

OPERADORES DE DERIVACION Y DIFERENCIACION EN MODULOS

por

J. LEON ALVAREZ

En trabajos anteriores [1] y [2], introdujimos algebraicamente los conceptos de vector de un anillo y de derivación en un A-módulo, así como los duales, covector y diferencial. Nuestro propósito es hacer patente que éstos y aquéllos son Operadores Diferenciales, definidos sobre A-módulos, así como completar algunas de sus propiedades.

OPERADORES DIFERENCIALES EN A-MÓDULOS

En este apartado aplicaremos la teoría de Operadores Diferenciales, Hermann [3], a nuestro problema. Sea A un anillo conmutativo con elemento unidad y M y M' dos A-módulos.

Definición.

Llamaremos *operador diferencial de orden cero de M en M'* a todo homomorfismo Δ entre ambos A-módulos. El conjunto de estos operadores, que representaremos por $\Delta^0(M, M')$ es, a su vez, un A-módulo.

Para cada sucesión de elementos de A (a_1, a_2, \dots, a_n) , definimos por inducción la aplicación aditiva $\varphi(a_1, a_2, \dots, a_n, \Delta) : M \rightarrow M'$. Así, para $n = 1$ y $K \in M$ se define por

$$\varphi(a_1, \Delta) K = \Delta(a_1 K) - a_1 \cdot \Delta K \quad (1)$$

Supuesto definido para $n - 1$, para n será:

$$\varphi(a_1, a_2, \dots, a_n, \Delta) = \varphi(a_1, \varphi(a_2, \dots, a_n, \Delta)) \quad (2)$$

Proposición 1.

«Si f es una aplicación aditiva $M \rightarrow M'$, será $f \in \Delta^0(M, M')$, si y sólo si $\varphi(a, f) = 0$.»

En efecto, sea $\forall a \in A, \varphi(a, f) = 0$, entonces $\varphi(a, f) K = 0 \Rightarrow \Rightarrow f(a K) = a \cdot f(K)$ y como f es aditiva, $f \in \text{Hom}(M, M')$. Recíprocamente, si $f \in \Delta^0(M, M') \Rightarrow f(a K) = a \cdot f(K) \Rightarrow \varphi(a, f) = 0$.

c. q. d.

Generalizando lo anterior; sea $\Delta^n(M, M')$ el conjunto de todas las aplicaciones aditivas $\Delta : M \rightarrow M'$, tales que:

$$\varphi(a_1, a_2, \dots, a_{n+1}, \Delta) = 0 \quad (3)$$

$\Delta^n(M, M')$ constituye el *A-módulo de operadores diferenciales de orden n de M en M'*.

Consecuencia.

$${}^{\circ}\Delta^0(M, M') \subset \Delta^1(M, M') \subset \dots \subset \Delta^n(M, M')$$

Definición.

La unión de todos los $\Delta^n(M, M')$ para todo entero $n \geq 0$, que denominaremos $\Delta(M, M')$, constituirá el *A-módulo de operadores diferenciales de M en M'*.

Si $\Delta \in \Delta^n(M, M')$, pero $\Delta \notin \Delta^{n-1}(M, M')$, será:

$$\varphi(a_1, a_2, \dots, a_{n+1}, \Delta) = \varphi(a_1, \varphi(a_2, \dots, a_{n+1}, \Delta)) = 0$$

luego

$$\varphi(a_2, \dots, a_{n+1}, \Delta) \in \Delta^0(M, M')$$

es decir, una aplicación lineal de M en M'.

Definición.

Llamaremos *simbolo de Δ* , $\varphi(\Delta)$, a la aplicación multilineal $A \times \dots \times A \times A \times M \rightarrow M'$, definida para todo $K \in M$ por

$$\varphi(\Delta)(a_1, \dots, a_n, K) = \varphi(a_1, \dots, a_n, \Delta) K \quad (4)$$

Definición.

