

# 1 - FORME CONTINUE A VALORI COMPLESSI

$$U \subset \mathbb{R}^m$$

una 1-forma continua a valori complessi su  $U$

$$\omega : U \times \mathbb{R}^m \longrightarrow \mathbb{C}$$

- continua

$$\forall v, v_2 \in \mathbb{R}^m$$

- lineare :  $\omega(u, v_1 + v_2) = \omega(u, v_1) + \omega(u, v_2)$

$$\omega(u, \lambda v) = \lambda \omega(u, v) \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

A NOI INTERESSA IL CASO  $m = 2$   $U \subset \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$

NOTAZIONE  $\omega(u, v) = \omega_u(v)$

$m = 2$   $x, y$  sono le coordinate su  $\mathbb{R}^2$

$$a(u) = \omega_u(e_1) \quad b(u) = \omega_u(e_2)$$

$$\omega_u = \underline{a(u) dx + b(u) dy}$$

$$\begin{aligned} \omega_u(xe_1 + ye_2) &= x \omega_u(e_1) + y \omega_u(e_2) \\ &= (a(u) dx + b(u) dy)(xe_1 + ye_2) \end{aligned}$$

## ESEMPIO FONDAMENTALE

Se  $f: U \longrightarrow \mathbb{C}$  è una funzione  $C^1$

allora

$df$  è una 1-forma continua.

$$df = \boxed{\frac{\partial f}{\partial x}} dx + \boxed{\frac{\partial f}{\partial y}} dy$$

OSS  $\omega_u = \underline{a(u)}dx + \underline{b(u)}dy$   $\bar{e}$  continua se  
 $a, b: U \rightarrow \mathbb{C}$  solo continue.

DEFINIZIONE

- Se  $\omega$  è una 1-forma continua su  $U$   
 si dice esatta se  $\exists f: U \rightarrow \mathbb{C}$   $C^1$   
 tale che  $df = \omega$ .

- || •  $\omega$  si dice localmente esatta (noi useremo anche il termine chiusa) se  $\forall p \in U \exists V$  intorno ~~di~~  $p$  e  $\omega|_{V \times \mathbb{R}^m} \omega_V: V \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{C}$   
 $\omega_V(u, v) = \omega(u, v)$

tale che  $\omega_V$  è esatta, ovvero esiste  $f: V \rightarrow \mathbb{C}$   
 e  $df = \omega$  su  $V$

- $\omega$  è  $C^1$ -chiusa se  $\omega = a dx + b dy$   
 con  $a, b \in C^1$  e  $\kappa$   
 $\frac{\partial a}{\partial y} = \frac{\partial b}{\partial x} \quad ||$

TEOREMA (DA ANALISI 2) Se  $\omega$  è una 1-forma  $C^1$   
 $(\omega = a dx + b dy \text{ con } a \text{ e } b \in C^1)$   
 $\omega$  è loc. esatta  $(\Leftrightarrow)$   $\omega$  è  $C^1$ -chiusa  
 (chiusa)

NOTAZIONE

$U \subset \mathbb{C} = \mathbb{R}^2$

$$B^1(U) = \left\{ \begin{array}{l} 1\text{-forme esatte su } U \\ \text{(continue e valori complessi)} \end{array} \right\}$$

$$Z^1(U) = \left\{ \begin{array}{l} 1\text{-forme chiuse su } U \\ \quad \downarrow \\ \text{(loc. esatte)} \end{array} \right\}$$

$$B^1(U) \subset Z^1(U)$$

OSSERVAZIONE

Se  $f: U \rightarrow \mathbb{C}$  differenziabile e  $df = 0$

allora  $f$  è localmente costante

( $\forall p \in U \exists V \subset U$  int. di  $p$  e  $f|_V$  è costante)

dim.

Sia  $V = B(p, \rho) \subset U$

e dim. di  $f|_V$  è costante.

