

# Differentialgeometrie 1

Leipzig, Wintersemester 2017/18

Dr. Gabriele Benedetti Prof. Dr. Hans-Bert Rademacher

Aufgaben Serie 8, 7.12.2017

**8-1** Es sei  $S^{n-1} := \{z \in \mathbb{R}^n \mid |z| = 1\}$  die Einheitssphäre und  $g_{S^{n-1}}$  die Riemannsche Metrik auf  $S^{n-1}$ , die von der Euklidischen Metrik  $g_{\mathbb{R}^n}$  des  $\mathbb{R}^n$  induziert wird. Für jeden Punkt  $P \in \mathbb{R}^n$  definieren wir Polarkoordinaten um  $P$  durch den Diffeomorphismus

$$\Phi_P : (0, +\infty) \times S^{n-1} \rightarrow \mathbb{R}^n \setminus \{P\}, \quad \Phi_P(r, \xi) = r \cdot \xi + P.$$

Finden Sie eine Inverse für  $\Phi_P$  und zeigen Sie, dass

$$\Phi_P^* g_{\mathbb{R}^n} = dr^2 + r^2 g_{S^{n-1}}.$$

*Hinweis:*  $T_\xi S^{n-1} = \{X \in \mathbb{R}^n \mid g_{\mathbb{R}^n}(X, \xi) = 0\}$ .

**8-2** Für jeden  $P \in \mathbb{R}^n$  sei die Inversion  $I_P : \mathbb{R}^n \setminus \{P\} \rightarrow \mathbb{R}^n \setminus \{P\}$  um die Einheitssphäre mit Mittelpunkt  $P$  auf folgender Weise definiert:  $I_P(z)$  ist der einzige Punkt auf der Halbgerade  $(0, +\infty) \cdot (z - P)$  mit der Eigenschaft

$$|I_P(z) - P| \cdot |z - P| = 1.$$

Prüfen Sie die folgenden Formeln für  $I_P$  bezüglich der euklidischen Koordinaten und bezüglich der Polarkoordinaten um  $P$ :

$$I_P(z) = \frac{z - P}{|z - P|} + P, \quad I_P(r, \xi) = (r^{-1}, \xi).$$

Benutzen Sie die letzte Formel um zu Beweisen

$$I_P^* g_{\mathbb{R}^n} = |z - P|^{-4} g_{\mathbb{R}^n}.$$

**8-3** Es sei  $I_P : \mathbb{R}^n \setminus \{P\} \rightarrow \mathbb{R}^n \setminus \{P\}$  die oben eingeführte Inversion. Beweise Sie:

- Wenn  $L$  eine Gerade durch  $P$  ist, dann gilt  $I_P(L \setminus \{P\}) = L \setminus \{P\}$ ;
- Wenn  $C$  ein Kreis mit  $P \in C$  ist, dann ist  $L := I_P(C \setminus \{P\})$  eine Gerade mit  $P \notin L$ ;
- Wenn  $C$  ein Kreis mit  $P \notin C$  ist, dann ist  $C' := I_P(C)$  auch ein Kreis mit  $P \notin C'$ .

*Hinweis:* Sie können  $P = O$  und  $n = 3$  annehmen (Warum?).

**8-4** Gekennzeichnen Sie einen Punkt des  $\mathbb{R}^n$  als  $z = (x, y) \in \mathbb{R}^{n-1} \times \mathbb{R}$  und setzen  $e_n := (0, 1)$ ,  $B^n := \{z \in \mathbb{R}^n \mid |z| < 1\}$ . Definieren Sie die Abbildung  $f : B^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  als die Verkettung

$$f(z) = I_{-e_n} \left( \frac{1}{2}(z - 1) \right).$$

- Zeigen Sie, dass  $f(B^n) = H^n$ , wobei  $H^n = \{z \in \mathbb{R}^n \mid y > 0\}$ , gilt und dass  $f$  ein Diffeomorphismus mit seinem Bild ist.