Denominamos *derivada de A en M'* a toda aplicación aditiva $\partial : A \rightarrow M'$ tal que

$$\forall a_1, a_2 \in A \quad ; \quad \partial(a_1 a_2) = \partial(a_1) a_2 + a_1 \partial(a_2) \quad (5)$$

Consecuencia.

«La derivada ∂ de A en M', tal que: $\partial \in \Delta^0(A, M')$ es la derivada cero.»

Pues si $\partial \in \Delta^0(A, M') \iff \varphi(a, \partial) b = 0 \iff a \cdot \partial(b) + \partial(a) \cdot b = 0$ —
— $a \cdot \partial(b) = \partial(a) \cdot b = 0$, puesto que $b \neq 0$ y, $\forall a \in A, \partial(a) = 0$, ∂ será la aplicación $\partial : A \rightarrow 0$. c. q. d.

Proposición 2.

« ∂ , definida anteriormente, está en $\Delta^1(A, M')$.»

En efecto, si $b \in A, \varphi(a_2, \partial) b = \partial(a_2 b) - a_2 \partial(b) = b \partial(a_2) + a_2 \partial(b) - a_2 \partial(b) = b \partial(a_2) \quad ; \quad \varphi(a_1, a_2, \partial) b = \varphi(a_1, \varphi(a_2, \partial)) b = \varphi(a_2, \partial)(a_1 b) - a_1 \cdot \varphi(a_2, \partial) b = a_1 b \partial(a_2) - a_1 b \partial(a_2) = 0 \implies \partial \in \Delta^1(A, M') \quad \text{c.q.d.}$

Dado $\Delta \in \Delta^1(A, M')$, definiremos $\partial \in \Delta^1(A, M')$, por $\partial(a) = \Delta(a) - \Delta(1) a$ para todo $a \in A$.

Lema. « $\partial \in \Delta^1(A, M')$.»

Bastará con ver que $\varphi(a_1, a_2, \partial) = 0$. En efecto: $\varphi(a_1, a_2, \partial) b = \varphi(a_1, \varphi(a_2, \partial)) b = \varphi(a_2, \partial)(a_1 b) - a_1 \varphi(a_2, \partial) b = \partial(a_2 a_1 b) - a_2 \partial(a_1 b) - a_1 (\partial(a_2 b) - a_2 \partial(b)) = \partial(a_2 a_1 b) - a_2 \partial(a_1 b) - a_1 \partial(a_2 b) + a_1 a_2 \partial(b) = \Delta(a_2 a_1 b) - a_2 \Delta(a_1 b) - a_1 \Delta(a_2 b) + a_2 a_1 \Delta(b) - \Delta(1) (a_2 a_1 b - a_2 a_1 b - a_1 a_2 b + a_1 a_2 b) = \varphi(a_1, a_2, \Delta) b = 0$, por ser $\Delta \in \Delta^1(A, M')$.

Proposición 3.

« $\partial \in (A, M')$ es una derivada de A en M' , esto es, cumple la relación (5).»

Observemos primero que $\partial(1) = \Delta(1) - \Delta(1) \cdot 1 = 0$. Como $\partial \in \Delta^1(A, M')$, $\varphi(a, \partial) \in \Delta^0(A, M')$, o sea es A-lineal. Luego, $\varphi(a, \partial) a' = \varphi(a, \partial) (1 a') = a' \cdot \varphi(a, \partial) (1)$. Pero $\varphi(a, \partial) a' = \partial(aa') - a \partial(a') = \partial(aa') - a a' \partial(1) + a a' \partial(1) - a \partial(a') = \varphi(aa', \partial) (1) - a \varphi(a', \partial) (1)$, de donde: $\varphi(aa', \partial) (1) = a \varphi(a', \partial) (1) + \varphi(a, \partial) a' = a \varphi(a', \partial) (1) + a' \varphi(a, \partial) (1) \Leftrightarrow \partial(aa' 1) - aa' \partial(1) = a(\partial(a' 1) - a' \partial(1)) + a' (\partial(a \cdot 1) - a \cdot \partial(1)) \Leftrightarrow \Rightarrow \partial(aa') = a \partial(a') + a' \partial(a)$, por ser $\partial(1) = 0$.

