نامه شد شکر فراوان دارم.

در پایان از پدر و مادرم که در تمام مراحل تحصیل همراه و مشوق من بوده اند بسیار سپاسگزارم و از خداوند متعال برای آنان سلامتی و هر آنچه خیر و نیکی است آرزو مندم.

# چکیده

پژوهش درباره متمم یک گره در  $\mathbb{R}^3$  یا  $S^3$  از ابتدای پیدایش نظریه گره‌ها مورد توجه بوده است. ثابت شده است که هر منیفلد سه بعدی، جهت پذیر بسته و همبند از تشریح دن نابديهی حول یک پیوند در  $S^3$  به دست می‌آید اینجاست که ارتباط اساسی بین گره‌ها (پیوندها) و منیفلدهای سه بعدی مشخص می‌شود. نخستین بار تیتز وجود گره نابديهی را از طریق محاسبه گروه بنیادی متمم گره سه پره نشان داد. او حدس زد که دو نوع از گره‌ها برابرنند اگر و فقط اگر متمم‌های آن‌ها با هم هم‌مورف باشند. در سال ۱۹۸۸ گوردن و لوکه این حدس را ثابت کردند. در این پایان نامه ویژگی‌هایی از متمم‌های گرهی به عنوان منیفلدهای سه بعدی بررسی شده است. پژوهش‌ها در سالهای اخیر به بررسی متمم گره در  $\mathbb{R}^3$  یا  $S^3$  محدود نمی‌شود و متمم گره را در یک منیفلد سه بعدی نیز مورد بررسی قرار می‌دهد.

فصل اول به مقدماتی از توپولوژی جبری (گروه بنیادی، گروه همولوژی،...)، هندسه دیفرانسیل (جهت پذیری و انحنا) و نظریه گره‌ها (گره، پیوند و تافته...) اختصاص داده شده است.

فصل دوم با تعریف خاصیت  $P$  برای گره، قضیه‌ای مربوط به اثبات حدس تیتز را ثابت می‌کنیم. همچنین خانواده نامتناهی از زوج‌های  $(M, K)$  که  $M$  فضای عدسی و  $K$  گره غیر هذلولوی در  $M$  می‌باشد را معرفی می‌کنیم و ثابت خواهیم کرد که این گره‌ها بوسیله متمم‌هایشان در همین فضای لنزی مشخص می‌شوند. در فصل سوم مطالبی را در مورد ساختارهای هندسی منیفلدها، اوربیفلدها، پوشش شاخه‌ای و هم شاخصی گره‌ها بیان کرده و با استفاده از آنها به بررسی چگونگی دسته بندی منیفلدهای هذلولوی با استفاده از متمم گره‌های هذلولوی می‌پردازیم.

نهایتاً در فصل چهارم سایر رویکردهای مرتبط با فصل‌های دوم و سوم که در این پایان نامه مجال بررسی آنها فراهم نشد اما به جهت ارتباط با موضوع می‌تواند زمینه ساز تحقیقات در این مبحث باشد را بیان می‌کنیم.

# فهرست مطالب

۱	مفاهیم اولیه	۱
۱	۱.۱ مفاهیم مقدماتی از توپولوژی جبری	۱
۷	۲.۱ مفاهیمی از هندسه دیفرانسیل	۷
۱۹	۳.۱ آشنایی با نظریه گره‌ها	۱۹
۳۳	۲ گره‌های غیر هذلولوی	۳۳
۳۳	۱.۲ پیش نیازها	۳۳
۴۰	۲.۲ حدس پوانکاره و خاصیت $P$ برای گره	۴۰
۴۳	۳.۲ گره‌های تار زیفرت در فضای عدسی	۴۳
۵۹	۳ گره‌های هذلولوی	۵۹
۵۹	۱.۳ انواع ساختارهای هندسی و اوربیفلدها	۵۹
۶۶	۲.۳ مطالبی در مورد فضای سه بعدی هذلولوی	۶۶
۶۹	۳.۳ پوشش شاخه‌ای	۶۹
۷۵	۴.۳ هم شاخصی	۷۵
۸۳	۵.۳ گره‌های هذلولوی فاقد تقارن پنهان	۸۳
۸۹	۴ سایر رویکردها	۸۹
۸۹	۱.۴ گره‌های ماهواره‌ای در فضای عدسی	۸۹
۹۱	۲.۴ نکاتی دیگر در مورد گره‌های غیر هذلولوی و هذلولوی	۹۱

واژه‌نامه فارسی به انگلیسی

۹۵

مراجع

۱۰۱

# فصل ۱

## مفاهیم اولیه

در این فصل مفاهیم پیش نیاز که در پایان نامه ضروری هستند به اختصار مطرح می گردند.

### ۱.۱ مفاهیم مقدماتی از توپولوژی جبری

در این بخش به اختصار در مورد گروه بنیادی، گروه همولوژی، عمل گروه روی مجموعه و پوشش بین دو فضای توپولوژیک مطالبی را بیان می کنیم.

**تعریف ۱.۱.۱.** (هموتوپیی) اگر  $f, g : X \rightarrow Y$  توابعی پیوسته از فضای توپولوژیک  $X$  به فضای توپولوژیک  $Y$  باشند گوییم  $f, g$  هموتوپ اند هرگاه نگاهت پیوسته  $F : X \times I \rightarrow Y$  چنان موجود باشد که برای هر  $x \in X$  داشته باشیم  $F(x, 0) = f(x)$ ،  $F(x, 1) = g(x)$ . در اینجا  $F$  را یک هموتوپیی بین  $f, g$  می نامیم و به اختصار با  $I = [0, 1]$  نمایش می دهیم  $F(x, t) = f_t(x)$ ،  $t \in I$  و هموتوپ بودن  $f, g$  را با نماد  $f \simeq g$  نشان می دهیم.

اگر تابع  $f$  هموتوپ با تابع ثابت باشد گوییم  $f$  پوچ- هموتوپ است و هموتوپیی مابین آنها را هموتوپیی پوچ گوییم.

