

ΟΡΙΣΜΟΣ

Έστω ότι M^m είναι διαφορίσιμο πολλαπλάσιο M^m
 k -κατανόηση D στο M^m είναι μια απεικόνιση, m
οποια σε κάθε $p \in M^m$ αντιστοιχεί έναν k -διάστατο
υπόχωρο $D(p) \in T_p M^m$, δηλαδή $M^m \ni p \rightarrow D(p) \in T_p M^m$

ΟΡΙΣΜΟΣ

Η κατανόηση D λέγεται λεία ή διαφορίσιμη, όταν
υπάρχουν διαφορίσιμα διανυσματικά πεδία
 x_1, \dots, x_k στο $U \subseteq M^m$, ούτως ώστε $\forall q \in U$ τα
 $x_1|_q, \dots, x_k|_q$ να αποτελούν βάση του $D(p)$

ΟΡΙΣΜΟΣ

Έστω ότι D είναι μια k -κατανόηση σε ένα πολλα-
πλάσιο M^m . Ένα υποπολλαπλάσιο $\Sigma^k \subseteq M^m$
λέγεται ολοκληρωτικό υποπολλαπλάσιο για το D
αν \forall σημείο $p \in \Sigma^k$, ισχύει ότι $T_p \Sigma^k = D(p)$



ΟΡΙΣΜΟΣ

Λέμε ότι η k -κατανόηση D είναι ολοκληρωτική
αν $\forall p \in M^m \exists$ ολοκληρωτικό υποπολλαπλάσιο
 Σ^k της D

ΘΕΩΡΗΜΑ FROBENIUS

Έστω ότι m \mathcal{D} είναι μια διαφορίσιμη n -μικρομορφή
εξαρτημένης n μ. Τότε m \mathcal{D} είναι ολοκλήρωσιμη
συν $u, v \notin \mathcal{D} \Rightarrow [u, v] \in \mathcal{D}$

ΠΡΑΓΜΑΤΙΚΗ

Άρκει να ελεγχουμε τη συνθήκη $[u, v] \in \mathcal{D} \Rightarrow$
 $[u, v] \in \mathcal{D}$ μόνο σε βάση διαν. πεδίων της \mathcal{D}

ΠΡΑΓΜΑΤΙΚΑ

Ας θεωρήσουμε την κατανομή \mathcal{D} του \mathbb{R}^3 που
δίνεται ως

$$\mathcal{D} = \text{span} \left\{ x_1 = \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial z}, x_2 = \frac{\partial}{\partial y} \right\}$$

$$\text{Σημειώνω ότι } \frac{\partial}{\partial x} = (1, 0, 0)$$

$$\frac{\partial}{\partial y} = (0, 1, 0)$$

$$\frac{\partial}{\partial z} = (0, 0, 1)$$

Υπολογίζουμε

$$[x_1, x_2] = \left[\frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial z}, \frac{\partial}{\partial y} \right] =$$

$$\left[\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right] + \left[y \frac{\partial}{\partial z}, \frac{\partial}{\partial y} \right] =$$

$$y \left[\frac{\partial}{\partial z}, \frac{\partial}{\partial y} \right] - \frac{\partial}{\partial y} (y) \frac{\partial}{\partial z} + y \left(\frac{\partial}{\partial z} \right) \frac{\partial}{\partial y} = -\frac{\partial}{\partial z}$$

Proprietăți în \mathbb{R}^3 sau $-\frac{\partial}{\partial z} = -(0, 0, 1) \notin \mathcal{D}$, și pe
 de altfel \mathcal{D} este un spațiu vectorial în \mathbb{R}^3

Baza canonică

Baza canonică în \mathbb{R}^3 este $\mathcal{D} = \text{span}\left\{v_1 = x \frac{\partial}{\partial x} - y \frac{\partial}{\partial y}, v_2 = \frac{\partial}{\partial z}\right\}$

Aceste două vectori sunt liniar independenți

Ecuația $[v_1, v_2] = \left[x \frac{\partial}{\partial x} - y \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right] =$

$$\left[x \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial z} \right] - \left[y \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right]$$

$$x \left[\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial z} \right] - y \left[\frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right]$$

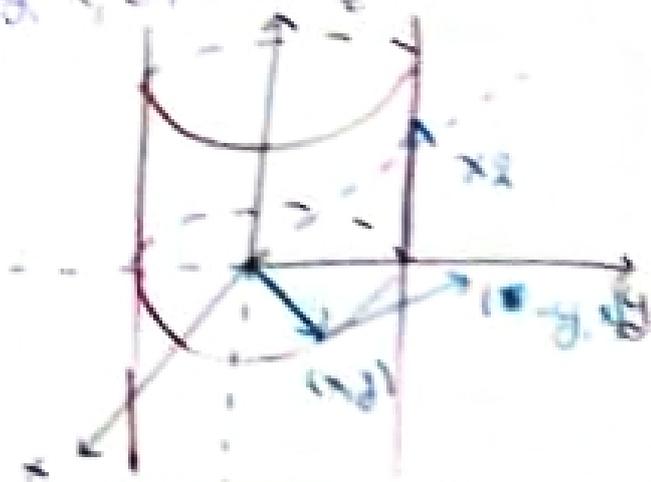
$$x \left[\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial z} \right] - y \left[\frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right] = x \frac{\partial^2}{\partial x \partial z} - y \frac{\partial^2}{\partial y \partial z}$$

Apoi $[v_1, v_2] = 0 \in \mathcal{D}$

Ecuația în \mathbb{R}^3 este $ax + by + cz = d$

$$v_1 = x \frac{\partial}{\partial x} - y \frac{\partial}{\partial y} = (-y, x, 0) \in \mathbb{R}^3$$

$$v_2 = \frac{\partial}{\partial z} = (0, 0, 1)$$



ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ

Ας φέρουμε ένα σφαιρικό S^2 και να θεωρήσουμε το διανυσματικό πεδίο $X_p = f \times p$

Θέλουμε να βρούμε τις ολοκληρωμένες καμπύλες του X χωρίς βλάβη της γενικότητας, μπορούμε να υποθέσουμε ότι $f = (0, 0, 1)$



$$S^2 \subseteq \mathbb{R}^3$$

Επειδή $\langle f \times p, p \rangle = 0$, το διάνυσμα $f \times p$ είναι εφαπτομένο της σφαίρας

στο σημείο p . Ας υπολογίσουμε απριβώς το X
Υποθέτουμε ότι $p = (x, y, z) \in S^2$ και $f = (0, 0, 1)$

$$\text{Τότε } X_p = f \times p = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 0 & 0 & 1 \\ x & y & z \end{vmatrix} = (-y, x, 0)$$

Άρα, αναζητούμε καμπύλη $\gamma = (\gamma_1, \gamma_2, \gamma_3)$ έτσι
ώστε $\dot{\gamma}(t) = X_{\gamma(t)} \iff$

$$(\dot{\gamma}_1(t), \dot{\gamma}_2(t), \dot{\gamma}_3(t)) = (-\gamma_2(t), \gamma_1(t), 0) \iff$$

$$\begin{cases} \dot{\gamma}_1(t) = -\gamma_2(t) \\ \dot{\gamma}_2(t) = \gamma_1(t) \\ \dot{\gamma}_3(t) = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} \gamma_1(t) = R \cos t \\ \gamma_2(t) = R \sin t \\ \gamma_3(t) = C \end{cases}$$

$$\text{Με } R^2 + C^2 = 1.$$

