

Римановы многообразия - план

16 февраля 2021 г. 18:53

Определение: риманово многообразие. Условие гладкости

Определение: изометрия римановых многообразий

Определение: коэффициенты римановой метрики в карте

Теорема: гладкость метрики равносильна гладкости коэффициентов.

Примеры:

- Вложенное подмногообразие.
- Метрика, индуцированная погружением.
- Метрика, заданная коэффициентами.
- Прямое произведение.

Определение: длина касательного вектора, длина гладкой кривой.

Определение: риманово расстояние.

Теорема: Риманово многообразие - метрическое пространство. Его метрическая топология совпадает с топологией многообразия.

Определения

13 февраля 2021 г. 17:23

Опр Риманово многообразие - пара (M, g) , где

- $M = M^n$ - гладкое многообразие
- g - гладкая риманова метрика
(синонимы: риманова структура, метрический тензор).

Риманова метрика - семейство $g = \{g_x\}_{x \in M}$,
где g_x - скалярное произведение на $T_x M$.

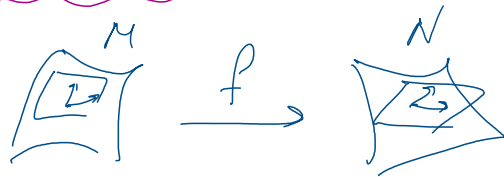
Обозначение: $g_x = \langle \cdot, \cdot \rangle_x = \langle \cdot, \cdot \rangle$.

Условие гладкости: \forall гладких векторных полей $X, Y \in \mathfrak{X}(M)$
функция $g(X, Y)$ - гладкая.
 $\langle X, Y \rangle$

Опр Изометрия римановых многообразий M, N . -

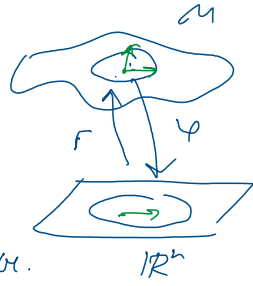
диффеоморфизм $f: M \rightarrow N$, сохраняющий
скалярное произведение:

$$\forall x \in M \quad \forall v, w \in T_x M \quad \langle d_x f(v), d_x f(w) \rangle_N = \langle v, w \rangle_M$$



Метрические коэффициенты

13 февраля 2021 г. 18:02



Опр Пусть M^n - риманово многообразие.
 φ - карта в $\mathcal{U} \subset M$ ($\varphi: \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{R}^n$)
 X_1, \dots, X_n - координатные поле этой карты.

$g(X_i, X_j)$ $g_{ij} = \langle X_i, X_j \rangle$ - метрические коэффициенты
 (= коэф-ты римановой метрики) в карте φ .

Примечание: Это функции на \mathcal{U} .
 (те же буквы исп. для $g_{ij} \circ \varphi^{-1}$) $X_i = (d\varphi^{-1})(e_i)$

Теорема 1. g_{ij} - гладкие функции (если g - гладкая рим. метрика).
 2. Условие гладкости римановой метрики \Leftrightarrow
 \exists атлас \mathcal{M} , у которого в каждой карте метрические коэффициенты - гладкие.

Д-во: ① Точность: X_1, \dots, X_n - определены не всюду.

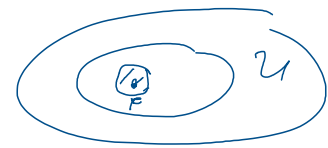
$$\forall p \in \mathcal{U} \exists V \subset \mathcal{U}$$

$$\text{и ф.л. } h: M \rightarrow \mathbb{R}, h \in C^\infty$$

$$h|_V \equiv 1, \quad h|_{M \setminus \mathcal{U}} \equiv 0$$

$$h \cdot X_i - \text{всюду определено и } C^\infty$$

$$\langle h \cdot X_i, h \cdot X_j \rangle|_V = \langle X_i, X_j \rangle|_V$$



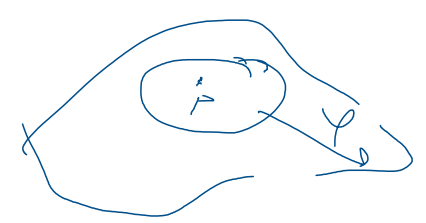
② \Rightarrow и ①

$\Leftrightarrow X, Y \in \mathcal{X}(M) = \{ \text{гл. вект. поле на } M \}$


Надо $\langle X, Y \rangle \in C^\infty$
 В одной карте.