اگر  $x_0$  و  $x_1$  دو نقطه از فضای  $X$  باشند مقصود از راه  $f$  در  $X$  از  $x_0$  به  $x_1$  نگاهت پیوسته  $f : I \rightarrow X$  هست که  $f(0) = x_0$ ،  $f(1) = x_1$ . اگر  $f$  یک به یک باشد گوییم  $f$  ساده<sup>۱</sup> است. (به طور شهودی اگر راه یا مسیر خود اشتراکی نداشته باشد).

---

<sup>۱</sup>simple

**تعریف ۲.۱.۱.** (هموتوپی راهی) اگر  $f, g$  دو راه از  $x_0$  به  $x_1$  باشند آنگاه راه‌های  $f$  و  $g$  را هموتوپ گوئیم هرگاه نگاهت پیوسته  $F: I \times I \rightarrow X$  موجود باشد که

$$F(s, 0) = f(s), F(s, 1) = g(s), F(0, t) = x_0, F(1, t) = x_1$$

$F$  را هموتوپی راهی بین  $f$  و  $g$  می‌نامند و از نماد  $f \simeq_p g$  استفاده می‌کنند.

**تعریف ۳.۱.۱.** اگر  $f$  راهی در  $X$  از  $x_0$  به  $x_1$  و  $g$  راهی در  $X$  از  $x_1$  به  $x_2$  باشد آنگاه  $f * g$  (ترکیب  $f$  و  $g$ ) را به عنوان راهی مانند  $h$  به صورت زیر تعریف می‌کنیم

$$h(s) = \begin{cases} f(2s) & 0 \leq s \leq \frac{1}{2} \\ g(2s - 1) & \frac{1}{2} \leq s \leq 1 \end{cases}$$

اگر  $f$  راهی در  $X$  از  $x_0$  به  $x_1$  باشد آنگاه رده  $f$  تحت رابطه  $\simeq_p$  را با  $[f]$  نمایش می‌دهیم یعنی  $[f]$  شامل همه راه‌های هموتوپ با  $f$  در  $X$  هست که از  $x_0$  شروع و به  $x_1$  ختم می‌شود. عمل ترکیب راه‌ها یک عمل روی مجموعه همه رده‌های هموتوپی راه‌ها القاء می‌کند یعنی  $[f] * [g] = [f * g]$ .

**تعریف ۴.۱.۱.** (گروه بنیادی) فرض کنید  $X$  یک فضای توپولوژیک و  $x_0$  نقطه‌ای از آن باشد راهی که از  $x_0$  شروع و به  $x_0$  منتهی می‌شود را یک کمند بر پایه  $x_0$  نامیده می‌شود. مجموعه رده‌های هموتوپی راهی کمندهای بر پایه  $x_0$  در  $X$  با عمل  $*$  گروه بنیادی  $X$  نسبت به نقطه پایه  $x_0$  نامیده و با نماد  $\pi_1(X, x_0)$  نشان داده می‌شود.

**تعریف ۵.۱.۱.** فضای  $X$  را همبند ساده گوئیم هرگاه فضایی همبند راهی باشد و به ازای عضوی از  $X$  مانند  $x_0$  گروه  $\pi_1(X, x_0)$  بدیهی باشد.

**قضیه ۶.۱.۱.** گروه بنیادی دایره  $(S^1)$  گروه دوری نامتناهی است یعنی  $(\mathbb{Z}, +)$  است.

اثبات. به [۴۶] رجوع شود. □

**قضیه ۷.۱.۱.** اگر  $X$  و  $Y$  دو فضای توپولوژیک باشند،  $x_0 \in X$  و  $y_0 \in Y$  آنگاه رابطه زیر بین گروه بنیادی آنها برقرار است:

$$\pi_1(X \times Y, x_0 \times y_0) \cong \pi_1(X, x_0) \times \pi_1(Y, y_0)$$



اثبات. به [۴۶] رجوع شود.

□

**مثال ۸.۱.۱.** با توجه به دو قضیه فوق گروه بنیادی چنبره دوبعدی  $T^2 = S^1 \times S^1$  ایزومورف با  $\mathbb{Z}^2$  است.

فرض کنید  $X$  و  $Y$  دو فضای توپولوژیک باشند نگاشت  $f : X \rightarrow Y$  را نشاننده<sup>۲</sup> گوییم هرگاه  $f : X \rightarrow f(X)$  همئومورفیسیم باشد.

**تعریف ۹.۱.۱.** (ایزوتوبی [۷]) دو نشاننده  $f_0, f_1 : X \rightarrow Y$  ایزوتوپ اند اگر یک نشاننده به صورت  $F : X \times I \rightarrow Y \times I$  وجود داشته باشد که  $(x, t) \mapsto (f(x, t), t)$  و برای هر  $x \in X$  و  $t \in I = [0, 1]$  داشته باشیم  $f(x, 0) = f_0(x)$ ,  $f(x, 1) = f_1(x)$ . نگاشت  $F$  را ایزوتوبی حافظ سطح که اتصال دهنده  $f_0$  و  $f_1$  گوییم.

هر دو نشاننده  $S^1 \rightarrow S^3$  می توانند ایزوتوپ باشند اگرچه آنها در گره دار بودنشان متفاوت هستند. شکل زیر این مطلب را واضح تر نشان می دهد.



شکل ۱.۱: هر ناحیه گره دار به طور پیوسته در یک نقطه منقبض می شود.

**تعریف ۱۰.۱.۱.** (ایزوتوپ محیطی [۷]) دو نشاننده  $f_0, f_1 : X \rightarrow Y$  ایزوتوپ محیطی گوییم اگر ایزوتوبی حافظ سطح

$$H : Y \times I \rightarrow Y \times I, \quad H(y, t) = (h_t(y), t)$$

با شرایط  $f_1 = h_1 f_0$ ,  $h_0 = id_Y$  وجود داشته باشد.

<sup>۲</sup>embedding

یک ایزوتوپی محیطی، ایزوتوپی  $F$  اتصال دهنده  $f_0$  و  $f_1$  با ضابطه  $F(x, t) = (h_t f_0(x), t)$  تعریف می‌کند. (دو تعریف فوق در بخش سه مورد استفاده قرار می‌گیرد)

برای بررسی مفهوم گروه همولوژی ابتدا تعاریف مقدماتی زیر را از قبیل سادک، زنجیر و... را بیان می‌کنیم.

