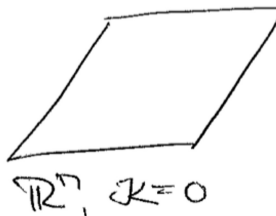
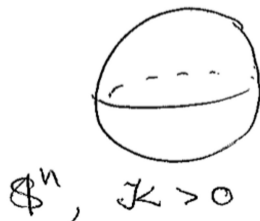


$\mathcal{D}$ -Hyperbolische Räume / Gruppen

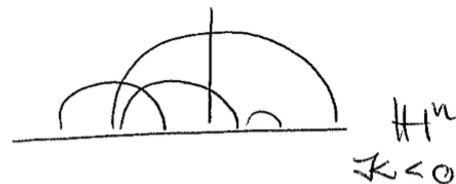
8. Hyperbolische Räume und Gruppen

Krümmung: misst intrinsische Geometrie eines Raumes

(Modell)räume konstanter Krümmung K :



oder



$K < 0$:

- 1) Geometrien "breiten sich schneller aus" als in $\mathbb{R}^2$, Dreiecke sind "dünn":

z.B.



oder



oder



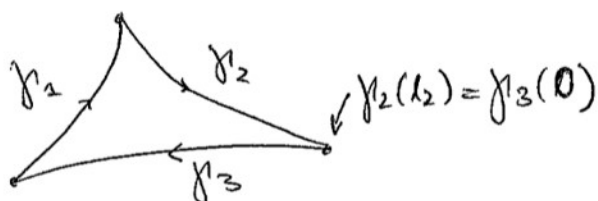
Wir formalisieren diese Eigenschaften und führen (verschiedene Def von) $\mathcal{D}$ -hyperbolischen Räumen ein.

Def 8.1 (X, d) metrischer Raum.

Ein geodätisches Dreieck Δ in X ist ein
Tripel von Geodäten γ_i $i=1,2,3$ mit

$\gamma_i: [0, l_i] \rightarrow X$ so, dass gilt:

$$\gamma_1(l_1) = \gamma_2(0) \quad , \quad \gamma_2(l_2) = \gamma_3(0) \quad , \quad \gamma_3(l_3) = \gamma_1(0).$$



Def 8.2

Ein geodätisches Dreieck ist δ -dünn, wenn

$$\text{Im}(\gamma_i) \subset U_\delta(\text{Im}(\gamma_j) \cup \text{Im}(\gamma_k))$$

mit $\{i, j, k\} = \{1, 2, 3\}$.

U_δ = offene δ -Umg

Ein metr. Raum ist δ -hyperbolisch, falls
er geodätisch ist und alle geodätischen
Dreiecke δ -dünn sind.

Er heißt hyperbolisch, falls ein $\delta \geq 0$ existiert
s.d. er δ -hyperbolisch ist.

↑ wir werden, wenn nichts anderes gesagt wird,
immer diese Def verwenden!

Bsp. 8.3

- 1) Geodätische Räume mit endlichem Durchmesser sind δ -hyperbolisch.
- 2) $(\mathbb{R}, d_{\text{eukl}})$ ist 0-hyperbolisch.
- 3) $(\mathbb{R}^2, d_{\text{eukl}})$ ist nicht δ -hyperbolisch.
- 4) $(\mathbb{H}^2, d_{\text{eukl}})$ ist $\ln(3)$ -hyperbolisch
 $\leadsto$ später mehr dazu.
- 5) Simpliciale Räume (sowie $\mathbb{R}$ -Bäume) sind δ -hyperbolisch.

Satz 8.4 (iterierte Dünnheit)

Sei (X, d) ein δ -hyperbolischer Raum.

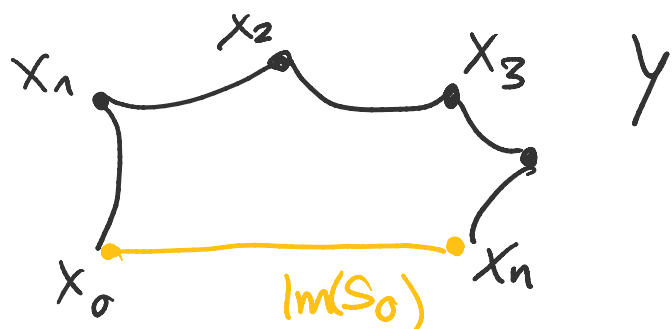
Sei P ein geodätisches Polygon, d.h. mit Ecken $x_0, x_1, \dots, x_n$ und Kanten (Geodäten)

$s_i: x_{i-1} \rightsquigarrow x_i$, $i=1, \dots, n$, und $s_0: x_0 \rightsquigarrow x_n$.

Setze $Y := \bigcup_{i=1}^n \text{Im}(s_i)$. Dann gilt:

$\forall x \in \text{Im}(s_0)$ ist $d(x, Y) \leq k \cdot \delta$

mit $k := \lceil \log_2 n \rceil$.

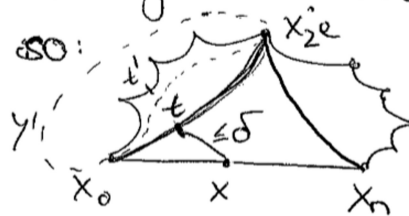


Beweis: Wir zeigen die Beh. zunächst
für $n = 2^l$ für ein $l \in \mathbb{N}$ mit Induktion über l .
D.h. z.z. $d(x, Y) \leq l \cdot \delta \quad \forall l \in \mathbb{N}$.

