

Aufgabe 1

(M, g) PR-Mfld., $X \in \mathfrak{X}(M)$ Vektorfeld

Z1: X Killing $\iff (u_1, u_2) \mapsto g(\nabla_{u_1} X, u_2)$ schief-symmetrisch

Koll.: X Killing $\stackrel{\text{Def.}}{\iff} \phi_X^t$ Isometrie
 $\stackrel{\text{Satz.}}{\iff} \mathcal{L}_X g = 0$

Beweis: Kosul-Formel: $\sum g(\nabla_X Y, \cdot) = \mathcal{L}_Y g + d(b(X))$

\Rightarrow $\sum g(\nabla_X X, \cdot) = \mathcal{L}_X g + d(b(X)) \stackrel{X \text{ Kill.}}{=} d(b(X))$

$\Rightarrow g(\nabla_X X, \cdot)$ schief-symmetrisch (als 2-Form)

\Leftarrow : $(\mathcal{L}_X g)(u_1, u_2) = \sum g(\nabla_{u_1} X, u_2) - d(b(X))(u_1, u_2)$
 $= -(\sum g(\nabla_{u_2} X, u_1) - d(b(X))(u_2, u_1))$
 $= -(\mathcal{L}_X g)(u_2, u_1) = -(\mathcal{L}_X g)(u_1, u_2)$

$\Rightarrow \mathcal{L}_X g = 0$

Z2: $g(\dot{j}(t), X \cdot y)$ ist konstant für y Geodätische, X Killing

Beweis: $d(g(\dot{j}(t), X \cdot y))(\dot{j}(t)) = g(\nabla_{\dot{j}} \dot{j}, X \cdot y) + g(\dot{j}, \nabla_{\dot{j}} X)$
 $= 0 + g(\nabla_{\dot{j}} X, \dot{j})$
 $= -g(\nabla_{\dot{j}} X, \dot{j})$

$\Rightarrow d(g(\dot{j}(t), X \cdot y))(\dot{j}(t)) = 0$

$\Rightarrow g(\dot{j}(t), X \cdot y)$ konstant entlang $j(t)$.

$M = (\mathbb{R}_0, \mathbb{R}_1) \times S^1$, $g = d\theta^2 + r^2(\theta) d\phi^2$, $r: (\mathbb{R}_0, \mathbb{R}_1) \rightarrow (0, \infty)$

Z1: ∂_ϕ ist Killing

Beweis: Fluss von ∂_ϕ : $\Phi_{\partial_\phi}^t(\theta, \phi) = (\theta, \phi + t)$ $S^1 = \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z}$

$(\Phi_{\partial_\phi}^t)^* g = g \Rightarrow \partial_\phi$ Killing

(a) Z1: $r^2(\theta) \dot{\phi}_y$ ist konstant für Geodätische $(\theta_y, \phi_y): (t_0, t_1) \rightarrow (r_0, r_1) \times S^1$

Beweis: konst = $g(\dot{y}, \partial_\phi \cdot y) = r^2(\theta) d\phi^2(\dot{\phi}_y, \partial_\phi \cdot y) = r^2(\theta) \cdot \dot{\phi}_y$

Interpretation: Entfernung von der Drehachse ist quadratisch antiproportional zur Winkelgeschwindigkeit.

$r \cdot (r \cdot \dot{\phi})$

Entfernung Drehmoment

f) $\ddot{r} = \cdot g(\nabla_{\partial_{\phi_1}} \cdot) = r'(t)r''(t) dt \wedge d\phi$
 $\cdot t \mapsto (r_0, \phi_0 + t)$ ist Geodätische $\Rightarrow r'(\frac{\phi}{r}) = 0$

Beweis: $g(\nabla_{\partial_{\phi_1}} \cdot) = \frac{1}{2} (L_{\partial_{\phi_1}} g + d(b \partial_{\phi}))$
 $= \frac{1}{2} d(g(\partial_{\phi_1} \cdot))$
 $= \frac{1}{2} d(r^2(t) d\phi) = \frac{1}{2} \cdot 2r \cdot r' dt \wedge d\phi$

$g(\nabla_{\partial_{\phi_1}} \gamma) = r \cdot r' dt \wedge d\phi (\partial_{\phi_1} \gamma)$
 $= -r(\gamma(t)) r'(\gamma(t)) dt \wedge d\phi$