$$X = \sum \xi_i X_i$$

$$Y = \sum \eta_j X_j$$



$$\langle X, Y \rangle = \sum \xi_i \eta_j g_{ij}$$

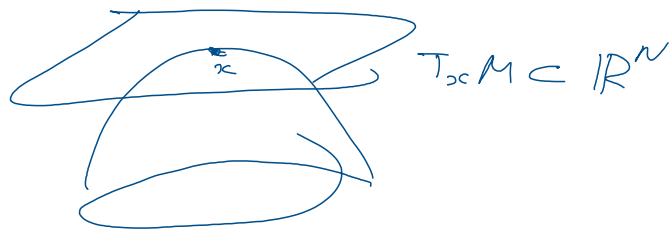
$$Y = \sum \eta_j X_j$$
$$\langle X, Y \rangle = \sum_{i,j} \xi_i \eta_j g_{ij} \in C^\infty.$$


Примеры

13 февраля 2021 г. 18:18

① Включенные подмн-е

$$M \subset \mathbb{R}^N$$

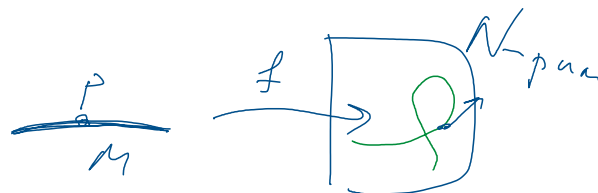


② $M \subset N$, где N - риманово мн-е ($T_x M \subset T_x N$)

③ N - рим., M - за. мн-е.

(N, g)

$f: M \rightarrow N$ - погружение



f индуцирует рим. метрику f^*g на M .

$$p \in M, v, w \in T_p M \quad \langle v, w \rangle := \langle df(v), df(w) \rangle_{(N, g)}$$

④ M - отк. область в \mathbb{R}^4

(g_{ij}) - матрица ф-я:

$\forall x \quad (g_{ij}(x))$ - симм. и полож. отк.

Напр. $M = \mathbb{R}^2 \quad g_{ij}(x, y) = \begin{pmatrix} x^2 + y^2 + 1 & xy \\ xy & x^2 + y^2 + 2 \end{pmatrix}$

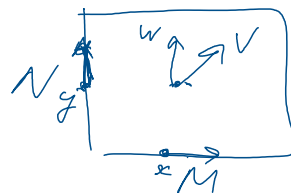
⑤ Прямое произведение. (Упр.)

M, N - рим. мн-е

$M \times N$ - за. мн-е.

$$T(M \times N) = TM \times TN$$

$$T_{(x, y)}(M \times N) = T_x M \times T_y N.$$



$$\langle v, w \rangle := \langle dp_{r_1}(v), dp_{r_1}(w) \rangle + \langle dp_{r_2}(v), dp_{r_2}(w) \rangle.$$

Длины и расстояния

13 февраля 2021 г. 18:57

Опр Пусть M - риманово многообразие, $p \in M$.

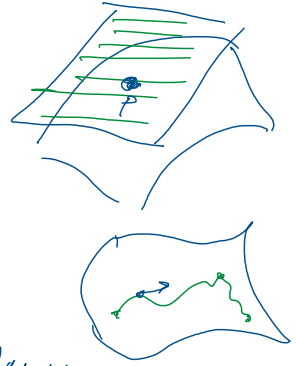
Норма касательного вектора $v \in T_p M$
 + определяет угол.

$$|v| = |v|_g = \sqrt{\langle v, v \rangle}$$

Длина гладкой кривой $\gamma: [a, b] \rightarrow M$

$$l(\gamma) = \int_a^b |\gamma'(t)| dt$$

Длина кусочно-гладкой кривой - сумма длин гладких частей.



Опр

Расстояние между $p, q \in M$:

$$d_M(p, q) = \inf \{ l(\gamma) : \gamma \text{ - кусочно-гладкая кривая в } M, \gamma \text{ соединяет } p \text{ и } q \}$$



Теорема

Пусть M - связное риманово многообразие. Тогда

1. (M, d_M) - метрическое пр-во
2. Топология метрики d_M = топологии многообразия M .

Док-во

①

- Сими - трив.
- Криво Δ -ка - трив.

$$d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z) + \epsilon$$

($\forall \epsilon > 0$).

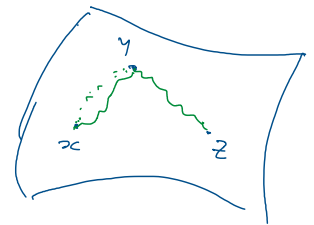
- $d(x, x)$ - трив.