$l=1$: Dann ist $n=2$ und Beh. folgt aus
Def δ -hyperbolischer (6.2).

$l \rightarrow l+1$: $n = 2^{l+1}$. Wähle $x \in \text{Im}(s_0)$ fest.

Wähle geodät. Segmente $[x_0, x_{2^l}]$ und
 $[x_n, x_{2^l}]$ so:



Wir wissen, dass das Dreieck $x_0 x_{2^l} x_n$
mit den gewählten geod. Segmenten
 δ -dünn ist. Dann existiert $t \in [x_0, x_{2^l}]$
s.d. $d(x, t) \leq \delta$. $\cup [x_{2^l}, x_n]$

Sei $0 \in t \in [x_0, x_{2^l}]$. (siehe Bild oben).

Nach Ind. Vor. ist

$$d(t, \underbrace{\bigcup_{i=1}^{2^l} \text{Im}(s_i)}_{=: Y_1} \text{ (siehe Bild)}) \leq l \cdot \delta$$

$$\Rightarrow \exists t' \in Y_1 \text{ mit } d(t, t') = d(t, Y_1) \leq l \cdot \delta.$$

$$\Rightarrow d(x, Y) \leq d(x, t') \leq d(x, t) + d(t, t')$$

Δ -Ungl. $\nearrow$

$$\leq \delta + l \cdot \delta = (l+1) \cdot \delta$$

$$\square n=2^l$$

Sei jetzt n beliebig. Füge r zusätzliche Stützpunkte
auf den n geodät. Stücken hinzu so, dass
 $n+r = 2^l$ mit $l = \lfloor \log_2 n \rfloor + 1$. $\Rightarrow$ Beh. $\square$
mit obigem Bew.

Ziel: Zeige "hyperbolisch" ist invariant
unter QI.

Problem: Das Bild eines geod. Dreiecks unter
eines QI ist kein geod. Dreieck mehr,

Def 8.5 (quasi-geod. Dreieck)

(X, d) metr. Raum. Ein (C, d) -quasi-geodätisches
Dreieck in X ($C \geq 1, d \geq 0$) ist ein Tripel

γ_i von (C, d) -quasi-geodäten

$$\gamma_i : [0, l_i] \rightarrow X \quad i=1,2,3$$

$$\gamma_i(l_i) = \gamma_{i+1}(0) \quad (\text{Indizes zyklisch}).$$

Def 8.6 (quasi-hyperbolisch)

↖ i.A. sehr schwer nachzu-
rechnen, weil es "zu viele"
quasi-geodäten gibt.

Ein (C, d) -quasi-geodätisches Dreieck ist δ -dünn
wenn $\text{Im}(\gamma_i) \subset \bigcup_{\delta} (\text{Im}(\gamma_j) \cup \text{Im}(\gamma_k))$

$$\forall \{i, j, k\} = \{1, 2, 3\}.$$

Ein metr. Raum (X, d) heißt
 (C, d, δ) -quasi-hyperbolisch, falls X (C, d) -quasi-
geodätisch ist und alle solchen
quasi-geod. Dreiecke δ -dünn sind.

Wir sagen X ist (C, d) -quasi-hyperbolisch,
falls ein $\delta > 0$ exist. s.d. X (C, d, δ) q.h. ist.

Schweize abkürzend q.h. für quasi-hyperbolisch.

Prop. 8.7 ("quasi-hyperb." ist QI-invariant)

$(X, d_X), (Y, d_Y)$ metr. Räume. Dann gilt:

Ist $X \sim_{\text{QI}} Y$ so sind folgende Äquivalenzen wahr:

(1) X quasi-geodätisch $\Leftrightarrow Y$ quasi-geodätisch

(2) X quasi-hyperbolisch $\Leftrightarrow Y$ quasi-hyperb.

Beweis (1): Sei $0 \in Y$ quasi-geodätisch und

$f: X \rightarrow Y$ eine QI.

Sei $c \in \mathbb{R}_{\geq 0}$ so groß, dass Y (c, c) -quasi-geodätisch ist und f eine quasi-Isometrie mit c -dichtem Bild.

Seien $x, x' \in X$. Dann existiert nach Vor. eine (c, c) -quasi-geodäte zwischen $f(x)$ und $f(x')$.

Wir können (mittels Auswahlaxiom) eine

Abb. $\tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow X$ finden s.d. gilt

$\tilde{\gamma}(0) = x, \tilde{\gamma}(1) = x'$ und $d_Y(f(\tilde{\gamma}(t)), \tilde{\gamma}(t)) \leq c$
 $\forall t.$

Man kann nachrechnen, dass $\tilde{\gamma}$ eine

$(c, \max(3c^2, 3))$ -quasi-geodäte ist, die x mit x' verbindet. $\Rightarrow X$ ist quasi-geodätisch.

um (2) zu zeigen sei $0 \in Y$ quasi-hyperbolisch und $X \xrightarrow{f} Y$ QI. Dann ist mit (1) X ebenfalls quasi-geodätisch.

Es existieren also $c \geq 1, d \geq 0$ s.d. Y (c, d) -quasi-hyperb. und X (c, d) -quasi-geodätisch ist.

Sei $c' \geq c, d' \geq d$ geg. und sei weiter ein (c', d') -quasi-geodätisches Dreieck durch $\gamma_i, i=1,2,3$ drei quasi-Geodäten aufgespannt.