γ Geod. $\rightarrow 0 = -r \cdot r' dt \wedge d\phi$ für alle V
 $\Rightarrow r'(r_0) = 0$

$r' = 0 \rightarrow g(\nabla_{\partial_{\phi_1}} \gamma) = 0$ für alle $V \rightarrow \nabla_{\partial_{\phi_1}} \partial_{\phi} = 0$

$\gamma = (r_y, \phi_y) : \mathbb{R} \rightarrow M$ Geod., $r^2(\phi_y) \cdot \dot{\phi} = c$, $g(j, j) = 1$
 z1 $\ddot{r}_y = c^2 \cdot \frac{r'}{r^3}(\phi_y)$, $\dot{\phi} = \frac{c}{r^2(\phi_y)}$

Beweis: $r > 0 \Rightarrow \dot{\phi} = c/r^2(\phi_y)$

$0 = \frac{d}{dt} g(j, j) = \frac{d}{dt} (\dot{r}_y^2 + r^2(\phi_y) \cdot \dot{\phi}_y^2)$
 $= 2 \dot{r}_y \ddot{r}_y + 2r(\phi_y) \cdot r'(\phi_y) \cdot \dot{r}_y \cdot \dot{\phi}_y^2 + r^2(\phi_y) \cdot 2 \cdot \dot{\phi}_y \cdot \ddot{\phi}_y$
 $\dot{\phi} = \frac{c}{r^2} = 2 \cdot (\dot{r}_y (\frac{c^2 r'}{r^3}) + c \cdot \ddot{\phi}_y)$

$\dot{\phi} = \frac{c}{r^2(\phi_y)} \rightarrow \dot{\phi}' = \frac{-c 2r(\phi_y) \cdot r'(\phi_y) \cdot \dot{r}_y}{r^4(\phi_y)} = - \frac{2c r'(\phi_y) \cdot \dot{r}_y}{r^3(\phi_y)}$

$= 2(\dot{r}_y (\ddot{r}_y - c^2 \cdot \frac{r'}{r^3}))$

$\Rightarrow \ddot{r}_y = c^2 \cdot \frac{r'}{r^3}(\phi_y)$ oder $\dot{r}_y = 0$

Falls $\dot{r}_y^{(t_0)} \neq c^2 \cdot \frac{r'}{r^3}(\phi_y)$ für $t_0 \in \mathbb{R}$, dann gibt es eine offene Umg von t_0 auf der die Ungleichung gilt. Auf dieser Umg muss dann $\dot{r}_y = 0$ sein. (Bei auf Ungleichung) Entspricht dies der Flanklinie wie in (b) (nat. $r(t) = \text{konst} \Rightarrow \dot{\phi}_y = \text{konst}$, $1 = g(j, j) \Rightarrow \dot{\phi}_y = 1$)
 $\Rightarrow r' = 0 \Rightarrow c^2 \cdot \frac{r'}{r^3}(\phi_y) = 0 = \ddot{r}_y$ (da $\dot{r}_y \equiv 0$) \checkmark

$$c = 0: \dot{r} = 0, \dot{\phi} = 0$$

$$\rightarrow \gamma = (r_0 + \dot{r}_0 \cdot t, \phi_0)$$

$c > 0$: z.z. $r(\dot{\gamma}(t)) \geq c$ und Gleichheit gilt g.d.U. $\dot{r}(t) = 0$.

Beweis: $r^2(\dot{\gamma}) \cdot \dot{\phi}^2 = c > 0$

$$1 = g(\dot{\gamma}, \dot{\gamma}) = \dot{r}^2 + r^2(\dot{\phi})^2 = \dot{r}^2 + \frac{c^2}{r^2}$$

$$\rightarrow 0 \leq \dot{r}^2 r^2 = r^2 - c^2 \Rightarrow c^2 \leq r^2 \xrightarrow{c, r > 0} c \leq r$$

Gleichheit: $\rightarrow \dot{r}^2 r^2 = r^2 - c^2 = 0 \rightarrow \dot{r} = 0$

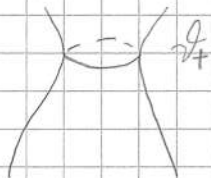
$$\dot{r} = 0 \rightarrow 0 = \dot{r} r^2 = r^2 - c^2 \rightarrow c = r$$