Sia  $q \in V$  e dimostriamo che  $f(q) = f(p)$

$$h(t) = f(p + t(q-p))$$

$$h(0) = f(p) \quad h(1) = f(q)$$

$$h'(t) = 0 \quad h: [0, 1] \rightarrow \mathbb{C}$$

$$h'(t) = df|_{p+t(q-p)} [q-p]$$

e qui  $h$  è costante

#

OSSERVAZIONE

$f: U \rightarrow \mathbb{C}$   $U$  connesso  
è localmente costante  $\Rightarrow f$  è costante.

dim  $U = \coprod_{\lambda \in \mathbb{C}} \boxed{f^{-1}(\lambda)}$   $\parallel\parallel\parallel$

Se  $f$  è loc. costante  $f^{-1}(\lambda)$  è aperto.

per connessione di  $U \exists \lambda_0 : U = f^{-1}(\lambda_0)$

#

OSSERVAZIONE

- Se  $U$  è connesso e  $\omega$  è una 1-forma esatta allora la funzione  $f$  tale che

$$df = \omega$$

è unica e meno di costanti additive.

$df_1 = df_2 = \omega$   
 $d(f_1 - f_2) = 0$

( $f$  le chiameremo primitive)

- Se  $\omega$  è una 1-forma chiusa (cioè loc. esatta) e  $P \in V \subset U$   $V$  aperto connesso

la  $f$  tale che  $df = \omega$  su  $V$

è unica e meno di costanti additive.

(questa  $f$  le chiameremo primitive locali).

# INTEGRAZIONE DI 1-FORME SU CURVE

## $C^1$ E $C^1$ A TRATTI

Sia  $\omega$  una 1-FORMA SU  $U \subset \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$ .

e sia  $\gamma: [a, b] \rightarrow U$  una

curva  $C^1$ . (estremi inclusi).

Allora definiamo

$$\int_{\gamma} \omega = \int_a^b \omega_{\gamma(t)} [\gamma'(t)] dt$$

$$\omega \left( \underbrace{\gamma(t)}_U, \underbrace{\gamma'(t)}_{\mathbb{R}^2} \right)$$

### OSSERVAZIONE

$\int_{\gamma} \omega$  NON DIPENDE DALLA PARAMETRIZZAZIONE DI  $\gamma$ .

Se  $\varphi: [c, d] \rightarrow [a, b]$   $\varphi(c)=a$   $\varphi(d)=b$   
e'  $C^1$  e  $\gamma = \gamma \circ \varphi$

Allora  $\int_{\gamma} \omega = \int_{\gamma} \omega$

dim.  $\int_{\gamma} \omega = \int_a^b \omega_{\gamma(t)} [\gamma'(t)] dt$

$$\int_{\gamma} \omega = \int_c^d \omega_{\gamma(\varphi(t))} [\gamma'(\varphi(t))] \varphi'(t) dt$$

$$= \int_a^b F(\varphi(t)) \varphi'(t) dt$$

#

OSSERVAZIONE

$$a < c < b$$

$$\text{Se } \gamma: [a, b] \longrightarrow U \quad C^1$$

$$\gamma_1: [a, c] \longrightarrow U \quad \gamma_1|_{[a, c]}$$

$$\gamma_2: [c, b] \longrightarrow U \quad \gamma_2|_{[c, b]}$$

$$\int_{\gamma_1} \omega + \int_{\gamma_2} \omega = \int_{\underline{\gamma}} \omega$$

DEFINIZIONECURVA  $C^1$  A TRATTI.

