

# Istituzioni di Geometria 2023/2024

Francesco Minnocci

16 giugno 2024

## Quarta Consegna

**Esercizio 10.1** Considera lo spazio iperbolico nel modello del semispazio:

$$H^n = \{x \in \mathbb{R}^n \mid x_n > 0\}, \quad g(x) = \frac{1}{x_n^2} g_E(x)$$

dove  $g_E$  è il tensore euclideo. Mostra che le mappe seguenti sono isometrie per la varietà riemanniana  $H^n$ :

- $f(x) = x + b$ , con  $b = (b_1, \dots, b_{n-1}, 0)$ ;
- $f(x) = \lambda x$  con  $\lambda > 0$ .

Deduci che il gruppo di isometrie  $\text{Isom}(H^n)$  di  $H^n$  agisce transitivamente sulla varietà riemanniana  $H^n$ .

*Dimostrazione.* Sia  $x \in H^n$  e  $v, w \in T_x H^n$ . Allora

$$\langle v, w \rangle_x = \frac{1}{x_n^2} \langle v, w \rangle_E$$

dove  $\langle \cdot, \cdot \rangle_E$  è il prodotto scalare euclideo. Consideriamo la mappa  $f(x) = x + b$ ; poichè  $df_x(v) = v$  per ogni  $v \in T_x H^n$ , abbiamo

$$\langle df_x(v), df_x(w) \rangle_{f(x)} = \langle v, w \rangle_{x+b} = \frac{1}{x_n^2} \langle v, w \rangle_E$$

per ogni  $v, w \in T_x H^n$ . Dunque  $f$  è un'isometria.

Preso invece la mappa  $h(x) = \lambda x$  con  $\lambda > 0$ , si ha  $dh_x = \lambda \text{id}_{T_x H^n}$ , dunque

$$\langle dh_x(v), dh_x(w) \rangle_{h(x)} = \langle \lambda v, \lambda w \rangle_{\lambda x} = \frac{1}{(\lambda x_n)^2} \langle \lambda v, \lambda w \rangle_E = \frac{1}{x_n^2} \langle v, w \rangle_E$$

per ogni  $v, w \in T_x H^n$  per bilinearità del prodotto scalare. Quindi anche  $f$  è un'isometria.

Infine, presi  $x, y \in H^n$ , esiste  $\lambda > 0$  tale che  $y_n = \lambda x_n$  (ovvero  $\lambda = \frac{y_n}{x_n}$ ). Allora, posto

$$b = (y_1 - \lambda x_1, \dots, y_{n-1} - \lambda x_{n-1}, 0),$$

l'isometria

$$y = \lambda x + b$$

manda  $x$  in  $y$ , per cui il gruppo  $\text{Isom}(H^n)$  agisce transitivamente su  $H^n$ . □

**Esercizio 10.2** Considera il piano iperbolico nel modello del semipiano:

$$H^2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y > 0\}, \quad g = \frac{1}{y^2} g_E$$

Calcola l'area del dominio

$$[-a, a] \times [b, \infty)$$

per ogni  $a, b > 0$ . L'area è ovviamente quella indotta dalla forma volume della varietà riemanniana  $H^2$ .

*Dimostrazione.* La forma volume indotta dalla metrica  $g$  sul piano iperbolico è

$$\omega = \frac{1}{y^2} dx \wedge dy.$$

L'area di  $A := [-a, a] \times [b, \infty)$  è quindi

$$\int_A \omega = \int_A \frac{1}{y^2} dx \wedge dy = \int_b^\infty \int_{-a}^a \frac{1}{y^2} dx dy = 2a \cdot \int_b^\infty \frac{1}{y^2} dy = 2a \left[ -\frac{1}{y} \right]_b^\infty = \frac{2a}{b}.$$

□

**Esercizio 10.7** Sia  $G$  un gruppo di Lie. Mostra che esiste sempre una metrica riemanniana su  $G$  invariante a sinistra, cioè tale che  $L_g : G \rightarrow G$  sia un'isometria per ogni  $g \in G$ .