Das Bild $(f \circ \gamma_1, f \circ \gamma_2, f \circ \gamma_3)$ ist ein (c'', d'') -quasi-geod. Dreieck in Y , wobei $c'' \geq c, d'' \geq d$.

Die Konstanten c'', d'' hängen nur von c', d' ab. Weil Y nach Vor (c, d, δ) -^{quasi-}hyperb. ist für ein $\delta > 0$ ist das Dreieck $(f \circ \gamma_1, f \circ \gamma_2, f \circ \gamma_3)$ auch δ -dünn.

Man kann nachrechnen, dass gilt:

$$\text{Im}(\gamma_1) \subset \bigcup_{c\delta + cd} (\text{Im}(\gamma_2) \cup \text{Im}(\gamma_3))$$

sowie die permutierten Inklusionen. (Verwende dazu, dass f eine (c, d) -q.l. Einbettg ist.)

$\Rightarrow X$ ist $(c', d', c\delta + cd)$ -quasi-hyperbolisch. $\square$

Bem Wir haben im Bew von (2) eigentlich

gezeigt: $\left| \begin{array}{l} X, Y \text{ metr. Räume} \\ Y \text{ quasi hyperb.}, X \text{ quasi-geodät.}, \\ \text{dann ist } X \text{ auch quasi-hyp.}, \text{ wenn} \\ \text{eine q.l. Einbettg } f: X \rightarrow Y \text{ existiert.} \end{array} \right|$

Satz 8.8

(X, d) geod. metr. Raum. Dann gilt:

X hyperbolisch $\iff X$ quasi-hyperbolisch.

Haben wir diesen Satz gezeigt, so können wir direkt daraus ableiten:

Kor 8.9 ("hyperbolisch" ist QT -Invariante)

X, Y geodätische metr. Räume, $X \simeq_{QT} Y$. Dann gilt: X ist genau dann hyperbolisch, wenn Y hyperbolisch ist.

Beweis: 6.10 liefert: $X \text{ hyp} \xrightarrow{6.10} X \text{ quasi-hyp}$
 $\updownarrow 6.9(2)$

$\square \quad Y \text{ hyp.} \xrightarrow{6.10} Y \text{ quasi-hyp}$

In den Beweis von 8.8 fließt ein, dass quasi-geodäten in folgendem Sinne "stabil" sind:

Satz 8.10 (Stabilität von quasi-geodäten)

Seien $a, b \geq 0$, $b \geq 1$ Konstanten. Dann existiert ein $k = k(c, b, \delta) \geq 0$ s.d. gilt:

Ist X ein δ -hyp. Raum, $\gamma: [0, l] \rightarrow X$ eine (a, b) -quasi-geodäte, $\gamma': [0, l'] \rightarrow X$ Geodäte in X mit $\gamma'(0) = \gamma(0)$, $\gamma'(l') = \gamma(l)$, dann gilt:

$$\text{Im}(\gamma') \subset U_k(\text{Im}(\gamma))$$

$$\text{und } \text{Im}(\gamma) \subset U_k(\text{Im}(\gamma')).$$

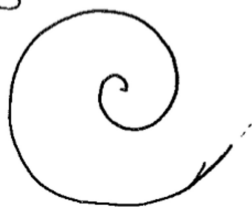
"Trapping"

8.11 Bem

(1) Satz 6.11 sagt, dass ^(c.d.) quasi-geodäten immer uniform nah an geodäten sind.

(2) Die Vor „ X ist δ -hyperbolisch“ ist hierfür wesentlich!

In $(\mathbb{R}^2, d_{\text{eukl}})$ ist die logarithmische Spirale ein quasi-geodätischer Strahl in $(\mathbb{R}^2, d_{\text{eukl}})$ der aber nicht endl. Abst. zu einer Geodäten (= Geraden) in $\mathbb{R}^2$ hat.



← windet sich immer weiter von jeder Geraden weg.

Wir beweisen Satz 8.8

„ $\Leftarrow$ “ X quasi-hyperb. $\Rightarrow X$ hyperbolisch, da jedes geodätische Dreieck auch ein quasi-geodätisches Dreieck ist.

„ $\Rightarrow$ “ Sei X δ -hyperb. für ein $\delta \geq 0$.

Seien (c, b, δ) wie in 6.11 gegeben.

Wir zeigen: $\exists \delta' \geq 0$ s.d. $X(c, b, \delta')$ -q.h. ist.

Sei dazu $\Delta = (p_1, p_2, p_3)$ ein (c, b) -quasi-geod. Dreieck in X . Weil X geodätisch ist, existieren Geodäten p_i' mit den selben Anfangs- und Endpunkten, wie p_i $i=1,2,3$.