- $x \neq y \Rightarrow d(x, y) > 0$? - вместе с ②

②

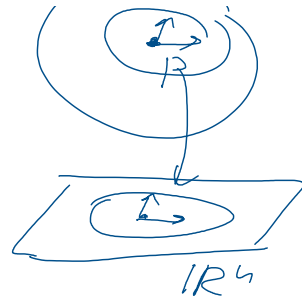
Лемма. $\forall p \in M$

$$\exists \text{ карта } \varphi: U \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad p \in U$$



\exists карта $\varphi: U \rightarrow \mathbb{R}^n$, $u \rightarrow p$
 7.2.

$$\frac{d_M(x, y)}{|\varphi(x) - \varphi(y)|} \rightarrow 1 \text{ при } x, y \rightarrow p.$$



2-го lemma. $\exists v_1, \dots, v_m$ - ортон. базис в $T_p M$

Выберем φ : (1) $\varphi(p) = 0$
 (2) $d\varphi(v_i) = e_i$

Лемма : $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 \exists V \ni p$ ($V \subset U$).

$$\forall x, y \in V. 1 - \varepsilon < \frac{d(x, y)}{|\varphi(x) - \varphi(y)|} < 1 + \varepsilon$$

1. \exists окр-ть V_1 : $\forall x \in V_1 \forall v \in T_x M$

$$1 - \varepsilon < \frac{|v|_g}{|d\varphi(v)|_{евкл}} < 1 + \varepsilon$$

2-го $\exists \xi_1, \dots, \xi_m$ - координаты v_i

$$|v|_g^2 = \sum g_{ij} \xi_i \xi_j$$

$$|d\varphi(v)|_{евкл}^2 = \sum \xi_i^2.$$

$g_{ij}(x) \Rightarrow \delta_{ij}$ - симв. Кронекера.

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1, & i=j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$$

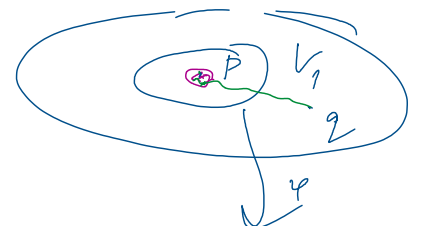
2. $\Rightarrow \forall$ кривой $\gamma: [a, b] \rightarrow V_1$.

$$1 - \varepsilon < \frac{\ell_g(\gamma)}{\ell(\varphi \circ \gamma)} < 1 + \varepsilon$$

3. $\exists \varphi(V_1) \supset B_r(0)$

$$V := \varphi^{-1}(B_{r/3}(0))$$

$\forall x, y \in V.$

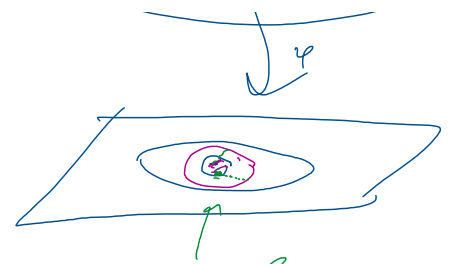


$\forall x, y \in V$

$$\forall x, y \in V.$$

$$1 - \varepsilon < \frac{d_m(x, y)}{|\varphi(x) - \varphi(y)|} < 1 + \varepsilon$$

(если $\varepsilon < \frac{1}{10}$).



если $\varepsilon < \frac{1}{10}$,
 тогда $\frac{4}{3} r \cdot (1 - \varepsilon)$ диаметр. \square

\Rightarrow теорема?

Ⓐ $q \neq p$ почему $d(p, q) > 0$?

$d(p, q) \geq (1 - \varepsilon) |\varphi(p) - \varphi(q)| > 0$; если $q \in V$

если $q \notin V$, то $d(p, q) \geq (1 - \varepsilon) r > 0$.

Ⓑ Топология - та же!

$$d_m \text{ и } d_{\text{евкл}}(x, y) := |\varphi(x) - \varphi(y)|.$$

экв-вал.

\square

Плоскость Лобачевского - план

16 февраля 2021 г. 20:13

Определение: модель Пуанкаре в полуплоскости $\{y>0\}$.

Длины и углы в этой модели.

Определение: Абсолют модели Пуанкаре в полуплоскости - прямая $\{y=0\}$

Движения

Определение: Элементарные движения - параллельные переносы на горизонтальные векторы, осевые симметрии относительно вертикальных прямых, положительные гомотетии с центром на абсолюте, инверсии с центром на абсолюте.

Теорема: Элементарные движения - изометрии плоскости Лобачевского

Определение: движения плоскости Лобачевского - композиции элементарных движений.