**تعریف ۱۱.۱.۱.** (سادک)  $q$  سادک هندسی استاندارد  $\Delta_q$  عبارت است از پوسته محدب  $q$  بعدی که توسط نقاط  $E_0, \dots, E_q$  در فضای  $\mathbb{R}^q$  ساخته می‌شود و  $E_0 = (0, \dots, 0), E_1 = (1, \dots, 0), \dots, E_q = (1, \dots, 1)$  رئوس این سادک نامیده می‌شوند.

به طور مثال سادک صفر بعدی  $(\Delta_0)$  نقطه است. و سادک یک بعدی  $(\Delta_1)$  پاره خط واصل  $E_0$  و  $E_1$  می‌باشد.

**تعریف ۱۲.۱.۱.** (سادک تکین) فرض کنید  $X$  یک فضای توپولوژیک باشد یک سادک تکین در  $X$  عبارت است از نگاشت پیوسته  $\sigma : \Delta_q \rightarrow X$ .

اگر  $R$  یک حلقه باشد  $R$  مدول آزاد  $S_q(X)$  را در نظر می‌گیریم که به وسیله همه  $q$  سادک‌های تکین پدید آمده است آنگاه هر عضو  $S_q(X)$  به صورت ترکیب خطی از  $\sum \sigma v_\sigma$  است که  $v_\sigma \in R$  و  $\sigma$  در بین سادک‌های تکین تغییر می‌کند یعنی

$$S_q(X) = \{ \sum \sigma v_\sigma \mid \sigma \in X, v_\sigma \in R, \sigma : \Delta_q \rightarrow X \}$$

اعضای  $S_q(X)$  را  $q$  زنجیر تکین گوئیم.

مرز  $q$  سادک تکین  $\sigma$  عبارت است از  $\partial(\sigma) = \sum_{i=0}^q (-1)^i \sigma^{(i)}$  که یک  $q-1$  زنجیر است و  $\sigma^{(i)}$  ها  $q-1$  سادک‌های تکین هستند از حذف راس  $i$  ام از  $\sigma$  بدست می‌آیند. می‌توانیم نگاشت مرز را به همریختی مدولی  $\partial : S_q(X) \rightarrow S_{q-1}(X)$  با ضابطه  $\partial(\sum v_\sigma \sigma) = \sum v_\sigma \partial(\sigma)$  توسیع دهیم.  $(\partial(\sigma))$   $q-1$  زنجیر است.  $q$  زنجیر تکین  $C$  را که  $\partial C = 0$  یک دور گوئیم ضمناً  $q$  زنجیر تکین  $C$  را مرز گوئیم هرگاه  $C = \partial(C')$  که  $C'$  یک  $q+1$  زنجیر تکین است برای  $q=0$  مرز یک صفر زنجیر، صفر تعریف می‌شود.

$$\partial \partial = 0 \quad \text{لم ۱۳.۱.۱}$$

اثبات. به [۴۶] رجوع شود. □

مجموعه دورها تشکیل یک  $R$  مدول می دهند که با  $Z_q$  نشان داده می شود مجموعه همه مرزها را با  $B_q$  نشان می دهیم که یک زیر مدول  $Z_q$  است زیرا اگر  $C = \partial(C')$  آنگاه  $\partial C = \partial\partial(C') = 0$ . دقت کنید مرز یک دور صفر است. حال مدول خارج قسمتی  $\frac{Z_q}{B_q}$  را  $q$  امین مدول همولوژی تکین برای  $X$  می نامند که آن را با  $H_q(X, R)$  و یا به اختصار  $H_q(X)$  نشان می دهیم.

عناصر  $H_q(X)$  را کلاس همولوژی یا رده همولوژی گوئیم. همرده‌ها به صورت  $[\alpha] = \alpha + B_q$  که  $\alpha \in Z_q$  می باشند. فرض کنید  $\alpha, \beta \in Z_q$  باشند در این صورت  $\alpha$  و  $\beta$  را همولوگ گوئیم اگر تفاوت آنها مرز یک ناحیه باشد یعنی  $\alpha - \beta \in B_q$  در این صورت  $\alpha$  و  $\beta$  متعلق به یک کلاس همولوژی اند و می نویسیم  $\alpha \sim \beta$ .

چنانچه  $R = \mathbb{Z}$  آنگاه  $R$  مدول همولوژی تکین را گروه همولوژی می نامیم. به عنوان مثال گروه‌های همولوژی دایره  $S^1$  و چنبره  $T^2$  به صورت زیر هستند

$$H_n(S^1) = \begin{cases} \mathbb{Z} & n = 0, 1 \\ 0 & n \geq 2 \end{cases}$$

$$H_n(T^2) = \begin{cases} \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} & n = 1 \\ \mathbb{Z} & n = 0, 2 \\ 0 & n \geq 3 \end{cases}$$

**قضیه ۱۴.۱.۱.** گروه همولوژی اول فضای توپولوژیک  $X$  خارج قسمت گروه بنیادی به زیرگروه جابه‌جاگر آن می باشد. یعنی  $H_1(X) = \frac{\pi_1(X)}{[\pi_1, \pi_1]}$  و همواره همومورفیسم<sup>۳</sup> بین  $H_1(X)$  و  $\pi_1(X)$  وجود دارد.

اثبات. به [۵] رجوع شود. □

**تعریف ۱۵.۱.۱.** (کره همولوژی [۳۷]) منیفلد سه بعدی، همبند و بسته  $X$  را کره همولوژی گوئیم هرگاه  $H_1(X) = 0$  باشد.

**تعریف ۱۶.۱.۱.** (کره هموتوبی [۳۷]) منیفلد سه بعدی، همبند و بسته  $X$  را کره هموتوبی گوئیم هرگاه  $\pi_1(X) = 0$  باشد.

واضح است که کره‌های هموتوبی، کره همولوژی هستند.

<sup>۳</sup> در بعضی از متون به جای همومورفیسم از همسانی (همریختی) استفاده می شود.

