

страктных многообразий. Для  $n$ -мерного многообразия  $M$  расслоение  $TM$  имеет размерность  $2n$ .

(ii) Далее в этой главе мы перейдём от случая векторных полей к более общему случаю тензорных полей. Каждому типу тензоров отвечают соответствующие расслоения над гладкими многообразиями.

(iii) Слои не обязаны быть связанными с гладкой структурой на базе. Рассмотрим «внутренние» степени свободы, описывающие состояние элементарной частицы, такие как изоспин. Расслоение, слой которого являются изоспиновыми пространствами, а база — пространством-временем, может описываться как положение  $(x, y, z, t)$  частицы в пространстве-времени, так и её внутреннее состояние (изоспин).

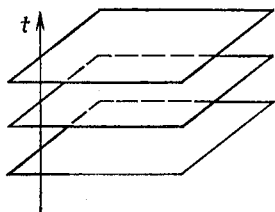


Рис. 2.13. Естественная структура расслоения ньютонова (галилеева) пространства-времени, слои которого определяются фиксацией единого мирового времени.

(iv) С точки зрения ньютоновой физики пространство-время естественно наделено структурой расслоенного пространства. Для Ньютона и Галилея время было абсолютным: каждый может определить, являются два данных события одновременными или нет, независимо от того, где они происходят. Мы можем, следовательно, построить расслоение, базой которого является  $R^1$  (время), а слоем —  $R^3$  (пространство). Это изображено на рис. 2.13. Между точками различных слоёв (точками пространства в разные моменты времени) нет никакой естественной связи, поскольку в ньютоновой физике нет абсолютного пространства: два различных наблюдателя, движущихся друг относительно друга, имеют различные точки зрения на то, какие точки пространства являются неподвижными. Поэтому естественной структуры расслоения с базой  $R^3$  нет, а есть только расслоение с базой  $R^1$ . Один из эффектов эйнштейновской теории относительности — разрушение этой структуры расслоения и замена её другой структурой — метрической (см. § 2.31 ниже).

### 2.11. БОЛЕЕ ГЛУБОКИЙ ВЗГЛЯД НА РАССЛОЕННЫЕ ПРОСТРАНСТВА

В теории расслоенных пространств имеются два связанных друг с другом аспекта, которые нам предстоит рассмотреть, с тем чтобы по-настоящему оценить богатство и полезность понятия расслоения. Это их глобальные свойства и применение групп для их построения.

Чтобы лучше разобраться с глобальными свойствами расслоенных пространств, определим сперва более простое понятие *прямого произведения*. Любым двум пространствам  $M$  и  $N$  можно сопоставить их прямое (декартово) произведение  $M \times N$ , состоящее из всех упорядоченных пар  $(a, b)$  с  $a$  из  $M$  и  $b$  из  $N$ . Например,  $R^2$  есть прямое произведение  $R^1 \times R^1$ . Если  $M$  и  $N$  — многообразия, то  $M \times N$  также, очевидно, будет многообразием: координаты  $\{x^i, i = 1, \dots, m\}$  для открытой области  $U$  в  $M$  вместе с координатами  $\{y^i, i = 1, \dots, n\}$  для открытой области  $V$  в  $N$  дают набор  $m + n$  координат для открытой области  $U \times V$  в  $M \times N$ . Из приведённой выше конструкции расслоенных пространств ясно, что по крайней мере локально они являются прямыми произведениями вида  $U \times F$ , где  $U$  — открытое множество базы  $B$ , а  $F$  представляет собой типичный слой (все слои тождественны  $F$ ). На самом деле это свойство — часть определения расслоенного пространства; оно называется *локальной тривиальностью* расслоения (расслоение сводится к прямому произведению, если ограничиться рассмотрением достаточно малой области базы  $B$ ). Интересен вопрос, является ли данное расслоение *глобально тривиальным*, т. е. может ли всё пространство расслоения в целом быть представлено в виде прямого произведения  $B \times F$ .

Обычно ответ оказывается отрицательным; мы приведём два примера, иллюстрирующих и смысл вопроса, и смысл ответа.