$$\gamma: [a, b] \longrightarrow U \quad \text{continua.}$$

diciamo che  $\gamma$   $C^1$  a tratti se

$$\text{esistono } a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$$

$$\text{con } \gamma_i = \gamma|_{[x_{i-1}, x_i]} : [x_{i-1}, x_i] \longrightarrow U$$

$$\gamma_i \in C^1$$



$$\int_a^b F(t) dt = \int_c^d F(\varphi(t)) \varphi'(t) dt$$

$$\varphi: [c, d] \rightarrow [a, b]$$

$$\varphi(c) = a \quad \varphi(d) = b.$$

$$\rightarrow G(x) = \int_a^x F(t) dt \quad G'(x) = F(x) \quad G(b) = \int_a^b F(t) dt.$$

$$G(\varphi(s)) = \int_a^{\varphi(s)} F(t) dt = \int_c^s F(\varphi(t)) \varphi'(t) dt$$

Per  $s = d$  ottengo quello che mi interessa

Per  $s = c$  è ovvio

$$\int_a^a = 0 = \int_c^c = 0.$$

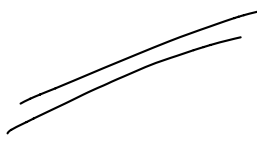
La derivata di quella di destra è

$$G'(\varphi(s)) \varphi'(s)$$

||

$$F(\varphi(s)) \varphi'(s)$$

$$F(\varphi(s)) \varphi'(s)$$



## DEFINIZIONE

CURVA  $C^1$  A TRATTI.

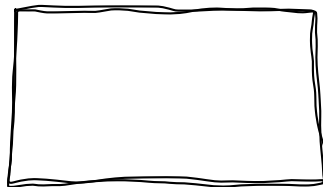
$\gamma: [a, b] \longrightarrow U$  continua.

diciamo che  $\gamma$  è  $C^1$  a tratti se

esistono  $a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$

con  $\gamma_i = \gamma|_{[x_{i-1}, x_i]} : [x_{i-1}, x_i] \longrightarrow U$

$\gamma_i$  è  $C^1$



SE  $\omega$  È UNA 1-FORMA

$$\int_{\gamma} \omega = \int_{\gamma_1} \omega + \int_{\gamma_2} \omega + \dots + \int_{\gamma_n} \omega$$

- SE  $\gamma$  È  $C^1$  OTTENIAMO LA VECCHIA DEFINIZIONE
- QUESTA DEFINIZIONE NON DIPENDE DALLA SCELTA DI  $x_1, \dots, x_n$

## OSSERVAZIONE

$$\gamma_1(1) = \gamma_2(0)$$

SE  $\gamma_1, \gamma_2 : [0, 1] \longrightarrow U$   $C^1$  A TRATTI

$$\int_{\gamma_1 * \gamma_2} \omega = \int_{\gamma_1} \omega + \int_{\gamma_2} \omega$$

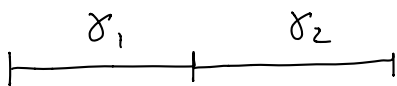


INPUTTI:  $\gamma_1, \gamma_2 = \gamma : [0, 1] \longrightarrow U$

$$\gamma(t) = \gamma(2t) \quad \gamma : [0, 2] \longrightarrow U$$

$$\gamma(t) = \gamma_1(t) \quad t \leq 1$$

$$\gamma(t) = \gamma_2(t-1) \quad t > 1$$



$$\int_{\gamma} \omega = \int_{\gamma_1} \omega + \int_{\gamma_2} \omega$$

||

$$\int_{\gamma} \omega$$

LEMMA

Se  $\omega = dF$  è esatta

$C^1$ -A TRATTI  
 $\gamma : [a, b] \longrightarrow U$

$$\int_{\gamma} \omega = F(\gamma(b)) - F(\gamma(a))$$

olim

BASTA FARLO PER CURVE  $C^1$

INPUTTI SE  $\gamma$  È  $C^1$  A TRATTI

$$a = x_0 < \dots < x_n = b$$

$$\int_{\gamma} \omega = \int_{\gamma_1} \omega + \dots + \int_{\gamma_n} \omega$$

$$\cancel{F(\gamma_1(x_1)) - F(\gamma_1(x_0))} + \dots + F(\gamma_n(x_n)) - F(\gamma_n(x_{n-1}))$$

$$= F(\gamma_n(x_n)) - F(\gamma_1(x_0)) =$$

$$= F(\sigma(b)) - F(\sigma(a))$$

CASO  $C^1$

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} \omega &= \int_a^b \omega_{\sigma(t)} [\sigma'(t)] dt = \\ &= \int_a^b dF_{\sigma(t)} [\sigma'(t)] dt = \\ &= \int_a^b (F \circ \sigma)'(t) dt = F(\sigma(b)) - F(\sigma(a)) \quad \neq \end{aligned}$$