X hyp. $\Rightarrow$ Das Dreieck $\Delta' = (y_1', y_2', y_3')$ ist δ -dünn. Mit 6.11 folgt dann:

$$\left[\begin{array}{l} \exists k.s.d. \quad \text{Im}(y_i') \subset U_k(\text{Im}(y_i)) \quad \forall i \text{ und} \\ \uparrow \\ \text{konstante} \quad \text{Im}(y_i) \subset U_k(\text{Im}(y_i')) \quad \forall i \end{array} \right] \otimes$$

$\leadsto$ Wir schachteln dieses Wissen mit der δ -Umgebung, die wir aus der δ -hyperbolischer-Eigenschaft von X (vgl. 8.2) erhalten,

$$\hookrightarrow X \delta\text{-hyp.} \Rightarrow \left[\begin{array}{l} \text{Im}(y_i') \subset U_\delta(\text{Im}(y_j') \cup \text{Im}(y_e')) \\ \uparrow \\ \text{geodäte in } X \end{array} \quad \forall \{i,j,e\} = \{1,2,3\} \right] \otimes \otimes$$

$$\begin{aligned} \otimes \&\otimes \Rightarrow \text{Im}(y_i) &\subset^{\circ} U_k(\text{Im}(y_i')) \\ &\subset U_k(U_\delta(\text{Im}(y_j') \cup \text{Im}(y_e'))) \\ &\subset U_{2k+\delta}(\text{Im}(y_j) \cup \text{Im}(y_e)) \end{aligned}$$

Also ist X $(C(6, 2k+\delta)$ -quasi-hyperbolisch. $\square$

Fehlt also noch der Beweis der Stabilität der quasi-geodäten.

Es fehlt noch der Beweis von 8.10, d.h. die

Es fehlt noch der Beweis von 8.10, d.h. die Stabilität des quasi-geodätischen in hyperbolischen Räumen. Dazu benötigen wir zwei Lemmata:

Lemma 8.12 Tannenbaum-Lemma

Sei (X, d) ein δ -hyperbolischer Raum.

Sei $\gamma: [0, l] \rightarrow X$ eine stetige Kurve und $\gamma': [0, l'] \rightarrow X$ eine geodätische mit $\gamma(0) = \gamma'(0)$ und $\gamma(l) = \gamma'(l')$.

Dann gilt $\forall t \in [0, l']$:

$$d(\gamma'(t), \text{Im}(\gamma)) \leq \delta \cdot |\log_2(L(\gamma))| + 1.$$

Hier ist $L(\gamma)$ die Länge von γ , d.h.

$$L(\gamma) = \sup \left\{ \sum_{j=1}^{k-1} d(\gamma(t_j), \gamma(t_{j+1})) \mid k \in \mathbb{N}, t_i \in [0, l] \right. \\ \left. t_0 \leq t_1 \leq \dots \leq t_k \right\} \in \mathbb{R}_{\geq 0}$$

Beweis:

Man kann o.E. annehmen, dass $L(\gamma) > 1$ ist und, dass $l = 1$. (Metrik bzw γ reskalieren)

Sei $N \in \mathbb{N}$ s.d.

$$(*) \quad \frac{L(\gamma)}{2^{N+1}} < 1 \leq \frac{L(\gamma)}{2^N}.$$

$$\} \quad \underline{N \leq \log_2(L(\gamma))}$$

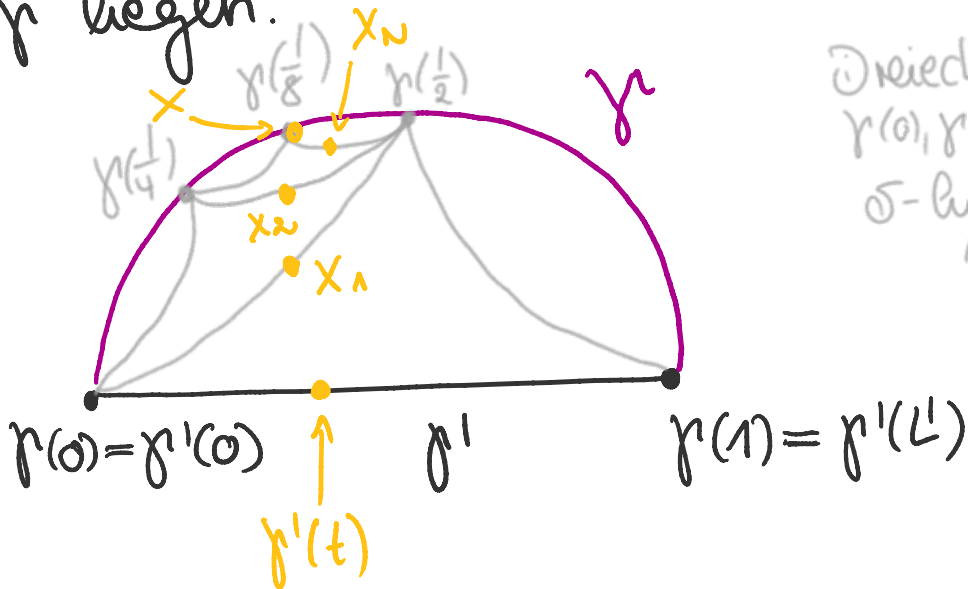
Sei $t \in [0, e']$.

Weil X δ -hyperbolisch ist können wir
eine Punkte $x_1, \dots, x_N \in X$ finden, so dass

$$d(\gamma'(t), x_1) \leq \delta, \quad d(x_1, x_2) \leq \delta,$$

$d(x_2, x_3) \leq \delta, \dots$ und so, dass

x_N auf einer geodätischen der Länge $\leq \frac{L(\gamma)}{2^N}$ liegt, deren Endpunkte auf γ liegen.