(b) Geben Sie eine Formel für  $f^{-1} : H^n \rightarrow B^n$  an und beweisen, dass

$$(f^{-1})^* \left( \frac{4g_{\mathbb{R}^n}}{(1-|z|^2)^2} \right) = \frac{g_{\mathbb{R}^n}}{y^2}.$$

**8-5** Es sei  $g_{H^n} := \frac{1}{y^2} g_{\mathbb{R}^n}$  die Riemannsche metrik auf  $H^n$ , die in der obigen Aufgabe aufgetaucht ist. Zeigen Sie, dass die untenstehenden Diffeomorphismen  $f_{a_0, x_0}, \sigma, I_0 : H^n \rightarrow H^n$  (wobei  $a_0 > 0$  und  $x_0 \in \mathbb{R}^{n-1}$ ) Isometrien von  $(H^n, g_{H^n})$  sind:

$$f_{a_0, x_0}(z) = a_0 z + (x_0, 0), \quad \sigma(z) = (-x, y), \quad I_0(z) = \frac{z}{|z|^2}.$$

**8-6** Es sei  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow H^n$  der Diffeomorphismus

$$f(z) = (x, e^w), \quad \forall z = (x, w) \in \mathbb{R}^n \cong \mathbb{R}^{n-1} \times \mathbb{R}.$$

Beweisen Sie, dass

$$f^* g_{H^n} = dw^2 + e^{-2w} g_{\mathbb{R}^{n-1}}$$

gilt. Insbesondere ist  $f^* g_{H^n}$  eine verzerrte Metrik. Schlußfolgern Sie daraus, dass für alle  $a, b > 0$  und  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  die parametrisierte Halbgerade

$$t \mapsto (x_0, ae^{bt})$$

eine geodetische Linie ist.

**8-7** Es sei  $L$  die Halbgerade  $L := \{x = 0, y > 0\}$  und für jede  $x_0, x_1 \in \mathbb{R}^{n-1}$  mit  $x_0 \neq x_1$  sei  $C_{x_0, x_1} \subset \mathbb{R}^n$  ein Halbkreis, der durch  $(x_0, 0)$  und  $(x_1, 0)$  läuft und steht dort zur Hyperebene  $\{y = 0\}$  senkrecht. Finden Sie eine Isometrie  $f : H^n \rightarrow H^n$  von  $g_{H^n}$  mit  $f(L) = C_{x_0, x_1}$ . *Hinweis: Suchen Sie nach einer  $f$  der Art*

$$f(z) = I_{(x_2, 0)}(z) + (x_3, 0),$$

wobei  $x_2, x_3 \in \mathbb{R}^{n-1}$  durch die folgenden Bedingungen zu bestimmen sind:

$$f((0, 0)) = (x_1, 0), \quad \lim_{y \rightarrow +\infty} f((0, y)) = (x_2, 0).$$

Schlußfolgern Sie daraus, dass eine nach der Bogenlänge parametrisierte Kurve  $c : (a, b) \rightarrow H^n$  eine geodätische Linie für  $g_{H^n}$  darstellt, genau dann wenn die Spur von  $c$  in irgendwelchem Halbkreis  $C_{x_0, x_1}$  enthalten ist.

**8-8** Zwei Riemannsche Metriken  $g_1, g_2$  auf  $M$  heißen konform, wenn sie die gleichen Winkel bestimmen, d.h. für alle  $x \in M$  gilt

$$\frac{g_1(u, v)}{|u|_1 \cdot |v|_1} = \frac{g_2(u, v)}{|u|_2 |v|_2}, \quad \forall u, v \in T_x M, \quad u, v \neq 0.$$

Schlußfolgern Sie daraus, dass  $g_1(u, v) = 0$  genau dann wenn  $g_2(u, v) = 0$ . Zeigen Sie, dass  $g_1, g_2$  konform sind, genau dann wenn es eine positive Funktion  $\lambda : M \rightarrow (0, +\infty)$  gibt, für die  $g_2 = \lambda g_1$ .

*Hinweis: Um die Existenz von  $\lambda$  zu zeigen, nehmen Sie  $u, v \in T_x M$  mit  $|u|_1 = |v|_1 = 1$  und  $g_1(u, v) = 0$  und beweisen Sie, dass  $\mu := |v|_2 / |u|_2 = 1$  durch das Berechnen des Winkels zwischen  $u + v$  und  $u - v$ .*