**تعریف ۱۷.۱.۱.** (عمل گروه روی یک مجموعه) فرض کنید  $X$  مجموعه و  $\Gamma$  یک گروه باشد نگاشت

$$f : \Gamma \times X \longrightarrow X$$

(الف) برای عضو خنثی  $e \in \Gamma$  و هر عضو  $x \in X$  ،  $f(e, x) = x$  ،

(ب) برای عضوهای دلخواه  $\gamma$  و  $\eta$  از  $\Gamma$  و برای هر عضو  $x \in X$  داشته باشیم  $f(\gamma, f(\eta, x)) = f(\gamma \cdot \eta, x)$ .

**تعریف ۱۸.۱.۱.** (عمل آزاد) عمل گروه  $\Gamma$  روی مجموعه  $X$  آزاد نامیده می شود هرگاه برای هر  $x \in X$

که  $\gamma x = \eta x$  نتیجه شود که  $\eta = \gamma$  به بیان معادل اگر برای  $x \in X$  از  $\gamma x = x$  نتیجه شود  $\gamma$  همانی است.

**تعریف ۱۹.۱.۱.** (عمل ناپیوسته سره) عمل گروه  $\Gamma$  روی فضای  $X$  را ناپیوسته سره گوئیم هرگاه هر

نقطه  $x$  دارای همسایگی باز  $U$  باشد به طوری که  $\gamma U \cap U \neq \emptyset \implies \gamma = e$  (عضو همانی گروه  $\Gamma$  است).

**تعریف ۲۰.۱.۱.** (پایدار ساز یک عضو) فرض کنید  $\Gamma$  روی مجموعه  $X$  عمل کند برای هر عضو  $x \in X$

پایدار ساز  $x$  را با  $\Gamma_x$  نشان می دهیم و به صورت زیر تعریف می کنیم:

$$\Gamma_x = \{\gamma \in \Gamma \mid \gamma(x) = x\}$$

**تعریف ۲۱.۱.۱.** (فضای پوششی [۳۱]) فرض کنید  $M$  فضای توپولوژیک همبند مسیری باشد یعنی هر دو

نقطه آن توسط مسیری ساده به هم متصل شوند فضای توپولوژیک همبند مسیری  $\tilde{M}$  فضای پوششی  $M$  است اگر

(۱) نگاشت پیوسته  $P : \tilde{M} \longrightarrow M$  وجود داشته باشد.

(۲) برای هر  $m \in M$  همسایگی باز  $U_m$  از  $m$  موجود باشد به طوری که

(الف)  $P^{-1}(U_m)$  اجتماع مجزایی از  $F = \{W_\alpha\}$  از مجموعه های باز در  $\tilde{M}$  باشد یعنی

$$P^{-1}(U_m) = \cup_{W_\alpha \in F} W_\alpha \quad (*)$$

(ب)  $P|_{W_\alpha} : W_\alpha \longrightarrow U_\alpha$  برای  $W_\alpha$  همئومورفیسم باشد.

اگر شرایط فوق برقرار باشد گوئیم  $P$  نگاشت پوششی است. با توجه به (\*) و قسمت دو تصویر معکوس

$P^{-1}(m)$  از یک نقطه  $m \in M$  اجتماعی از نقاط تنها  $^f$  می باشد تعداد نقاط ممکن است نامتناهی باشد

<sup>f</sup> isolated

مرتبه این مجموعه نقاط درجه، پوشش نامیده می‌شود. علاوه بر این اگر تعداد نقاط  $P^{-1}(m)$  برابر  $n$  باشد  $\tilde{M}$  پوشش  $n$  برگی یا  $n$  لایه‌ای از  $M$  می‌باشد.

**تعریف ۲۲.۱.۱.** (پوشش جهانی) پوشش  $P : \tilde{M} \rightarrow M$  را جهانی گوئیم هرگاه  $\tilde{M}$  همبند ساده باشد.

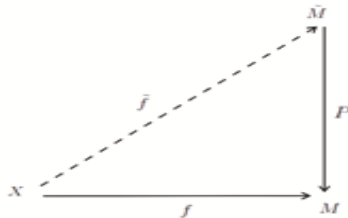
**تعریف ۲۳.۱.۱.** (هم ارزی پوشش‌ها) دو پوشش  $P : \tilde{M} \rightarrow M$  و  $P' : M' \rightarrow M$  را هم ارز (معادل) گوئیم هرگاه همومورفیسمی مانند  $h : M' \rightarrow \tilde{M}$  موجود باشد به طوری که  $P \circ h = P'$ .

**تعریف ۲۴.۱.۱.** (تبدیل پوششی) فرض کنید  $P : \tilde{M} \rightarrow M$  نگاشت پوششی باشد همومورفیسم  $D : \tilde{M} \rightarrow \tilde{M}$  را تبدیل پوششی گوئیم هرگاه  $P \circ D = P$  باشد. این تبدیلات با عمل ترکیب تشکیل گروه می‌دهند که آن را با  $Aut(\tilde{M}, P)$  نمایش می‌دهیم این گروه می‌تواند روی فضای پوششی عمل کند.

**تعریف ۲۵.۱.۱.** (پوشش منظم) نگاشت پوششی  $P : \tilde{M} \rightarrow M$  و نقطه  $m \in M$  و بالابر آن  $\tilde{m}$  (یعنی  $P^{-1}(m)$ ) در نظر بگیرید.  $P$  همومورفیسم  $P_* : \pi_1(\tilde{M}, \tilde{m}) \rightarrow \pi_1(M, m)$  را القاء می‌کند. اگر  $P_* \pi_1(\tilde{M}, \tilde{m})$  در  $\pi_1(M, m)$  نرمال باشد آنگاه پوشش را منظم یا نرمال گوئیم.

**نکته ۲۶.۱.۱.** نگاشت پوششی  $P : \tilde{M} \rightarrow M$  دوری است هرگاه  $\frac{\pi_1(M)}{P_* \pi_1(\tilde{M})}$  دوری باشد. اگر  $\frac{\pi_1(M)}{P_* \pi_1(\tilde{M})} \cong \mathbb{Z}$  پوشش دوری نامتناهی است به طور مشابه اگر  $\frac{\pi_1(M)}{P_* \pi_1(\tilde{M})} \cong \mathbb{Z}_n$  پوشش دوری متناهی از مرتبه  $n$  است. [۳۷]

**تعریف ۲۷.۱.۱.** (نگاشت بالابر) نگاشت دلخواه  $p : \tilde{M} \rightarrow M$  را در نظر بگیرید اگر  $f$  یک نگاشت پیوسته از فضای  $X$  به  $M$  باشد نگاشت  $\tilde{f} : X \rightarrow \tilde{M}$  را بالابر  $f$  گوئیم هرگاه  $p \circ \tilde{f} = f$  باشد.