Sei $[\vartheta_-, \vartheta_+] \subset (\vartheta_0, \vartheta_1)$, $r(\vartheta) > c$ für $\vartheta \in (\vartheta_-, \vartheta_+)$, $r(\vartheta) = c$ für $\vartheta = \vartheta_{\pm}$

Wissen: $r(\vartheta_{\pm}) = c \Rightarrow \dot{r}(t^{-1}(\vartheta_{\pm})) = 0$ falls $t^{-1}(\vartheta_{\pm})$ nicht leer.

haben zwei Möglichkeiten bei ϑ_+

ϑ_+ krit. von r :



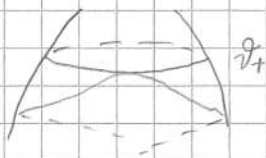
Dann ist $(\vartheta_+, \phi_0 + t)$ Geodätische
 Falls γ Geodätische, die $\{\vartheta = \vartheta_+\}$ schneidet
 und $\dot{\gamma} = 0$ erfüllt gilt stimmt γ mit
 $(\vartheta_+, \phi_0 + t)$ überein (bis auf Param.)

Da $\dot{\gamma} \neq 0$ auf $(\vartheta_-, \vartheta_+)$ ist ϑ auf diese Bereich monoton
 wachsend oder fallend (wir betrachten wachsend). Aus der obigen Beobacht
 wissen wir, dass $\dot{\gamma}$ von oben durch ϑ_+ beschränkt ist.

Die Winkelgeschwindigkeit ist von unten beschränkt. Das heißt die
 Geodätische γ nähert sich asympotisch an $\{\vartheta = \vartheta_+\}$ an.



ϑ_+ kein kritischer Punkt:



In diesem Fall hat $\dot{\gamma}$ ein Maximum
 und die Geod. läuft zurück

Analog für ϑ_- , Komb. alle Fälle für vollständiges Bild.

Aufgabe 2

$$M = (0, \infty) \times S^1, \quad g = dr^2 + \sin^2(\alpha)^2 r^2 d\phi^2; \quad S^1 = \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z}$$

$$V = \{(r, \beta) \in \mathbb{R}^2 \mid r > 0, 0 < \beta < 2\pi \sin \alpha\}$$

$$\begin{aligned} \underline{\text{Z1}} \quad F_{\phi_0}: (\{(\theta, \phi) \in M \mid \phi \neq \phi_0\}, g) &\rightarrow (V, g_{\mathbb{R}^2}) \\ (\theta, \phi) &\mapsto (\theta, (\phi - \phi_0) \cdot \sin \alpha) \end{aligned}$$

ist isometr. Diffom.

$$\underline{\text{Beweis:}} \quad F^{-1}(r, \beta) = (r, \beta/\sin \alpha + \phi_0) \text{ ist } \mathcal{L}\text{-verse}$$

$\sim F, F^{-1}$ sind diff'bar.

$$\sim g_{\mathbb{R}^2} = dx^2 + dy^2 = dr^2 + r^2 d\beta^2$$

$$\begin{aligned} \sim (F^* g_{\mathbb{R}^2}) &= d\theta^2 + \sin^2(\alpha)^2 r^2 d\phi^2 \\ &= d\theta^2 + r^2 \sin^2(\alpha)^2 d\phi^2 \end{aligned}$$

$$y \text{ max. Geod. mit } c = r^2(\theta_y) \cdot \dot{\phi}_y = \sin^2(\alpha)^2 r^2 \cdot \dot{\phi}_y \neq 0$$

Z2 \cdot y ist für alle t definiert

\cdot y ist eingebettet, für $\alpha \in [\pi/6, \pi/2)$
genau

Beweis F_{ϕ_0} Isometrie $\rightarrow F(y)$ Geodätische in $(V, g_{\mathbb{R}^2})$

$\rightarrow F(y)$ Gerade (jede Zsh. Komp ist)

$F(y)$ ist nicht für alle t definiert, falls

$$\lim_{t \rightarrow t_0} F(y(t)) = 0 \Rightarrow \dot{\phi}_y \rightarrow 0$$

Aus Aufgabe 1 wissen wir $0 < c \leq r(\dot{\phi}_y(t)) = \sin^2(\alpha) r^2 \dot{\phi}_y$

$\rightarrow \dot{\phi}_y$ ist von unten beschränkt

$\rightarrow y$ ist für alle t definiert.