Задача: Описание группы движений через комплексные дробно-линейные функции.

Прямые и отрезки

Определение: Прямые плоскости Лобачевского - вертикальные лучи и полуокружности с центром на абсолюте.

Теорема: Прямые плоскости Лобачевского изометричны \mathbb{R} как метрические пространства.

Доказательство:

1. Лемма: Вертикальный отрезок - единственный кратчайший путь между своими концами на плоскости Лобачевского (в классе кусочно-гладких путей, единственность - с точностью до замены параметра).
2. Следствие: Вертикальный луч на плоскости Лобачевского изометричен \mathbb{R} .
3. Применяя инверсии, выводим это для полуокружностей

Свойства прямых:

- Через любую пару различных точек проходит единственная прямая.
- Аксиома параллельных неверна
- Прямая разбивает плоскость на две полуплоскости
- Группа движений действует транзитивно на флагах (аксиомы об однородности).
- Неравенство треугольника - строгое, если точки не лежат на одной прямой.

Модель Пуанкаре в круге

Определение: Модель Пуанкаре - образ модели в полуплоскости при подходящей инверсии, с римановой метрикой, для которой эта инверсия - изометрия.

Вычисление метрического тензора для модели в круге.

Наблюдение: Повороты вокруг центра - изометрии круговой модели.

Следствие: Шар круговой модели с центром в 0 - евклидов круг.

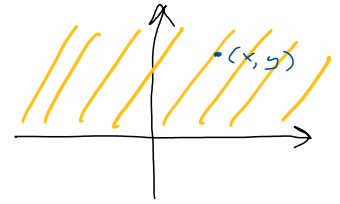
Следствие: Все шары обеих моделей - евклидовы круги (с другим центром).

Определение - модель Пуанкаре в полуплоскости

15 февраля 2021 г. 21:33

Опр Плоскость Лобачевского (гиперболическая плоскость) -
 верхняя полуплоскость $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y > 0\}$
 с римановой метрикой

$$(g_{ij}(x, y)) = \begin{pmatrix} \frac{1}{y^2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{y^2} \end{pmatrix}$$



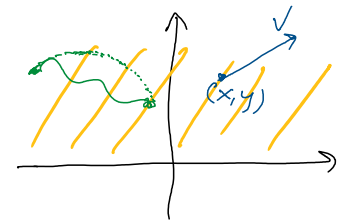
Обозначение \mathbb{H}^2 .

Опр n-мерное гиперболическое пространство \mathbb{H}^n -
 аналогично: $\mathbb{H}^n = \{(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n : x_n > 0\}$, $g_{ij}(x) = \frac{1}{x_n^2} \cdot \delta_{ij}$
 Не будем рассматривать

Длины и углы

• Длина кас. вектора $v \in T_{(x, y)} \mathbb{H}^2$:

$$|v|_h = \frac{|v|_{\text{евкл}}}{y}$$



• Длина кривой $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{H}^2$, $\gamma(t) = (x(t), y(t))$

$$l_h(\gamma) = \int_a^b \frac{|x'(t)|_{\text{евкл}}}{y(t)} dt = \int_a^b \frac{\sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2}}{y(t)} dt$$

• Углы в \mathbb{H}^2 равны евклидовым
 (метрика - конформная)

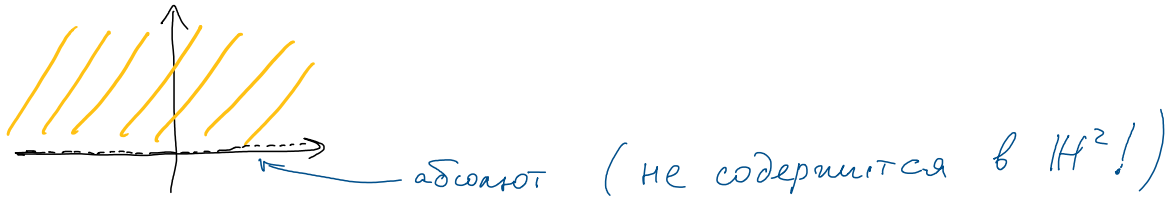
$$g_{ij}^h = \lambda^2(x) \cdot \delta_{ij}$$

$$\lambda(x, y) = \frac{1}{y}$$

Элементарные движения

15 февраля 2021 г. 21:34

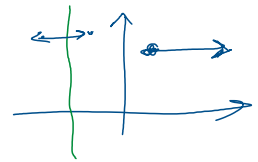
Опр Абсолют модели Пуанкаре в полупл-ти — прямая $\{y=0\}$.