## ۲.۱ مفاهیمی از هندسه دیفرانسیل

در این بخش در مورد جهت پذیری منیفلد و مفهوم انحنا منیفلد مطالبی را بیان و اثبات خواهیم کرد.

**تعریف ۱.۲.۱.** (مقطع) فرض کنید  $M$  منیفلد  $n$  بعدی و  $TM$  کلاف مماس آن باشد. یک مقطع از تابع  $\pi : TM \rightarrow M$  عبارت است از نگاشت  $X : M \rightarrow TM$  که به هر نقطه  $m \in M$  از دامنه خودش بردار مماس  $X_m$  را در نقطه  $m$  وابسته می‌کند اگر این دامنه با دامنه یک تابع دیفرانسیل پذیر  $f : M \rightarrow \mathbb{R}$  اشتراک داشته باشد آنگاه  $Xf$  را روی اشتراک به صورت زیر تعریف می‌کنیم:

$$Xf : M \rightarrow \mathbb{R}$$

که  $m$  را به  $(X_m)f$  وابسته می‌کند.

مقطع  $X$  را میدان برداری در  $M$  گوئیم اگر همه توابع  $Xf$  دیفرانسیل پذیر باشد.

برای مثال اگر کارت  $(x, U)$  را حول نقطه  $m \in M$  در نظر بگیریم تابع  $\frac{\partial}{\partial x^i} : U \rightarrow TU$  که  $m$  را به  $(\frac{\partial}{\partial x^i})_m$  وابسته می‌کند یک میدان برداری را تعریف می‌کند که  $(\frac{\partial}{\partial x^i})f = \frac{\partial f}{\partial x^i}$ . در واقع  $(\frac{\partial}{\partial x^i})_m$  برای  $i = 1, \dots, n$  تشکیل یک پایه برای  $T_m M$  می‌دهند. اگر کارت دیگری از  $M$  باشد به طوری که  $U \cap V \neq \emptyset$  در ناحیه  $U \cap V$  داریم  $\frac{\partial}{\partial y^j} = \sum \frac{\partial x^i}{\partial y^j} \frac{\partial}{\partial x^i}$  و  $(i, j = 1, \dots, n)$ .

یک مجموعه  $X_1, \dots, X_r$  از میدان‌های برداری روی زیر مجموعه باز  $U$  از  $M$  را مستقل گوئیم اگر در هر نقطه  $m \in U$  بردارهای مستقل خطی از  $T_m M$  باشند. برای مثال  $\frac{\partial}{\partial x^1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x^n}$  روی دامنه  $U$  از کارت  $x$  مجموعه مستقل است. در نتیجه میدان‌های برداری مستقل معینی روی هر دامنه مختصاتی وجود دارند.

**تعریف ۲.۲.۱.** یک مجموعه مرتب از  $n$  میدان برداری مستقل  $X_1, \dots, X_n$  روی زیرمجموعه باز  $U$  از منیفلد  $n$  بعدی  $M$  را موازی سازی<sup>۵</sup> روی  $U$  می‌نامیم. یک منیفلد که به طور سرتاسری موازی سازی می‌پذیرد را موازی پذیر<sup>۶</sup> گوئیم.

میدان‌های برداری  $\frac{\partial}{\partial x^1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x^n}$  تشکیل موازی سازی روی دامنه کارت  $x$  می‌دهند که با  $\frac{\partial}{\partial x}$  مشخص می‌کنیم.

**تعریف ۳.۲.۱.** (قاب [۶]) یک قاب  $n$  تایی  $e$  در فضای برداری حقیقی  $V$  عبارت است از مجموعه مرتب  $e_1, \dots, e_n$  از بردارهای مستقل خطی در  $V$ . اگر  $e$  و  $e'$  دو قاب برای  $V$  باشند رابطه آنها بدین صورت

<sup>۵</sup>parallelization

<sup>۶</sup>parallelizable

است:

$$e'_j = \sum A_j^i e_i, \quad (i, j = 1, \dots, n)$$

که  $A = [A_j^i]$  یک ماتریس وارون پذیر است. بین دو قاب  $e$  و  $e'$  رابطه هم ارزی را به صورت زیر تعریف می کنیم:

$$e \sim e' \Leftrightarrow \det A > 0$$

این رابطه هم ارزی قاب های  $n$  بعدی را به دو کلاس هم ارزی تقسیم می کند. هر کلاس هم ارزی را یک جهت برای  $V$  گوئیم.

**تعریف ۴.۲.۱.** (منیفلد جهت پذیر) یک جهت در منیفلد دیفرانسیل پذیر  $M$  عبارت است از تابع  $\theta$ :  $m \mapsto \theta_m$  که  $\theta_m$  جهتی برای  $T_m M$  می باشد که در شرط دیفرانسیل پذیری صدق می کند. (شرط دیفرانسیل پذیری یعنی هر نقطه در دامنه  $\theta$  دارای همسایگی  $U$  باشد که مقادیر  $\theta$  بوسیله مقادیر موازی ساز روی  $U$  مشخص شود). هرگاه یک منیفلد به طور سرتاسری جهت پذیرد گوئیم منیفلد جهت پذیر است.