Wähle ϕ_0 so dass eine unbeschränkt Komponente von $F(y)$ gleich $E_y = \text{konst.} > 0$ ist.

Für $\alpha \in [\pi/6, \pi/2)$ hat diese Menge keinen Schnitt mit ∂V .

$\Rightarrow y$ ist eingebettet.

Für $\alpha \in (0, \pi/6)$ ist der Schnitt nicht-leer und die Kurve tritt mit einem Winkel φ_1 von $(\pi - 2\pi \sin \alpha)$ wieder aus der x -Achse aus.

Für $\alpha_1 > 2\pi \sin \alpha$ gibt es wieder einen Schnitt mit dem Rand von V und die Kurve tritt mit einem Winkel $\varphi_2 = \pi - \varphi_1 \sin \alpha$ aus der x -Achse aus.

Für $\varphi_1 < 2\pi$ sind gibt es keine weiteren Schnittpunkt mit der Rand von V . Die y -Koord. dieser Tang. ist also unbeschränkt.

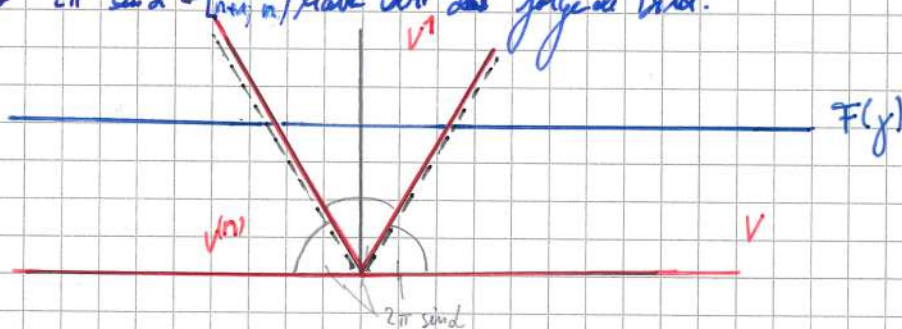
Stetigkeit: Es gibt eine Schnitt mit $\{y = \text{konst.} > 0\}$
 \Rightarrow Selbstschnittpunkt von γ .

Solange $\varphi_2 = \pi - \ell \cdot 2\pi$ sind $> 2\pi$ sind gibt es weitere Schritte mit der Rand von V . Für $\varphi_2 < 2\pi$ sind gibt es keine weiteren Schnitt und die y -Koord. der Komponente ist unbeschränkt hat also eine Schnitt mit $\{y = \text{konst.} > 0\}$.

Beh: Anzahl der Selbstschnittpunkte = $\begin{cases} 0 & \sin \alpha \in [\frac{1}{2}, 1) \\ n & \sin \alpha \in [\frac{1}{2(n+1)}, \frac{1}{2n}) \end{cases}$

Den Fall $\sin \alpha \in [\frac{1}{2}, 1)$ haben wir bereits diskutiert.

Für $2\pi \sin \alpha \in [\frac{\pi}{n+1}, \frac{\pi}{n})$ habe wir das folgende Bild.



~~$F(y)$ durchläuft n Kopien von V .~~

Wir betrachte nun die Halbgerade γ_{ℓ} die einen Winkel von $\frac{\ell}{2} \cdot \pi$ sind zur y -Achse hat. $\ell \in \mathbb{N}$, s.d. $\frac{\ell}{2} \cdot \pi \sin \alpha < \frac{\pi}{2}$

Ein Punkt auf $F(y)$ ist ein Selbstschnittpunkt von γ g.d.w. es einen zwei Punkt auf $F(y)$ gibt der den selben Abstand vom Ursprung hat und durch Drehung um ein Vielfaches von $2\pi \sin \alpha$ auf $F(y)$ hervorgeht.

Für $F(y) \in \{x \geq 0\}$ sind die Abstände von 2 versch. Punkten verschieden.
 $\{x \leq 0\}$

Jeder Schnitt von $F(y)$ mit einer der Halbgerade entspricht. Also gibt es

$$K = \max \ell \text{ Schnittpunkte } \frac{\ell}{2} < \frac{\pi}{2\pi \sin \alpha} < n+1 \Rightarrow K \leq n+1$$

$$n \pi \sin \alpha \leq \frac{\pi}{2} \Rightarrow n \leq K \Rightarrow K = n.$$