Dreieck auf Platen
 $\gamma(0), \gamma(1), \gamma(\frac{1}{2})$ ist
 δ -hyperbolisch

Insbesondere existiert $x \in \text{Im}(p)$ mit

$$d(\gamma'(t), x) \leq d(\gamma'(t), x_n) + d(x_n, x)$$

$$\leq \delta \cdot N + \frac{L(r)}{2^{N+1}}$$

$$\stackrel{(4)}{\leq} \delta |\log_2(L(y))| + 1.$$

2x anwenden

Lemma 8.13 (quasi-Geodätische zähmen)

Seien $C, b \in \mathbb{R}_{\geq 0}$. Dann existieren C', b' mit folgenden Eigenschaften:

Ist (X, d) ein geodätischer metr. Raum und $\gamma: [0, l] \rightarrow X$ eine (C, b) -quasi-geodätische, dann existiert eine stetige (C', b') -quasi-geodätische $\gamma': [0, l] \rightarrow X$ mit selbem Anfangs- und Endpunkt so, dass folgende Eigenschaften gelten:

1. $\forall s, t \in [0, l]$ mit $s \leq t$ ist

$$L(\gamma'|_{[s, t]}) \leq C' \cdot d(\gamma'(s), \gamma'(t)) + b'.$$

2. Weiteres gilt:

$$\text{Im}(\gamma') \subset U_{C+b}(\text{Im}(\gamma)) \quad \text{und}$$

$$\text{Im}(\gamma) \subset U_{C+b}(\text{Im}(\gamma')).$$

Beweis:

Setze $I := [0, l) \cap \mathbb{Z} \cup \{l\}$.

Definiere $\gamma'(i) = \gamma(i) \quad \forall i \in I$.

Erweitere γ' zu einer stetigen Funktion auf I durch Einsetzen geodätischer Stücke zwischen den Stützpunkten in I .

Man kann dann nachrechnen, dass die

Man kann dann nachrechnen, dass die Behauptungen im Lemma erfüllt sind.



Beweis 8.10: Stabilität von quasi-geodätischen

Wdh: geg $\delta, c, b \in \mathbb{R}_{\geq 0}$.

Dann existiert $k \in \mathbb{R}_{>0}$ s.d. gilt:

X δ -hyperbolisch, $\gamma: [0, l] \rightarrow X$ (c, b) -quasi-geodätische und $\gamma': [0, l'] \rightarrow X$ geodätische mit selben Randpunkten, dann ist

$$\text{Im}(\gamma) \subset U_k(\text{Im}(\gamma')) \text{ und } \text{Im}(\gamma') \subset U_k(\text{Im}(\gamma)).$$

Wegen Lemma 8.13 können wir annehmen, dass γ stetig ist. (Wenn nötig c, b durch größere Konstanten ersetzen).

Es gilt mit 8.13.1 auch:

$$L(\gamma|_{[r, s]}) \leq c \cdot d(\gamma(r), \gamma(s)) + b \quad (1)$$

$\forall r \leq s$ in $[0, l]$.

Schritt 1: Zeige geodätische γ' ist nah an

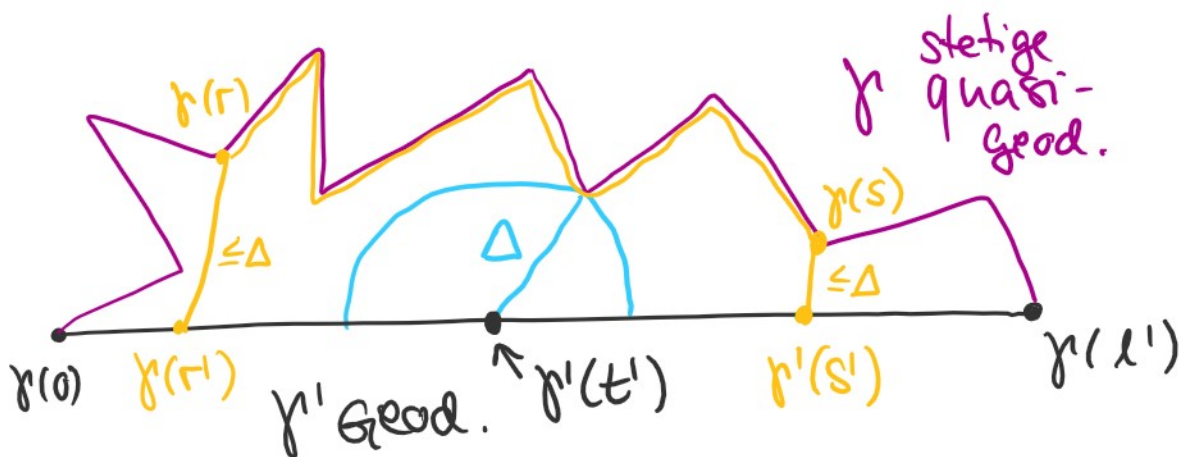
Schritt 1: zeige geodätische γ' ist nah an der quasi-geodätischen γ

Setze $\Delta := \sup \{ d(\gamma'(t'), \text{Im}(\gamma)) \mid t' \in [0, l'] \}$.

Es gilt: $\text{Im}(\gamma') \subset U_\Delta(\text{Im}(\gamma))$.

Wir schätzen Δ (s.u.) nach oben ab.

Weil γ stetig ist wird das sup in einem Punkt in $[0, l']$ angenommen. D.h. $\exists t' \in [0, l']$ mit $\Delta = d(\gamma'(t'), \text{Im}(\gamma))$.