*Dimostrazione.* Sia  $n$  la dimensione di  $G$ . Possiamo identificare  $\mathfrak{g} = T_e G$  con  $\mathbb{R}^n$  fissandone una base, ed usare la metrica euclidea standard su  $\mathbb{R}^n$  per definire un prodotto scalare  $\langle \cdot, \cdot \rangle_e$  su  $T_e G$ .

Se poi  $g \in G$  e  $v, w \in T_g G$ , possiamo estendere il prodotto scalare definito su  $T_e G$  per traslazione, cioè ponendo

$$\langle v, w \rangle_g = \langle (dL_{g^{-1}})_g(v), (dL_{g^{-1}})_g(w) \rangle_e$$

Per costruzione,  $\langle \cdot, \cdot \rangle_g$  è invariante a sinistra:

$$\langle (dL_g)_h(v), (dL_g)_h(w) \rangle_{gh} = \langle v, w \rangle_h$$

per ogni  $g, h \in G$  e  $v, w \in T_h G$ .

□

**Esercizio 11.4** Consideriamo la connessione  $\nabla$  su  $\mathbb{R}^3$  con simboli di Christoffel

$$\begin{aligned} \Gamma_{12}^3 &= \Gamma_{23}^1 = \Gamma_{31}^2 = 1, \\ \Gamma_{21}^3 &= \Gamma_{32}^1 = \Gamma_{13}^2 = -1 \end{aligned}$$

e tutti gli altri simboli di Christoffel nulli. Mostra che questa connessione è compatibile con il tensore metrico euclideo  $g$ , ma non è simmetrica. Quali sono le geodetiche?

*Dimostrazione.* Per la Proposizione 9.3.5 delle dispense,  $\nabla$  è compatibile con  $g$  se e solo se

$$\frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} = \Gamma_{ki}^l g_{lj} + \Gamma_{kj}^l g_{li}.$$

Poiché  $g$  è il tensore metrico euclideo,  $g_{ij} = \delta_{ij}$ , e quindi la condizione di compatibilità diventa

$$0 = \Gamma_{ki}^j g_{jj} + \Gamma_{kj}^i g_{ii} = \Gamma_{ki}^j + \Gamma_{kj}^i.$$

D'altronde, se  $i, j, k$  non sono tutti distinti allora  $\Gamma_{ki}^j = \Gamma_{kj}^i = 0$  per ipotesi, mentre se lo sono allora  $\Gamma_{ki}^j = -\Gamma_{kj}^i$ . Dunque  $\nabla$  è compatibile con  $g$ .

Inoltre  $\nabla$  non è simmetrica perché  $\Gamma_{12}^3 \neq \Gamma_{21}^3$ .

Infine, se  $x(t)$  è la geodetica massimale passante per  $x_0$  in direzione  $v$ , allora  $x(t)$  risolve

$$\begin{cases} x(0) = x_0, \\ \dot{x}(t) = v, \\ \frac{\partial^2 x^k}{\partial t^2} + \frac{\partial x^i}{\partial t} \frac{\partial x^j}{\partial t} \Gamma_{ij}^k = 0 \end{cases}$$

per  $k = 1, 2, 3$ . Visto che  $\Gamma_{23}^1 = -\Gamma_{32}^1$ ,  $\Gamma_{31}^2 = -\Gamma_{13}^2$  e  $\Gamma_{12}^3 = -\Gamma_{21}^3$ , questo implica

$$\frac{\partial^2 x^1}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 x^2}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 x^3}{\partial t^2} = 0,$$

e quindi  $x(t) = x_0 + tv$ . In conclusione, le geodetiche sono tutte e solo le rette.  $\square$

**Esercizio 11.6** Consideriamo il modello dell'iperboloide  $I^n \subset \mathbb{R}^{n,1}$  dello spazio iperbolico. Mostra che per ogni  $p, q \in I^n$  vale l'uguaglianza

$$\cosh d(p, q) = -\langle p, q \rangle.$$