**مثال ۵.۲.۱.** یک موازی ساز یک جهت را روی دامنه اش مشخص می کند بنابراین منیفلدهای موازی پذیر جهت پذیر هستند.

**مثال ۶.۲.۱.** یک جهت روی دامنه  $U$  از کارت  $x$  روی منیفلد  $M$  بوسیله موازی ساز  $\frac{\partial}{\partial x}$  مشخص می شود. به طور مشابه یک جهت روی دامنه  $V$  از کارت  $y$  بوسیله  $\frac{\partial}{\partial y}$  مشخص می شود. با توجه به مطالبی که ذکر شد دو جهت روی  $U \cap V$  موافق هستند اگر و فقط اگر  $\left| \frac{\partial x^i}{\partial y^j} \right| = \det \left| \frac{\partial x^i}{\partial y^j} \right| > 0$  و بنابراین آنها با همدیگر یک جهت را روی  $U \cap V$  تعریف می کنند. در نتیجه جهت روی منیفلد  $M$  بوسیله اطلسی از کارت های  $x_\alpha$  از  $M$  با دامنه  $U_\alpha$  روی هر اشتراک  $U_\alpha \cap U_\beta$  به طوری که  $\left| \frac{\partial x_\alpha}{\partial x_\beta} \right| > 0$  مشخص می شود. یک فضای برداری حقیقی فقط دو جهت را می پذیرد که یکی از آنها را با  $\zeta$  و دیگری را با  $-\zeta$  مشخص می کنیم.

فرض کنید  $\theta: m \mapsto \theta_m$  یک جهت سرتاسری روی منیفلد  $M$  باشد سپس تابع  $-\theta: m \mapsto -\theta_m$  همچنان یک جهت سرتاسری روی  $M$  می باشد.

**گزاره ۷.۲.۱.** فرض کنید  $\theta$  یک جهت روی منیفلد  $M$  باشد و  $\theta'$  یک جهت روی  $M$  با دامنه  $U$  باشد اگر  $U$  همبند باشد آنگاه  $\theta'$  به  $\theta$  یا  $-\theta$  محدود می شود.

اثبات. فرض کنید  $S$  مجموعه نقاط  $m \in M$  باشد به طوری که  $\theta_m = \theta'_m$ . نقطه دلخواه  $s \in S$  را انتخاب می‌کنیم. توابع  $\theta$  و  $\theta'$  بوسیله همسایگی‌های  $V$  و  $V'$  از  $s$  با موازی‌سازهای  $X_i, X'_i (i = 1, \dots, n)$  مشخص می‌شود. در ناحیه  $V \cap V'$  داریم  $X'_j = \sum A_j^i X_i$  و تابع دیفرانسیل پذیر  $\det A : M \rightarrow \mathbb{R}$  را داریم به طوری که  $(\det A)_s > 0$  است بنابراین روی همسایگی از  $s$   $\det A > 0$  است در نتیجه روی این همسایگی‌ها  $\theta = \theta'$ . پس مجموعه  $S$  یک زیرمجموعه بازی از  $M$  و زیر فضایی از  $U$  می‌باشد. ( $S$  تصویر معکوس  $(0, \infty)$  تحت تابع دیفرانسیل پذیر دترمینال است) مجموعه  $U - S$  مجموعه نقاط  $m \in U$  است که  $\theta_m = -\theta'_m$ . بحث مشابه نشان می‌دهد که این مجموعه در  $U$  باز است اما چون  $U$  همبند است نتیجه می‌دهد که  $S$  تهی یا خود  $U$  است بنابراین  $\theta'$  به  $-\theta$  یا  $\theta$  محدود می‌شود.  $\square$

گزاره ۸.۲.۱. منیفلد جهت پذیر همبند فقط دو جهت را می‌پذیرد.

اثبات. کافی است در گزاره قبلی قرار دهیم  $U = M$ .  $\square$

توجه کنید جهت پذیری یک ناوردا برای منیفلدهای دیفرانسیل پذیر است.

ملاحظه ۹.۲.۱. در سرتاسر فصل یک و دو منیفلد  $M$  را جهت پذیر و همبند فرض می‌کنیم و  $-M$  را به عنوان منیفلد سه بعدی با جهت برعکس مشخص می‌کنیم. و قرار داد زیر را برای منیفلد  $M_1$  و  $M_2$  بدین صورت بیان می‌کنیم:

•  $M_1 \cong M_2$  بدین معنی است که دو منیفلد همئومورفیک هستند. (بدون در نظر گرفتن جهت)

•  $M_1 \not\cong M_2$  یعنی دو منیفلد همئومورفیک نیستند.

•  $M_1 \cong +M_2$  یعنی وجود دارد یک همئومورفیسم بین  $M_1$  و  $M_2$  که حافظ جهت است.

•  $M_1 \cong -M_2$  یعنی وجود دارد همئومورفیسمی بین  $M_1$  و  $M_2$  که جهت را برعکس کند.

هدف از ارائه مطالب در ادامه این بخش مفهوم انحنا گاوسی و انحنا میانگین روی منیفلدهاست.

که به این منظور ابتدا اولین و دومین فرم بنیادی را معرفی می‌نماییم.

تعریف ۱۰.۲.۱. (متریک القایی روی ابر رویه‌ها [۱۳]) فضای اقلیدسی  $\mathbb{R}^n$  را در نظر می‌گیریم و فرض

می‌کنیم که  $V^{n-1}$  زیر منیفلد آن با بعد  $n - 1$  (یا به بیان معادل با بعد متمم یک) باشد که در  $\mathbb{R}^n$  جا

داده شده است در اینجا تنها به خواص موضعی این ابر رویه توجه خواهیم کرد. بنابراین می‌توانیم خود را

به دیسک  $D^{n-1}$  که در  $\mathbb{R}^n$  جا داده شده محدود کنیم. برای سادگی فرض می‌کنیم که  $V^{n-1}$  (یا دیسک