Consecuencia inmediata, por ser $\Delta(a) = \partial(a) + \Delta(1) \cdot a$, es la siguiente

Proposición 4.

« $\Delta^1(A, M')$ es suma directa de $\Delta^0(A, M')$ y del módulo de derivadas de A en M' .»

VECTORES Y DERIVACIONES

En [1] definimos un *vector de A*, X, como toda aplicación aditiva $X : A \rightarrow A$ con la propiedad

$$X(a \cdot b) = Xa \cdot b + a \cdot Xb \quad , \quad \forall a, b \in A \quad (6)$$

Es decir, se trata de una derivada de A en A. Según la Proposición 2, V_A , módulo de los vectores de A está contenido en $\Delta^1(A, A)$. Concretando, todo operador de primer orden de A en A será suma de un vector de A y de un operador de $\Delta^0(A, A)$ (Proposición 4). En otras palabras, vector de A será todo elemento de $\Delta^1(A, A)$ que, además, sea derivada de A en A. (Denotaremos los vectores indistintamente por mayúsculas o por minúsculas e, incluso, por símbolos como ∂_i).

En el caso particular en que V_A sea el campo de vectores tangentes a una variedad, y A el anillo de funciones C^∞ en la misma, se define una base canónica

$$\left\{ \frac{\partial}{\partial X_1}, \dots, \frac{\partial}{\partial X_n} \right\}$$

de tal manera que

$$\forall X \in V_A, \quad X(a) = b^i \frac{\partial}{\partial X_i} (a) = b^i \partial_i (a) \quad (7)$$

El símbolo del operador $X \in V_A$, en las anteriores circunstancias, se calcula así:

$$\varphi(a, X) a' = X(aa') - a X(a') = X(a) a' = b^i \partial_i (a) a'$$

por tanto,

$$\varphi(a, X) = b^i \partial_i (a) = X(a) \quad (8)$$

Denominábamos en [1] *derivación* a toda aplicación entre A-módulos, $D : V_A \longrightarrow D_M$, en que a cada vector de A, x , se hace corresponder una derivada D_x en la dirección de dicho vector.

Sea D una derivación cualquiera entre módulos, $\varphi(a, D) x = D(ax) - a D(x) = Q^D(a, x)$ [1]. Puesto que $\varphi(a', Q^D) K = Q^D(a' K) - a' Q^D K = D_{ax}(a' K) - a D_x(a' K) - a' D_{ax} K + a a' D_x K = 0 \iff \iff Q^D(a, x) \in \Delta^0(M, M)$.

Las derivaciones A-lineales, ∇ , se denominan *covariantes*, es decir, aquéllas que cumplen $\varphi(a, \nabla) X = \nabla(a X) - a \nabla(X) = 0 \iff \iff \nabla \in \Delta^0(V_A, D_M)$.

Proposición 5.

«Las derivadas direccionales D_x , definidas en [2], pertenecen a $\Delta^1(M, M)$.»

En efecto, $\forall K \in M, \quad \varphi(a_1, a_2, D_x) K = \varphi(a_1, \varphi(a_2, D_x)) K = \varphi(a_2, D_x)(a_1 K) - a_1 \varphi(a_2, D_x) K = D_x(a_2(a_1 K)) - a_2 D_x(a_1 K) - a_1 [D_x(a_2 K) - a_2 D_x K] = 0$. c. q. d.

El símbolo de D_x será, $\varphi(a, D_x) K = D_x(a K) - a D_x K = x(a) K$, es decir, $\varphi(a, D_x) = x(a)$.

Consideremos algunas propiedades de las derivaciones aditivas.

Proposición 6.

«El conjunto Θ de las diferencias entre derivadas en la dirección de un mismo vector es un A-módulo.»