(i) Рассмотрим  $TS^2$ , касательное расслоение для двумерной сферы  $S^2$ . Если бы оно было глобально тривиальным, то существовало бы  $C^\infty$ -отображение (диффеоморфизм)  $TS^2$  на  $S^2 \times R^2$ , ибо типичным слоем является  $R^2$ , касательная плоскость. Рассмотрим множество точек в  $S^2 \times R^2$  вида  $(P, \bar{V})$ , где  $P$  — произвольная точка из  $S^2$ , а  $\bar{V}$  — некоторый *фиксированный* вектор из  $R^2$ . Тогда прообраз этого множества дал бы ненулевое сечение  $TS^2$ , т. е.  $C^\infty$ -векторное поле на  $S^2$ , нигде не обращающееся в нуль. Но такого поля на  $S^2$  нет. Это — следствие знаменитой (и трудной) *теоремы о неподвижной точке на сфере*, согласно которой любое 1-1-отображение (диффеоморфизм)  $S^2$  на себя имеет на  $S^2$  по крайней мере одну неподвижную точку. Нигде не обращающееся в нуль векторное поле давало бы отображение без неподвижных точек, как будет объяснено ниже в § 3.1. Поэтому  $TS^2$  в целом не является прямым произведением. Это пример, в котором расслоение нетривиально в силу свойств топологии базы ( $S^2$ ).

(ii) Наш второй пример показывает, что нетривиальное расслоение можно построить даже на базе, допускающей тривиальное расслоение. Рассмотрим  $TS^1$ , касательное расслоение

ние для окружности  $S^1$ . В отличие от  $S^2$  окружность допускает непрерывное нигде не обращающееся в нуль векторное поле, и  $TS^1$  является прямым произведением  $S^1 \times R$ , как видно из рис. 2.14. Это просто глобальный вариант локальной картинки, изображенной на рис. 2.11 (b). Представим теперь,

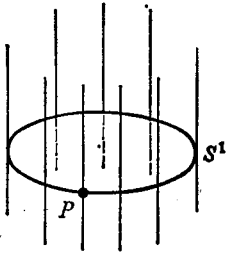


Рис. 2.14. Расслоение  $TS^1$  тривиально — представимо в виде прямого произведения окружности  $S^1$  на типичный слой  $R^1$  (нарисованный вертикально). Ср. с рис. 2.11 (b).

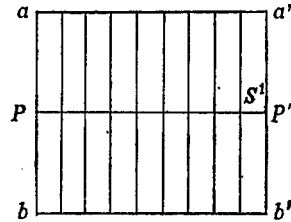


Рис. 2.15. Расслоение  $TS^1$ , разрезанное вдоль одного слоя и развёрнутое на плоскость. Слои простираются бесконечно далеко вверх и вниз.

что мы разрезали окружность в точке  $P$  на рис. 2.14 и «развернули» расслоение на плоскость, как показано на рис. 2.15. Чтобы по рис. 2.15 восстановить рис. 2.14, нужно просто отождествить точку  $a$  с точкой  $a'$ ,  $P$  с  $P'$ ,  $b$  с  $b'$  и т. д. Но мы можем «склеить» расслоение по-другому и получить лист Мёбиуса: отождествляем  $a$  с  $b'$ ,  $P$  с  $P'$ ,  $b$  с  $a'$  и т. д. Такая склейка закручивает нашу полоску, которая теперь будет выглядеть, примерно как на рис. 2.16. Локально она по-прежнему устроена, как на рис. 2.11 (b); действительно, расслоение над каждым связным открытым собственным подмножеством в  $S^1$  («собственным»

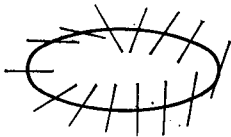


Рис. 2.16. Вариант расслоения с теми же базой и слоем, что и у  $TS^1$ , отвечающий листу Мёбиуса; слой переворачивается «вверх ногами» при обходе окружности. Локально здесь всё устроено так же, как и на рис. 2.11 (b).

означает «не совпадающим с  $S^1$ ») допускает непрерывное 1-1-отображение на некоторую часть рис. 2.14. Обойдя лист Мёбиуса вокруг, мы убеждаемся, что не существует непрерывного 1-1-отображения всего первого расслоения на второе. Поэтому лист Мёбиуса не является прямым произведением, и второе расслоение нетривиально. Конструкции нетривиальных расслоений используются в современной физике

элементарных частиц для определения так называемых «инстантонов».