Теорема Следующие преобразования — изометрии \mathbb{H}^2 :

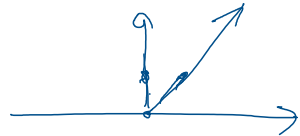
① Горизонтальные параллельные переносы:

$$(x, y) \mapsto (x+c, y)$$



② Симметрии отн. вертикальных прямых:

$$(x, y) \mapsto (c-x, y)$$



③ Гомотетии с центром на абсолютe с k -том > 0 .

④ Инверсии с центром на абсолютe (определим позже).

1, 2 — очев.

③ Доц. $f(x, y) \Rightarrow (kx, ky)$

$$v \in T_{(x,y)} \mathbb{H}^2$$

$$|v|_h = \frac{1}{y} |v|_{\text{евкл.}}$$

$$df(v) = (\underbrace{kx, ky}_{\text{точка}}, kv)$$

$$|df(v)|_h = |kv|_{\text{евкл.}} \cdot \frac{1}{ky} = |v|_{\text{евкл.}} \cdot \frac{1}{y}$$

(kx, ky)

(x, y)



Инверсия: определение и свойства

15 февраля 2021 г. 21:35

Опр

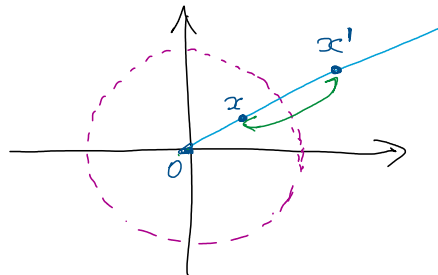
Инверсия с центром $O \in \mathbb{R}^2$ и радиусом $R > 0$. — отображение $I: \mathbb{R}^2 \setminus \{O\} \rightarrow \mathbb{R}^2 \setminus \{O\}$, т.е. для $x' = I(x)$

(1)
$$\vec{Ox'} = \frac{R^2}{|Ox|^2} \vec{Ox}$$

или:

(2)
$$\vec{Ox'} \parallel \vec{Ox}$$

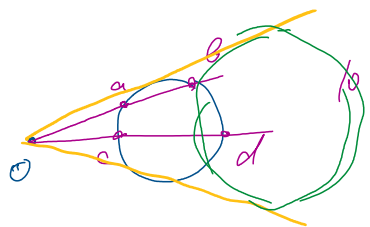
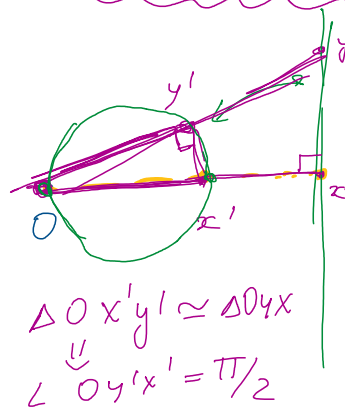
$$|Ox'| \cdot |Ox| = R^2$$



Свойства

$$I(z) = \frac{R^2}{\bar{z}} \quad (в \mathbb{C}). \quad z \rightarrow \frac{c}{z}$$

- Сохраняет углы.
- Переводит прямые и окружности в прямые и окружности



$(|Oa| \cdot |Ob|) = |Oc| \cdot |Od|$ — подсказка.

Инверсия: проверка изометричности

15 февраля 2021 г. 21:36

Доск. док-ть для инв. с центром 0
и радиусом 1.

$$I(z) = \frac{1}{z} = \overline{f(z)}$$

$$f(z) = \frac{1}{z} \quad (z \in \mathbb{C})$$

$$f'(z) = -\frac{1}{z^2}$$

$$d_z f(v) = -\frac{1}{z^2} \cdot v$$

$$|d_z I(v)| = |d_z f(v)| = \frac{|v|_{\text{евкл}}}{|z|^2}$$

$$\vec{Oz} = \frac{1}{|z|^2} \cdot \vec{Oz} \quad (z \in \mathbb{R}^2)$$

$$z = (x, y) \quad z' = \frac{(x, y)}{x^2 + y^2} = \left(\frac{x}{|z|^2}, \frac{y}{|z|^2} \right)$$

$$|d_z I(v)|_h = \frac{|d_z f(v)|_{\text{евкл}}}{|z|^2} = \frac{|v|_{\text{евкл}} \cdot \frac{1}{|z|^2}}{|z|^2} = \frac{|v|_{\text{евкл}}}{|z|^4} = |v|_h$$



КОНЕЦ ЛЕКЦИИ 1