Für die Abschätzung von Δ definiere:

$$\underline{r'} := \max\{0, t' - 2 \cdot \Delta\}$$

$$\underline{s'} := \min\{l', t' + 2 \Delta\}$$

Es existiert dann $r, s \in [0, l']$ mit:

$$d(\gamma(r), \gamma'(r')) \leq \Delta \quad \& \quad d(\gamma(s), \gamma'(s')) \leq \Delta.$$

$$d(\gamma(r), \gamma'(r')) \leq \Delta \quad \& \quad d(\gamma(s), \gamma'(s')) \leq \Delta.$$

Betrachte eine Kurve γ'' definiert wie folgt:

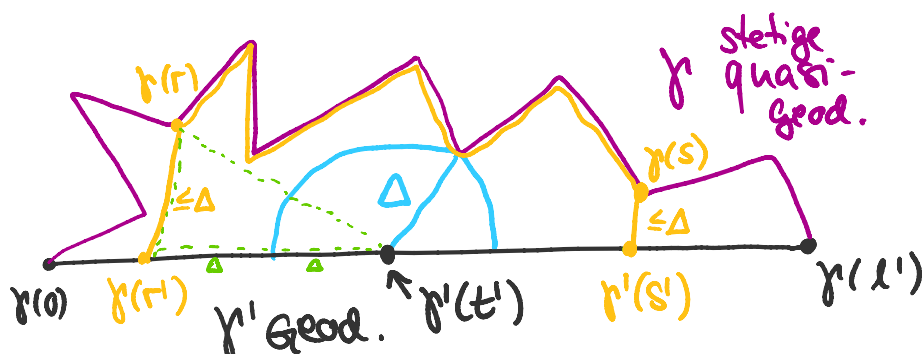
- | γ'' startet in $\gamma'(r')$
- | folgt Geodätische nach $\gamma(r)$
- | folgt γ bis $\gamma(s)$
- | folgt Geodätische nach $\gamma'(s')$

Lemma 8.12 liefert dann

$$\Delta \leq d(\gamma'(t'), \text{Im}(\gamma'')) \leq \delta \cdot |\log_2 L(\gamma'')| + 1.$$

Mit (1) folgt:

$$\begin{aligned} L(\gamma'') &\leq 2\Delta + L(\gamma|_{[r,s]}) \\ &\stackrel{(1)}{\leq} c \cdot d(\gamma(r), \gamma(s)) + b + 2\Delta \\ &\leq c \cdot (\underbrace{d(\gamma(r), \gamma'(t'))}_{= d(\gamma(r), \gamma'(r')) + d(\gamma'(r'), \gamma'(t'))} + \underbrace{d(\gamma'(t'), \gamma(s))}_{= d(\gamma'(s'), \gamma(s)) + d(\gamma(s), \gamma'(t'))}) + b + 2\Delta \\ &\leq c \cdot (\underbrace{\Delta + 2\Delta + 2\Delta + \Delta}_{= 5\Delta}) + b + 2\Delta \\ &= (6c + 2) \cdot \Delta + b \end{aligned}$$



$\gamma(0)$ $\gamma(r)$ $\gamma' \text{ Geod.}$ $\gamma'(t')$ $\gamma'(s')$ $\gamma(l')$

$$\Rightarrow \Delta \leq \delta \cdot |\log_2 L(\gamma'')| + 1 \quad (\text{s.o.})$$

$$\leq \delta \cdot \log_2((6c+2) \cdot \Delta + b) + 1$$

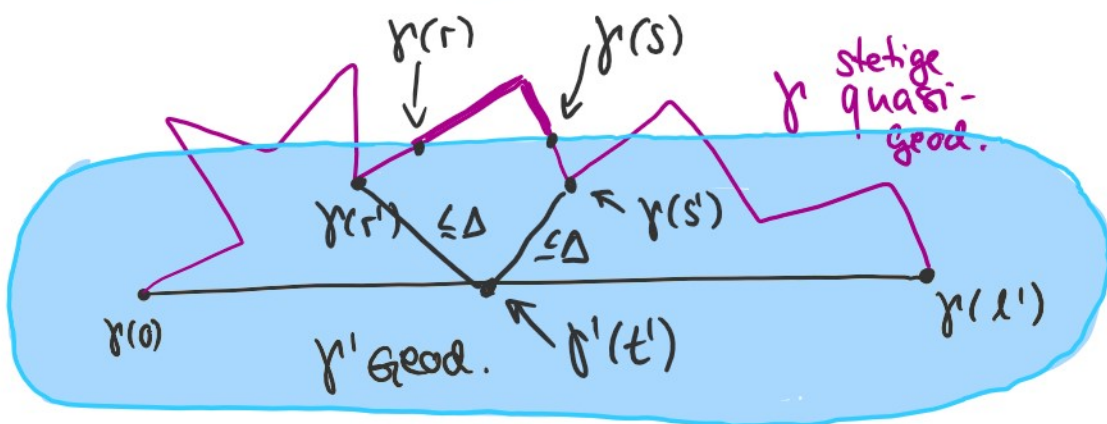
↑
wächst langsamer als linear

$\Rightarrow \exists$ obere Schranke an Δ , die von δ, c, b abhängt.

Schritt 2: Zeige: umgekehrt ist auch quasi-geodätische γ nah an γ' , d.h. wir wollen $\sup\{d(\gamma(t), \text{Im}(\gamma')) \mid t \in [0, l]\}$ abschätzen.