$(D^{n-1})$  بوسیله بردار موضع هموار  $\mathbb{R}^n \subset \vec{r} = \vec{r}(u^1, \dots, u^{n-1})$  داده شده است که پارامترها (مختصات)  $u^1, \dots, u^{n-1}$  در دیسکی از فضای  $\mathbb{R}^{n-1}$  تغییر می‌کنند. از آنجا که فرض کرده‌ایم که بردار موضع زیر منیفلد همواری تعریف می‌کند بنابراین بردارهای  $\frac{d\vec{r}}{du^1}, \dots, \frac{d\vec{r}}{du^{n-1}}$  در هر نقطه تعریفشان مستقل خطی خواهند بود. متذکر می‌شویم که این بردارها عبارتند از مماسهایی بر خطوط مختصاتی متناظرشان در نقطه  $P$  واقع بر  $V^{n-1}$  (یعنی اگر در ناحیه تعریف همه مختصات ثابت باشد و مختص  $u^i$  تغییر کند در  $V^{n-1}$  خمی پدید خواهد آمد که از نقطه  $P$  می‌گذرد و  $\frac{d\vec{r}}{du^i}$  مماس بر این خم در نقطه  $P$  خواهد بود). جادهنده هموار  $V^{n-1}$  در  $\mathbb{R}^n$  روی منیفلد  $V^{n-1}$  یک متریک ریمانی القا می‌کند که ساختار آن به شرح زیر است. فرض کنید  $x^1, \dots, x^n$  مختصات دکارتی در  $\mathbb{R}^n$  باشد در این صورت بردار موضع  $\vec{r}$  بوسیله مجموعه توابع هموار  $x^i(u^1, \dots, u^{n-1})$   $1 \leq i \leq n$  تعریف می‌شود. فرض کنید  $ds^2 = \sum_{i=1}^n (dx^i)^2$  متریک اقلیدسی در  $\mathbb{R}^n$  باشد در این صورت فرم درجه ۲ زیر بدست می‌آید

$$\begin{aligned} ds^2|_{V^{n-1}} &= \sum_{i=1}^n (dx^i(u^1, \dots, u^{n-1}))^2 = \sum_{i=1}^n \left( \sum_{k=1}^{n-1} \frac{\partial x^i}{\partial u^k} du^k \right)^2 \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{k,p=1}^{n-1} \frac{\partial x^i}{\partial u^k} \frac{\partial x^i}{\partial u^p} du^k du^p = \sum_{k,p=1}^{n-1} g_{kp}(u) du^k du^p, \\ g_{kp} &= \left\langle \frac{\partial \vec{r}}{\partial u^k}, \frac{\partial \vec{r}}{\partial u^p} \right\rangle; \end{aligned}$$

که در اینجا  $\langle, \rangle$  نشان دهنده ضرب اسکالر در  $\mathbb{R}^n$  است.

**تعریف ۱۱.۲.۱.** (نخستین فرم درجه ۲ بنیادی [۱۳]) فرم  $ds^2|_{V^{n-1}} = \sum_{k,p} g_{kp} du^k du^p$  که در آن توابع  $g_{kp}(u^1, \dots, u^{n-1})$  توابع تعریف شده بالا هستند نخستین فرم درجه ۲ بنیادی  $V^{n-1}$  در  $\mathbb{R}^n$  نامیده می‌شود.

توابع  $g_{kp}$  به بردار موضع ابر رویه بستگی داشته و تحت تغییر بردار موضع یعنی تغییر شکل ابر رویه، تغییر می‌کند. نخستین فرم بنیادی روی بردارهای مماس بر  $V^{n-1}$  تعریف می‌شود. به بیان دقیق‌تر اگر  $\vec{a}, \vec{b} \in T_p V^{n-1}$  دو بردار مماس دلخواه باشد آنگاه ضرب اسکالر به صورت زیر تعریف می‌شود

$$\langle a, b \rangle_{ds^2(V^{n-1})} = \sum_{k,p=1}^{n-1} g_{kp} a^k b^p$$

در رابطه فوق برای سادگی می‌توانیم نماد  $\sum$  را حذف کنیم و وجود اندیس‌های همانند در بالا و پایین عبارت‌ها دلالت بر جمع بستن روی این اندیس‌ها خواهد داشت.

ماتریس تانسور متریک  $g$  که از توابع  $g_{kp}(u^1, \dots, u^{n-1})$  پدید می‌آید به شکل زیر خواهد بود.

$$G = \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} & \dots & g_{1,n-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ g_{n-1,1} & g_{n-1,2} & \dots & g_{n-1,n-1} \end{pmatrix}$$

می‌دانیم طول خمی مانند  $\gamma(t)$  واقع بر  $V^{n-1}$  با رابطه

$$L_a^b(\gamma(t)) = \int_a^b \sqrt{\langle \dot{\gamma}, \dot{\gamma} \rangle} dt$$

بدست می‌آید. بوسیله توابع  $g_{kp}(u)$  این عبارت به صورت زیر خواهد بود.

$$L_a^b \gamma(t) = \int_a^b \sqrt{\sum_{k,p=1}^{n-1} g_{kp}(u(t)) \frac{du^k(t)}{dt} \frac{du^p(t)}{dt}} dt$$

**مثال ۱۲.۲.۱.** فرض کنید  $V^{n-1}$  به صورت نمودار تابع  $(x^1, \dots, x^{n-1}) = f(x^n)$  باشد آنگاه

$$\begin{aligned} ds^2|_{V^{n-1}} &= \sum_{i=1}^{n-1} (dx^i)^2 + (dx^n(x^1, \dots, x^{n-1}))^2 \\ &= \sum_{i=1}^{n-1} (dx^i)^2 + \sum_{k,p} \frac{\partial f}{\partial x^k} \frac{\partial f}{\partial x^p} dx^k dx^p \\ &= \sum_{k,p} \left( \delta_{kp} + \frac{\partial f}{\partial x^k} \frac{\partial f}{\partial x^p} \right) dx^k dx^p \\ &= g_{kp}(x^1, \dots, x^{n-1}) dx^k dx^p. \end{aligned}$$

مثلا اگر  $n = 3$  باشد آنگاه  $V$  یک سطح در فضای  $\mathbb{R}^3$  بوده و داریم

$$\vec{r} = \vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$$

در این صورت نخستین فرم بنیادی به شکل زیر می‌تواند باشد

$$ds^2|_{V^2} = Edu^2 + 2Fdu dv + Gdv^2$$

که در آن

$$F = \langle \vec{r}_u, \vec{r}_v \rangle, G = \langle \vec{r}_v, \vec{r}_v \rangle, E = \langle \vec{r}_u, \vec{r}_u \rangle$$

ضرایب فرم بوده و بر حسب مختصات بردار موضع  $\vec{r}$  به شکل زیر خواهند بود

$$F = x_u x_v + y_u y_v + z_u z_v$$

$$G = x_v^2 + y_v^2 + z_v^2$$

$$E = x_u^2 + y_u^2 + z_u^2.$$

در این حالت ماتریس متریک به فرم

$$\begin{bmatrix} E & F \\ F & G \end{bmatrix}$$

خواهد بود. متذکر می‌شویم که متریک  $ds^2(V^2)$  را همدیس اقلیدسی گوئیم هرگاه  $F = 0, E = G$ .