Пример листа Мёбиуса весьма поучителен: из него видно, что недостаточно просто указать базу и слой, для того чтобы задать расслоение, поскольку расслоение может определяться своими базой и слоем неоднозначно. Требуется более точное определение расслоения, и здесь на помощь приходят группы. Различие между двумя указанными выше расслоениями над  $S^1$  — в так называемой *структурной группе* расслоения. Чтобы сформулировать полное определение расслоенного пространства в компактном виде, нам потребуется понятие *гомеоморфизма*; это просто 1-1-отображение одного пространства на другое, непрерывное и имеющее непрерывное обратное<sup>1)</sup>. (По поводу терминологии теории отображений см. § 1.2.) Мы определяем *расслоенное пространство* как пространство  $E$ , для которого заданы следующие объекты: многообразие  $B$ , называемое *базой*, проекция  $\pi: E \rightarrow B$ , типичный *слой*  $F$ , *структурная группа*  $G$  гомеоморфизмов  $F$  на себя и семейство  $\{U_j\}$  открытых множеств, покрывающее  $B$  (т. е. семейство открытых множеств, объединение которых есть  $B$ ), причём должны выполняться следующие требования.

(i) Локально расслоение является тривиальным; это означает, что расслоение над каждым множеством  $U_j$  (т. е.  $\pi^{-1}(U_j)$ ) допускает гомеоморфизм на прямое произведение  $U_j \times F$ . Мы уже говорили об этом выше. Частью этого гомеоморфизма является гомеоморфизм каждого слоя  $\pi^{-1}(x)$ , где  $x$  — элемент базы  $B$ , на  $F$ . Обозначим его через  $h_j(x)$ , указывая тем самым не только точку  $x$ , над которой «висит» слой, но также и индекс  $j$ , нумерующий окрестность  $U_j$ , содержащую  $x$ .

(ii) Если точка  $x$  содержится в области перекрытия окрестностей  $U_j$  и  $U_k$ , то возникают два гомеоморфизма  $h_j(x)$  и  $h_k(x)$  слоя над точкой  $x$  на  $F$ . Поскольку гомеоморфизмы обратимы, отображение  $h_j(x) \circ h_k^{-1}(x)$  является гомеоморфизмом  $F$  на  $F$ . Требуется, чтобы он принадлежал структурной группе  $G$ .

Последнее требование содержит информацию о глобальной структуре расслоенного пространства. Чтобы увидеть, как это работает, дадим полное определение расслоения  $TS^1$  (допускающее непосредственное обобщение на случай расслоения  $TM$  для любого  $M$ ). Расслоение  $F = TS^1$  имеет базу  $B = S^1$ , типичный слой  $F = R^1$  и проекцию  $\pi: (x, \vec{v}) \mapsto x$ , где  $x$  — точка из  $S^1$  и  $\vec{v}$  — вектор из  $T_x$ . В качестве открытого

<sup>1)</sup> Гомеоморфизм — это диффеоморфизм без требований дифференцируемости. Для большинства физически интересных расслоений можно все гомеоморфизмы считать диффеоморфизмами.

покрытия  $\{U_j\}$  можно взять любой атлас на  $S^1$ . Типичное семейство  $\{U_j\}$  изображено на рис. 2.17. Каждое  $U_j$  имеет «систему» координат, т. е. параметризацию  $S^1$ , которую мы обозначим через  $\lambda_j$ . Вектор  $d/d\lambda_j$  в точке  $x$  из  $U_j$  является базисом для  $T_x$ , так что каждый вектор  $\bar{v}$  из  $T_x$  представляется в виде  $\alpha_{(j)} d/d\lambda_j$  для некоторого фиксированного  $j$ , где  $\alpha_{(j)}$  — вещественное число. Это не что иное, как соотношение (2.4). Гомеоморфизмы слоя  $T_x$  на  $R$ , входящие в определение

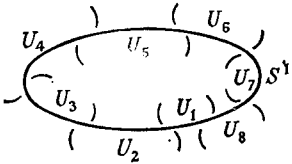


Рис. 2.17. Совокупность открытых множеств в  $S^1$ , покрывающая  $S^1$ . Границы этих множеств указаны скобками. Множество  $U_1$  имеет перекрытие с  $U_2$ ,  $U_2$  с  $U_3$  и так далее вплоть до  $U_8$ , имеющего перекрытие с  $U_1$ .

$TS^1$ , пусть по определению имеют вид  $h_j(x): \bar{v} \mapsto \alpha_{(j)}$ . Если  $x$  содержится в двух окрестностях  $U_j$  и  $U_k$ , то имеются два таких гомеоморфизма  $T_x$  на  $R$ , и, поскольку  $\lambda_j$  и  $\lambda_k$  никак не связаны между собой,  $\alpha_{(j)}$  и  $\alpha_{(k)}$  могут быть двумя любыми ненулевыми вещественными числами. Гомеоморфизм  $h_j(x) \circ h_k^{-1}(x): F \rightarrow F$  действует так:  $\alpha_{(k)} \mapsto \alpha_{(j)}$  и, значит, является умножением на число  $r_{jk} = \alpha_{(j)}/\alpha_{(k)}$ . Поскольку  $r_{jk}$  может быть любым ненулевым вещественным числом, структурной группой здесь служит  $R^1 \setminus \{0\}$  — группа относительно умножения (фактически группа Ли). Отметим, что для общего  $n$ -мерного многообразия  $M$  структурная группа расслоения  $TM$  есть совокупность всех  $n \times n$ -матриц с ненулевым определителем; эта группа обозначается через  $GL(n, R)$ . Мы изучим её свойства в гл. 3.