Wie oben $\Delta := \sup\{d(\gamma'(t), \text{Im}(\gamma)) \mid t \in [0, l']\}$.

Idee: Zeige, dass von γ nur kleine Stücke außerhalb $U_\Delta(\text{Im}(\gamma'))$ liegen.



Seien $r, s \in [0, l]$ so gewählt, dass $[r, s]$ inklusions-maximales Intervall ist mit $\gamma|_{[r, s]}$ außerhalb $U_\Delta(\text{Im}(\gamma'))$.

Falls es keine solche $r \neq s$ gibt ist nichts zu zeigen.

Weil γ stetig ist gibt es $t' \in [0, l']$ und $r' \in [0, r]$, sowie $s' \in [s, l]$ mit

$$d(\gamma'(t'), \gamma(r')) \leq \Delta \quad \text{und}$$

$$d(\gamma'(t'), \gamma(s')) \leq \Delta$$

Damit erhalten wir:

$$L(\gamma|_{[r, s]}) \leq L(\gamma|_{[r', s']})$$

$$\leq c \cdot d(\gamma(r'), \gamma(s')) + b$$

$$\stackrel{\Delta\text{-Umgl}}{\leq} c \cdot 2 \cdot \Delta + b$$

$$\Rightarrow \gamma([r, s]) \subset U_{c\Delta + \frac{b}{2} + \Delta}(\text{Im}(\gamma')).$$

Dieses Argument können wir auf alle Stücke von γ außerhalb der Δ -Umgebung von $\text{Im}(\gamma')$ anwenden.

$$\Rightarrow \operatorname{Im}(\gamma) \subset \bigcup_{c \cdot \Delta + \frac{k}{2} + \Delta} (\operatorname{Im}(\gamma')).$$

Setze $k := c\Delta + \frac{k}{2} + \Delta$.

Zusammen mit Schritt 1 folgt die Beh. □

Def 8.14 hyperbolische Gruppen

Eine endlich erzeugte Gruppe G heißt (Gromov) hyperbolisch, falls für ein (und damit jedes) Erzeugendensystem S , $|S| < \infty$, von G der Cayleygraph $(\text{Cay}(G, S), d_S)$ ein hyperbolischer metr. Raum ist.

Aus der Eigenschaft, dass "hyperbolisch" GI -invariant ist, folgt direkt:

Satz 8.15

G, H endl. erzeugt; ist $G \cong_{\text{GI}} H$ so gilt:
— G hyperbolisch $\Leftrightarrow H$ hyperbolisch.

Bsp. 8.16 a) endl. Gruppen sind hyperbolisch.

1) $(\mathbb{Z}, +)$ ist hyperbolisch (weil $\mathbb{Q}$ zu $\mathbb{R}$ isomorph ist)

2) $(\mathbb{Z}^k, +)$ ist für $k \geq 2$ nicht hyperbolisch.
(weil $\mathbb{R}^2$ nicht hyperbolisch ist).

3) freie Gruppen sind hyperbolisch

4) kokompakte, diskrete UG von $\text{PSL}_2\mathbb{R}$ sind hyperbolisch (weil diese q.i. zu $\mathbb{H}^2$ sind). z.B. $\text{PSL}_2\mathbb{Z}$.

Bsp. 8.17

$$\begin{aligned} \mathrm{PSL}(2, \mathbb{R}) &\curvearrowright \mathbb{H}^2 \\ \mathrm{PSL}(2, \mathbb{Z}) &\curvearrowright \mathbb{H}^2 \end{aligned}$$

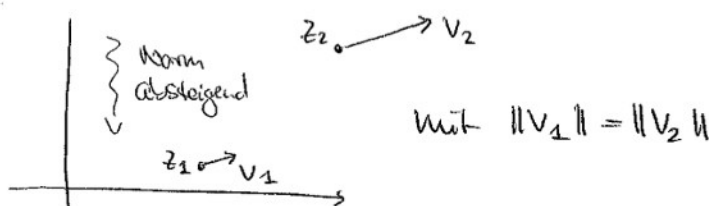
Oberes Halbebenenmodell für $\mathbb{H}^2$:

$$\begin{aligned} \mathbb{H}^2 &= \{z \in \mathbb{C} \mid \operatorname{Im}(z) > 0\} \\ &\cong \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid y > 0 \right\}. \end{aligned}$$

• Riemannsche Struktur $ds^2 = \frac{dx^2 + dy^2}{y^2}$

• hyp. Norm für Tangentialvektoren

$$v \in \underline{\mathbb{T}}\mathbb{H}^2 \cong \mathbb{C} \cong \mathbb{R}^2 \quad \|v\|_{\text{hyp}} = \frac{\|v\|_{\text{eukl}}}{\operatorname{Im} z}$$



• Länge einer diff'baren Kurve $\gamma: [0,1] \rightarrow \mathbb{H}^2$:

$$l_{\text{hyp}}(\gamma) := \int_0^1 \frac{\|\gamma'(t)\|_{\text{eukl}}}{y(t)} dt = \int_0^1 \frac{1}{y(t)} \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}(t)\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}(t)\right)^2} dt$$

$$\gamma(t) = x(t) + i \cdot y(t)$$

Möbiustransformationen (MT)

Eine MT ist eine Abb. von $\mathbb{C} \cup \{\infty\} \rightarrow \mathbb{C} \cup \{\infty\}$ definiert durch:

$$z \mapsto \frac{az+b}{cz+d}$$

$$\infty \mapsto \frac{a}{c}, \quad -\frac{d}{c} \mapsto \infty$$

für feste
 $a, b, c, d \in \mathbb{C}$.

