

ξ^i можно переписать в виде отображения

$$x^1 = z^1, \dots, x^k = z^k, x^{k+1} = f^{k+1}(z^1, \dots, z^k), \dots, x^n = f^n(z^1, \dots, z^k),$$

который после композиции с $z^j = t_j \frac{F}{2} t_j^j, j=1, \dots, k$, даёт локальную карту $\varphi_{x_0}: I_{x_0}^k \rightarrow U(x_0)$, где $U(x_0)$ — некоторая окрестность т. x_0 на S . \blacktriangleleft

Пример 10.2: Рассмотрим уравнение сферы S в \mathbb{R}^n :

$$(x^1)^2 + \dots + (x^n)^2 = r^2$$

Девизно, что в точках S ранг системы равен 1, т.к. градиент $(2x_0^1, \dots, 2x_0^n) \neq 0$

для точки $x_0 \in S$. Следовательно, сфера является $(n-1)$ -мерной гладкой поверхностью в \mathbb{R}^n .

10.2 Ориентация поверхности

Ориентированное пространство \mathbb{R}^n — это пространство \mathbb{R}^n с фиксированной в нём базисом или с фиксированной СК.

Напомним, что для диффеоморфизма $\varphi: D \rightarrow G$ области $D \subset \mathbb{R}^n$, $G \subset \mathbb{R}^n$ локально в экземплярах \mathbb{R}^n с координатами $t = (t^1, \dots, t^n)$ и $x = (x^1, \dots, x^n)$, возникает отображение касательных пространств

$$\varphi'(t): T_t D \rightarrow T_x G$$

$$\varphi'(t): e \mapsto \varphi'(t)e.$$

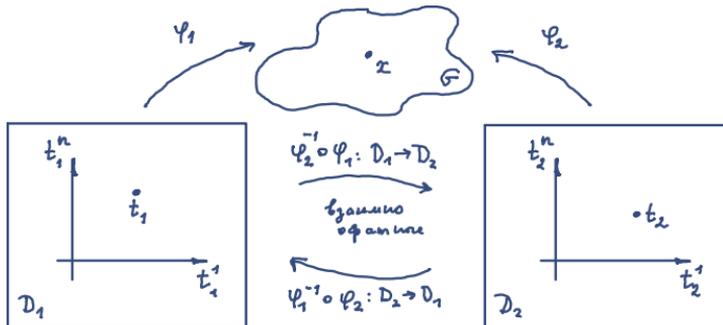
Базис e_1, \dots, e_n в $T_t D$ переводится этим отображением в базис ξ_1, \dots, ξ_n в $T_x G$:

$$\xi_1 := \varphi'(t)e_1, \dots, \xi_n := \varphi'(t)e_n.$$

Непрерывное векторное поле $e(t)$ по его действию переходит в непрерывное векторное поле $\xi(x) = \xi(\varphi(t)) = \varphi'(t)e(t)$ поскольку $\varphi \in C^{(1)}(D; G)$.

Таким образом, непрерывное семейство $e_1(t), \dots, e_n(t)$ из $T_t D$ в непрерывное семейство $\xi_1(t), \dots, \xi_n(t)$ базисов в $T_x G$.

Рассмотрим теперь пару диффеоморфизмов $\varphi_i: D_i \rightarrow G, i=1, 2$.



Девизно, что $(\det(\varphi_2^{-1} \circ \varphi_1)'(t_1))(\det(\varphi_1^{-1} \circ \varphi_2)'(t_2)) > 0$ (т.е. якобианы имеют один и тот же знак). В силу взаимности знаки совпадают во всех точках D_1 и D_2 .

Возникают классы ориентации СКК в области G : в один класс попадают те СКК, взаимные преобразования которых осуществляются с положительным якобианом. **Задача ориентации в области G** — это фиксация в G класса ориентации систем её приближенных координат. Равнозначно можно задать ориентацию в G , фиксируя непрерывное семейство реперов в G . Ориентация G вполне определится, если хотя бы в одной т. $x_0 \in G$ указать репер, ориентирующий $T_{x_0}G$: надо сравнить этот репер с репером в $T_{x_0}G$, индуцированным СКК $\varphi: D \rightarrow G$.