LEMMA

Sia  $U$  un aperto connesso di  $\mathbb{C}$

Allora  $U$  è connesso per archi  $C^1$  e tratti.

$\forall x, y \in U \exists \gamma$  cammino da  $x$  a  $y$  con  
 $\gamma \in C^1$  - e tratti

dim

oss

Un aperto di  $\mathbb{C}$  è localmente connesso per archi  $C^1$  e tratti (per archi  $C^1$ )

infatti  $B(x, \epsilon)$  solo connesso per

archi  $C^1$

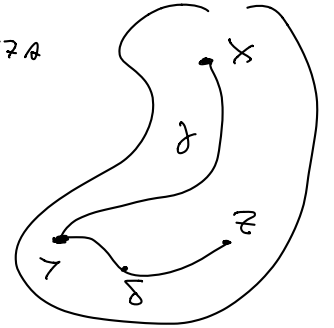
Diciamo che  $x, y$  sono equivalenti se

esiste un cammino  $C^1$  e tratti da  $x$  e  $y$

QUESTA È UNA RELAZIONE DI EQUIVALENZA

Se  $\gamma$  va da  $x$  a  $y$   $\gamma(1) = y$

$\delta$  va da  $y$  a  $z$   $\delta(0) = y$ .



$\delta \circ \gamma$  è un cammino  $C^1$  e tratti da  $x$  e  $z$ .

Sia  $\mathcal{C}_x$  la classe di equivalenza di  $x$

Per l'osservazione precedente  $\mathcal{C}_x$  è aperto.

Infatti  $x, y \in \mathcal{C}_x$  e  $B(y, \epsilon) \subset U$  (1)

tutti i punti di  $B(y, \epsilon)$  sono equivalenti a  $y$ .

e qui  $B(y, \epsilon) \subset \mathcal{C}_x$ .

Quindi  $U = \bigsqcup \mathcal{C}$   $\Rightarrow U = \mathcal{C}_x$

Classe di  
equiv.

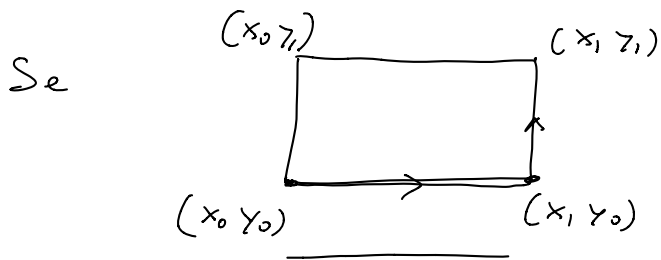
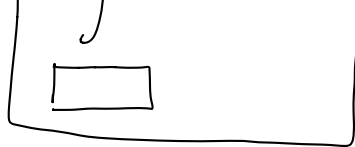
#

### TEOREMA

Se  $U = B(p_0, \epsilon)$  e  $\omega$  è una 1-forma

su  $U$  allora

$\omega$  è esatta  $\Leftrightarrow \int \omega = 0 \quad \forall$  rettangolo  $\square \subset U$



