

Antwort: Die y^j sind Funktionen auf U .

Man kann sie also als Funktionen von x^1, \dots, x^n auffassen. Wir schreiben diese als

$$y^j = y^j(x^1, \dots, x^n)$$

(Diese Schreibweise ist zwar etwas zweideutig, da das Symbol y^j in zwei Bedeutungen vorkommt - als Funktion auf $U \subset \mathbb{R}^n$ und als Funktion auf $x(U) \subset \mathbb{R}^n$, aber sie ist sehr nützlich!)

Durch Anwenden der Formel für df (vorjge Seite) auf $f = y^j$ erhalten wir

$$dy^j = \sum_{i=1}^n \frac{\partial y^j}{\partial x^i} dx^i$$

$$\text{Also } \sum_j \beta_j dy^j = \sum_{j,i} \beta_j \frac{\partial y^j}{\partial x^i} dx^i$$

$$= \sum_i \left(\sum_j \beta_j \frac{\partial y^j}{\partial x^i} \right) dx^i$$

Da dies gleich $\sum \alpha_i dx^i$ ist und dx^1, \dots, dx^n eine Basis ist, folgt:

Lemma (Transformationsregel für [die Koeffizienten von] 1-Formen)

Falls $\sum \alpha_i dx^i = \sum \beta_j dy^j$, so

$$\textcircled{*} \quad \alpha_i = \sum_j \beta_j \frac{\partial y^j}{\partial x^i}$$

Wiederum sollte man sich eher die Herleitung als die Formel merken.

Man vergleiche dies mit:

Lemma (Transformationsformel für [die Koeffizienten von] Vektorfeldern)

Falls $\sum a^i \frac{\partial}{\partial x^i} = \sum b^j \frac{\partial}{\partial y^j}$, so

$$\textcircled{**} \quad b^j = \sum_i a^i \frac{\partial y^j}{\partial x^i}$$

Beweis: Zunächst gilt $\frac{\partial}{\partial x^i} = \sum_j \frac{\partial y^j}{\partial x^i} \frac{\partial}{\partial y^j}$

(Denn: Ist $v \in T_x M$ beliebig, $v = \sum v^j \frac{\partial}{\partial y^j}|_x$,

so erhält man durch Anwenden von dy^k :

$$dy^k(v) = v^k$$

Also $v^j = dy^j(v)$. Man wende dies mit $v = \frac{\partial}{\partial x^i}$ an und vermerke $dy^j\left(\frac{\partial}{\partial x^i}\right) = \frac{\partial y^j}{\partial x^i}$)

$$\text{Also } \sum_i a_i \frac{\partial}{\partial x^i} = \sum_{ij} a_i \frac{\partial y^j}{\partial x^i} \frac{\partial}{\partial y^j}$$

$$= \sum_j \left(\sum_i a_i \frac{\partial y^j}{\partial x^i} \right) \frac{\partial}{\partial y^j}$$

Mit Koeffizientenvergleich folgt wieder die B'ception. \square

Bemerkung: Durch Vertauschen der Rollen von x, y

(oder mittels des Satzes über die Umkehrabbildung)
kann man $(*)$ umschreiben in:

$$(\Psi^*) \quad \beta_j = \sum_i a_i \frac{\partial x^i}{\partial y^j}$$

(wobei jetzt natürlich jedes x^i als Funktion
 $x^i(y^1, \dots, y^n)$ aufgefasst wird)

Vergleiche mit (Ψ^*) :

$$\beta^j = \sum_i a_i \frac{\partial y^j}{\partial x^i}$$

Das ist ähnlich zu (Ψ^*) , aber doch verschieden!

Man nennt (Ψ^*) die Kovariante

und (Ψ^*) die Kontravariante

Transformationsregel. (Hat wenig mit „Kovarianz“
zu tun! - Leider...)

Bemerkung:

④ sagt aus, wie sich die Koeffizienten (α_i) einer 1-Form in einem Koord. system (x) in die Koeff (β_j) in einem anderen Koord. system (y) transformieren.

Analog ④ für Vektorfelder

In einem Großteil der physikalischen Literatur und in (vor allem) der älteren mathematischen Literatur sagt man: (ich lasse mal das Argument $p \in M$ weg)

Ein Tangentialvektor an M in p ist dadurch gegeben, dass man zu jedem Koord. system $x = (x^1, \dots, x^n)$ einen Vektor (a^1, \dots, a^n) selber Zahlen angibt, d.h. es gibt, dass bei Übergang zu einem anderen Koord. system $y = (y^1, \dots, y^n)$ sich der Vektor in (b^1, \dots, b^n) transformiert durch ④,

Analog für 1-Formen mit ④

Man schreibt also nie $\sum a^i \frac{\partial}{\partial x^i}$, sondern einfach (a^i) (oder a^i).

Vorteil: kürzere Notation.

Nachteil: Man muss die Transformationsformeln auswendig wissen.

(Bei der Notation $\sum a^i \frac{\partial}{\partial x^i}$ ergeben sie sich fast automatisch (s. oben))

Euklidisch spricht man in der Physik von

- kovarianter Vektor (statt 1-Form)
- kontravarianter Vektor (statt Vektorfeld)

(wobei jeweils statt Vektor auch Tensor gesagt wird,
es gibt aber auch allgemeinere Tensoren, s. unten)