Итак,  $TS^1$  определено. Но как оно выглядит? Можно выбрать координаты  $\lambda_j$  таким образом, что любые две из них, скажем  $\lambda_j$  и  $\lambda_k$ , возрастали на общей части окрестностей  $U_j$  и  $U_k$  в одном направлении. (Мы выражаем этот факт, говоря, что  $S^1$  ориентируемо; см. § 4.7.) При таком выборе координатных окрестностей все «числа перекрытия»  $r_{jk}$  будут, как легко видеть, положительными, и структурная группа сведётся к  $R^+$ , группе положительных вещественных чисел по умножению. Более того, можно добиться, чтобы  $d\lambda_j/d\lambda_k = 1$  в каждой области перекрытия. Тогда группа сведётся просто к 1 — к одному единичному элементу. Последняя структурная группа тривиальна, тривиальна и структура расслоения. Это и есть расслоение, изображённое на рис. 2.14.

Для того чтобы описать структуру листа Мёбиуса, нужно использовать другие отображения  $h_j(x)$ , причём следует быть внимательным, чтобы не «перепутать» это расслоение с касательным. Простейшая возможность — воспользоваться семейством  $\{U_j, j = 1, \dots, 8\}$ , изображённым на рис. 2.17, и положить  $r_{12} = 1, r_{23} = 1, \dots, r_{78} = 1$ . Но теперь закрученность

листа Мёбиуса вынуждает нас положить  $r_{81} = -1$ . Структурная группа состоит из двух элементов  $\{1, -1\}$  с умножением в качестве групповой операции. Можно выбрать числа  $r_{jk}$  и по-другому, но уменьшить структурную группу невозможно.

Касательное расслоение  $TS^1$  имеет своей структурной группой  $R^1 \setminus \{0\}$  — почти что типичный слой. *Расслоение реперов* на произвольном многообразии  $M$  — это расслоение, у которого та же структурная группа, что и у  $TM$ , а слоем является множество всех базисов в касательном пространстве (т. е. в  $R^n$ ). Для одномерного многообразия типа  $S^1$  это есть множество всех ненулевых векторов, совпадающее с  $R^1 \setminus \{0\}$ . Так что слои расслоения реперов на  $S^1$  гомеоморфны его структурной группе; это верно для всех расслоений реперов. Такие расслоения называются *главными расслоенными пространствами*.

## 2.12. ВЕКТОРНЫЕ ПОЛЯ И ИНТЕГРАЛЬНЫЕ КРИВЫЕ

Как было определено в § 2.7, *векторное поле* — это правило, задающее вектор в каждой точке многообразия  $M$ . В каждой точке — своё касательное пространство, так что векторное поле «выбирает» по одному вектору из каждого такого пространства. Далее, для каждой кривой в каждой её точке определён касательный вектор, и возникает естественный вопрос, нельзя ли, наоборот, для заданного векторного поля найти кривую, начинающуюся в заданной точке  $P$ , касательный вектор к которой в каждой её точке принадлежит векторному полю? Для векторных полей класса  $C^1$  ответ положителен; такие кривые называются *интегральными кривыми* векторного поля. Доказательство состоит в следующем. Пусть  $V^i(P)$  — компоненты рассматриваемого векторного поля (это функции от  $P$ ). В некоторой координатной системе  $\{x^i\}$  мы имеем  $V^i(P) = v^i(x^i)$ . То что это поле касается кривой с параметром  $\lambda$ , означает, что

$$\frac{dx^i}{d\lambda} = v^i(x^i). \quad (2.5)$$

Мы получаем для  $x^i(\lambda)$  систему обыкновенных дифференциальных уравнений первого порядка, у которой всегда существует единственное решение в некоторой окрестности начальной точки  $P$ . (Теорема существования и единственности для обыкновенных дифференциальных уравнений доказана в большинстве руководств по дифференциальным уравнениям, например в книге Choquet-Bruhat, DeWitt-Morette & Dillard — Bleick (1977) (см. библиографию в конце главы). Два примера векторных полей представлены на рис. 2.18.