Per conto il perimetro del rettangolo con una curva  $C^1$  - e tratto. Per esempio

$$\gamma_1(t) = (x_0 + t(x_1 - x_0); y_0) \quad 0 \leq t \leq 1$$

$$\gamma_2(t) = (x_1; y_0 + (t-1)(y_1 - y_0)) \quad 1 \leq t \leq 2$$

--  
--

dim

$\Rightarrow$

$$\omega = dF$$

il cammino  $\gamma$  che percorre il bordo del rettangolo  $\gamma: [a, b] \rightarrow U$

verifica  $\gamma(b) = \gamma(a)$

$$\int_{\gamma} \omega = F(\gamma(b)) - F(\gamma(a)) = 0$$

$\Leftarrow$

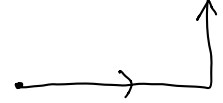
Costruisco  $F$

Per semplicità suppongo  $P = (0, 0)$

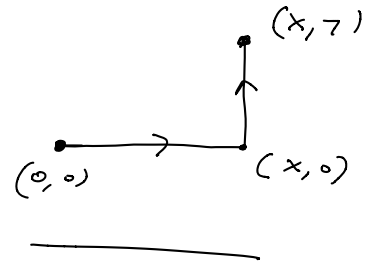
$$\omega = a dx + b dy.$$

Definiv

$$F(x, y) = \int_{\gamma} \omega$$



$$\begin{cases} \gamma(t) = (tx, 0) & 0 \leq t \leq 1 \\ \gamma(t) = (x, (t-1)y) & 1 \leq t \leq 2 \end{cases}$$



$$F(x, y) = \int_0^1 \omega_{\gamma(t)} [\gamma'(t)] dt + \int_1^2 \omega_{\gamma(t)} (\gamma'(t)) dt =$$

$(x, 0)$

$(0, y)$

$$= \int_0^1 x a(\gamma(t)) dt + \int_1^2 y b(\gamma(t)) dt$$

$$\omega_{\gamma(t)} [x, 0] = X \left( \overset{\gamma(t)}{a} dx + \overset{\gamma(t)}{b} dy \right) [1, 0] =$$

$$= x a(x)$$

$$F(x, y) = \int_0^1 x a(\gamma(t)) dt + \int_1^2 y b(\gamma(t)) dt$$

$$= \int_0^1 x a(\gamma(t)) dt + \int_0^y b(x, t) dt$$

$$\gamma(t) = (x, (t-1)y)$$

$$s = (t-1)y$$

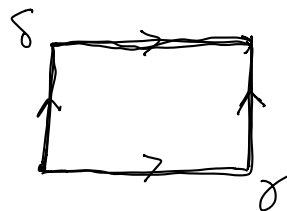
$$\frac{\partial F}{\partial y}(x, y) = \underline{b(x, y)}$$

TEOREMA FONDAMENTALE  
DEL CALCOLO

$$F(x, \gamma) = \int_{\gamma} \omega =$$

$$= \int_{\gamma} \omega$$

USO  
L'IPOTESI

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


INFATTI RICORDIAMO  $\int \omega = 0$



$$\int_{\square} \omega = \int_{\gamma} \omega + \int_{\gamma^{-1}} \omega = 0$$

OSSERVAZIONE

$$\int_{\gamma^{-1}} \omega = - \int_{\gamma} \omega$$

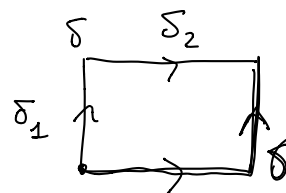
$$\gamma: [0, 1] \rightarrow U$$

$$\gamma^{-1}(t) = \gamma(1-t)$$

$$\int_1^0 \omega_{\gamma(t)}(\gamma'(t)) = - \int_0^1 \omega_{\gamma(t)}(\gamma'(t))$$

quindi:

$$\int_{\gamma} \omega = - \int_{\gamma^{-1}} \omega = \int_{\gamma} \omega$$



$$F(x, \gamma) = \int_{\gamma} \omega + \int_0^x a(t, \gamma) dt$$

$$\frac{\partial F}{\partial x} = a(t, \gamma)$$

$\partial n$

Abbiamo di modo  $F \in C^1$  e  $\underline{dF = \omega}$  #