En efecto, se definen las operaciones:

$$[(D_x - D'_x) + (D''_y - D'''_y)] K = (D_x - D'_x) K + (D''_y - D'''_y) K = [(D_x + D''_y) - (D'_x + D'''_y)] K \iff [(D_x - D'_x) + (D''_y - D'''_y)] \in \Theta, \text{ pues } (D_x + D''_y) \text{ y } (D'_x + D'''_y) \text{ son derivadas en la dirección } x + y.$$

$$[a(D_x - D'_x)] K = a \cdot (D_x - D'_x) K = (a D_x - a D'_x) K \iff a(D_x - D'_x) \in \Theta, \text{ pues } a D_x \text{ y } a D'_x \text{ son derivadas en la dirección } ax. \quad \text{c.q.d.}$$

Proposición 7

«Sean D y D' dos derivaciones aditivas, tales que si $\varphi(a \cdot D) X = \varphi(a, D') X, \forall a \in A$ y $X \in V_A \Leftrightarrow D - D' \in \Delta^0(V_A, \Theta)$.»

En efecto: $(D - D')(X + Y) = D(X + Y) - D'(X + Y) = (D - D')X + (D - D')Y$; $(D - D')(aX) = D(aX) - D'(aX) = a(D - D')X$, pues $D(aX) = \varphi(a, D) X + aD(X)$ y $D'(aX) = \varphi(a, D') X + aD'(X)$. c. q. d.

OPERADORES DUALES

Denominamos así a los operadores que constituyen módulos duales de los anteriores. Los *covectores* son los elementos del módulo dual V^*_A , es decir, el conjunto de aplicaciones lineales de V_A en A . Como caso particular de estas aplicaciones, señalemos las definidas por $d: A \rightarrow V^*_A$ mediante $da(X) = X(a), \forall X \in V_A$.

Proposición 8.

«La aplicación d , antes definida, es una derivada de A en V^*_A .»
En efecto, es aditiva, puesto que:

$$d(a + b) X = X(a + b) = X(a) + X(b) = da(X) + db(X)$$

y

$$d(a \cdot b) X = X(a \cdot b) = X(a) \cdot b + a \cdot X(b) = da(X) \cdot b + a \cdot db(X)$$

c. q. d.

El símbolo del operador será:

$$\varphi(a, d) a' = d(aa') - a \cdot da' = a' \cdot da$$

luego

$$\varphi(a, d) = da \tag{9}$$

Los elementos del módulo dual D^*_M se denominan *diferenciales*. Si M es módulo propio, veíamos en [1] que existía un homomorfismo $g: D_M \rightarrow V_A$, es decir, $g \in \Delta^0(D_M, V_A)$.

Proposición 9

« $\forall \omega \in V^*_A$, se define un operador, $d_\omega \in \Delta^0(D_M, A)$, por medio de $d_\omega(Dx) = \omega(x) \in A, \forall Dx \in D_M$.»

En efecto, $\forall Dx, Dy \in D_M, d_\omega(Dx + Dy) = \omega(x + y) = \omega(x) + \omega(y) = d_\omega(Dx) + d_\omega(Dy)$.

$\forall a \in A, d_\omega(a Dx) = \omega(ax) = a \cdot \omega(x) = a \cdot d_\omega(Dx)$. c. q. d.

Sean L_x y L_y dos derivadas generalizadas de Lie, es decir, derivadas que además son homomorfismos entre álgebras de Lie.

Proposición 10.

«La acción de J_ω sobre $[L_x, L_y]$ es igual al resultado de actuar el covector ω sobre la derivada canónica de Lie $[x, y]$.»

En efecto:

$$[L_x, L_y] = L_{[x, y]} \Rightarrow d_\omega([L_x, L_y]) = d_\omega(L_{[x, y]}) = \omega([x, y])$$

c. q. d.

BIBLIOGRAFIA

1. J. LEÓN ALVAREZ: «Derivaciones y conexiones en Módulos», tesis, Facultad de Ciencias, Universidad Complutense (Madrid), 1974.
2. J. LEÓN ALVAREZ: «Derivadas del álgebra de tensores», *Gaceta Matemática*, 26, págs. 135-142, 1974.
3. R. HERMANN: *Geometry. Physics and Systems*, Marcel Dekker, 1973.

(18-3-1975)