لم ۱۳.۲.۱. فرض کنید  $V^{n-1}$  زیر مجموعه  $\mathbb{R}^n$  زیر منیفلد همواری بوده و  $G$  نخستین فرم بنیادی باشد.

در این صورت فرم  $G$  ناتباهیده است.

اثبات. بنابر تعریف بردار موضع  $\vec{r} = \vec{r}(u^1, \dots, u^{n-1})$  تمام بردارهای  $\vec{r}_{u^k}$  برای  $1 \leq k \leq n-1$  در

نقاط  $P \in V^{n-1}$  مستقل خطی اند بنابراین ماتریس  $G$  که از ضرب اسکالر بردارهای  $\vec{r}_{u^k}$  و  $\vec{r}_{u^p}$  تشکیل

شده است یعنی  $G = \langle \vec{r}_{u^k}, \vec{r}_{u^p} \rangle$  ناتباهیده خواهد بود.  $\square$

حال قصد داریم به معرفی دومین فرم درجه دو بنیادی پردازیم. فرض کنید  $V^{n-1}$  ابر رویه در  $\mathbb{R}^n$  باشد

که با بردار موضع  $\vec{r} = \vec{r}(u^1, \dots, u^{n-1})$  مشخص می‌شود. فرض کنید  $\vec{n} = \vec{n}(P)$  بردار اقلیدسی باشد که

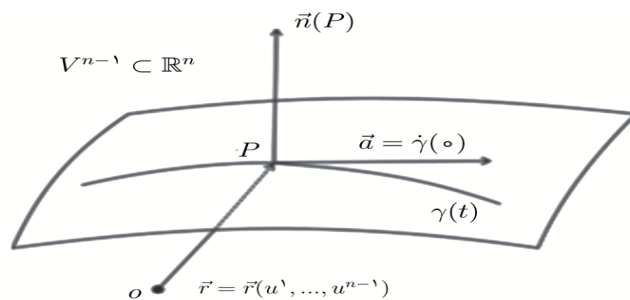
بر سطح  $V^{n-1}$  در نقطه  $P$  عمود است. فرم درجه دو  $Q(\vec{a}, \vec{a})$  را به ازای بردار دلخواه  $\vec{a} \in T_P V^{n-1}$  با

ارائه مقادیر  $Q(\vec{a}, \vec{a})$  تعریف خواهیم کرد. به این منظور خم دلخواه هموار  $\gamma(t)$  را که روی  $V^{n-1}$  قرار

داشته و از نقطه  $P$  می‌گذرد در نظر می‌گیریم به طوری که  $\gamma(0) = P$  و  $\dot{\gamma}(0) = \vec{a}$ . چون فرض می‌کنیم

$V^{n-1}$  یک زیر منیفلد هموار  $\mathbb{R}^n$  است چنین خمی همواره وجود دارد و به طور غیر یکتا می‌تواند تعریف

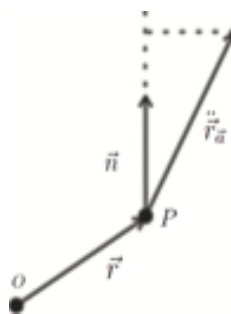
شود.



در امتداد خم  $\gamma(t)$  بردار موضع  $\vec{r}$  تابعی از  $t$  است پس  $\vec{a} = \frac{d}{dt}\vec{r}(u(t))|_{t=0}$ . حال تابع برداری  $\vec{r} = \frac{d}{dt}\vec{r}(u(t))$  و مشتقش برحسب  $t$  یعنی  $\ddot{\vec{r}} = \frac{d^2}{dt^2}\vec{r}(u(t))$  را در نظر می‌گیریم. با نماد  $\ddot{\vec{r}}_a$  مقدار  $\ddot{\vec{r}}$  را به ازای  $t = 0$  نشان می‌دهیم.

**تعریف ۱۴.۲.۱.** قرار می‌دهیم  $Q(\vec{a}, \vec{a}) = \langle \ddot{\vec{r}}_a, \vec{n} \rangle$ .

مقدار تعریف شده بالا برابر با مقدار تصویر بردار  $\ddot{\vec{r}}_a$  روی بردار قائم در نقطه  $P$  می‌باشد.



حال به محاسبه مقادیر  $Q(\vec{a}, \vec{a})$  بر حسب مختصات بردار  $\vec{r}$  می‌پردازیم، داریم:

$$\begin{aligned} \frac{d\vec{r}}{dt} &= \vec{r}_{u^k} \frac{du^k(t)}{dt}, \\ \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} &= \vec{r}_{u^k, u^p} \frac{du^k}{dt} \frac{du^p}{dt} + \vec{r}_{u^k} \frac{d^2u^k}{dt^2} \end{aligned}$$

بنابراین چون  $\vec{r}_{u^k} \in T_P(V^{n-1})$ ,  $\vec{n} \perp T_P(V^{n-1})$  داریم:

$$\begin{aligned} \left\langle \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}, \vec{n} \right\rangle &= \left\langle \vec{r}_{u^k, u^p} \frac{du^k}{dt} \frac{du^p}{dt} + \vec{r}_{u^k} \frac{d^2u^k}{dt^2}, \vec{n} \right\rangle \\ &= \left\langle \vec{r}_{u^k, u^p} \frac{du^k}{dt} \frac{du^p}{dt}, \vec{n} \right\rangle + \left\langle \vec{r}_{u^k} \frac{d^2u^k}{dt^2}, \vec{n} \right\rangle \\ &= \left\langle \vec{r}_{u^k, u^p} \frac{du^k}{dt} \frac{du^p}{dt}, \vec{n} \right\rangle + \frac{d^2u^k}{dt^2} \left\langle \vec{r}_{u^k}, \vec{n} \right\rangle \\ &= \left\langle \vec{r}_{u^k, u^p} \frac{du^k}{dt} \frac{du^p}{dt}, \vec{n} \right\rangle + 0 \end{aligned}$$