Man kann zeigen:

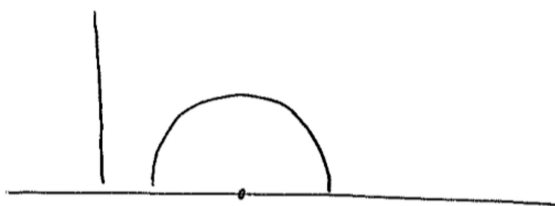
- 1) ΠT sind 3-fach transitiv, d.h. $\forall z_1, z_2, z_3$ und w_1, w_2, w_3 in $\mathbb{C} \cup \{\infty\}$ existiert genau eine ΠT T mit $T(z_i) = w_i$ $i=1,2,3$.
- 2) ΠT bilden Kreise und Geraden auf Kreise und Geraden ab.
- 3) $PSL(2, \mathbb{R}) := SL(2, \mathbb{R}) / \pm 1$ wirkt auf $\mathbb{H}^2$ durch ΠT s:

$$g = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, z \mapsto \frac{az+b}{cz+d} =: g \cdot z$$

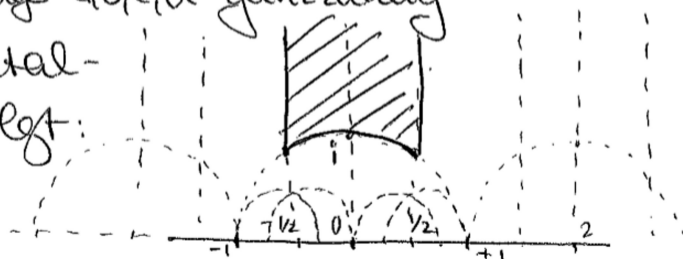
ist $\text{Im}(z) > 0$ so ist $\text{Im}(g \cdot z) = \frac{\text{Im}(z)}{|cz+d|^2} > 0$.

- 4) Diese Wirkung aus 3) ist isometrisch und $PSL(2, \mathbb{R}) \hookrightarrow \text{Isom}(\mathbb{H}^2)$ ist injektiv.

- 5) Geodäten in $\mathbb{H}^2$:



- 6) $PSL(2, \mathbb{Z})$ wirkt eigentlich diskontin. auf $\mathbb{H}^2$ $\nwarrow$ Einträge a, b, c, d ganzzahlig mit Fundamentalbereich wie folgt:



Eine lange Bem. zu nicht- Bsp:

Bem. 8.18 nicht- Bsp. für hyperb. Gruppen

Wir hatten gesehen: $\mathbb{Z}^2 \sim_{\text{gr}} \mathbb{R}^2 \leftarrow$ nicht hyperb.

also ist $\mathbb{Z}^2$ nicht hyperb.

diese Idee kann

allgemeines für
 $U_G H \leq G$ gefasst

werden: endlich

erzeugt $S_H \subset S_G$ H bzw G , so gilt

$$d_H(1, h) \geq d_G(1, h) \quad \forall h \in H.$$

$\uparrow$ Wortmetrik bzgl S_H $\nwarrow$ bzgl S_G

Gilt auch: $\frac{d_H(1, h)}{d_G(1, h)} \leq C = \text{konst.}$, unabh. von h

(d.h. H ist in G "undistorted"), dann gilt:

ist $H \cong \mathbb{Z}^2$, so ist G nicht hyperbolisch.

Wegen der
Tägliche Dreiecke
immer größer zu
skalieren

Überraschenderweise gilt:

8.19 Satz über die verbotene U_G

Sei G endlich erzeugt mit einer U_G
 $H \cong \mathbb{Z}^2$, so ist G nicht hyperbolisch.

⚠ keine Ann., dass H "undistorted" ist, ist
hier nötig.

Beweis-Skizze:

- 1) Zeige, dass ein Element g unendlichen Ordnung eine quasi-Achse besitzt, d.h. eine quasi-Geodäte γ existiert s.d. $g^n \cdot \gamma = \gamma \quad \forall n$.
- 2) falls mehrere quasi-Achsen existieren, so sind sie paarweise nah beieinander.
- 3) Sei h von unendl. Ordnung und $\langle g, h \rangle \cong \mathbb{Z}^2$.
(d.h. g und h kommutieren insbes.)
 $\Rightarrow h$ permutiert die quasi-Achsen von g
- 4) zeige: der Zentralisator von g ist virtuell $\mathbb{Z}$

aber: $\langle g \rangle$ hat in $\mathbb{Z}^2 \cong \langle g, h \rangle$ unendlichen Index
und $\langle g \rangle \leq C(g)$ kann nur endlichen Index haben $\hookrightarrow$ □

Bem. 8.20

- 1) (Moussong) Ist G Coxetergruppe und besitzt G keine $U_G \cong \mathbb{Z}^2$, so ist G hyperbolisch.
- 2) Für $\pi_1(\pi^3)$ $\pi^3 = 3$ -dim npc mflkt ist $\mathbb{Z}^2 - U_G$ auch die einzige Obstruktion für Hyperbolizität.
- 3) i.A. ist es offen, ob $U_G \cong \mathbb{Z}^2$ das einzige Hindernis für Hyperbolizität ist.