

Kurzfassung Riemannsche Geometrie

© Tim Baumann, <http://timbaumann.info/uni-spicker>

Def. Eine **topologische Mannigfaltigkeit** (Mft) der Dim. m ist ein topologischer Raum M^m mit folgenden Eigenschaften:

- M^m ist **hausdorffsch**, d. h.

$$\forall x, y \in M^m : x \neq y \implies \exists U_x \subseteq M^m : \exists U_y \subseteq M^m : \\ x \in U_x \wedge y \in U_y \wedge U_x \cap U_y = \emptyset.$$

- M^m erfüllt das **zweite Abzählbarkeitsaxiom**, d. h. es gibt eine abzählbare Menge $\{U_i \mid i \in \mathbb{N}\} \subset \mathcal{T}$, sodass

$$\forall A \subseteq M^m : \exists K \subset \mathbb{N} : A = \bigcup_{k \in K} U_k.$$

- M^m ist **lokal euklidisch**, d. h. für alle $x \in M^m$ gibt es eine offene Umgebung U_x von x und einen Homöomorphismus $\phi : U_x \rightarrow \mathcal{O}$ mit $\mathcal{O} \subset \mathbb{R}^m$ offen.

Bem. lokal euklidisch \nRightarrow hausdorffsch

Prop. Sei M eine topologische Mannigfaltigkeit. Dann gilt

$$M \text{ zusammenhängend} \iff M \text{ wegzusammenhängend.}$$

Def. • Sei M eine m -dim. topol. Mft. Ein **Atlas** ist eine Menge $\mathcal{A} = \{(U_j, \phi_j : U_j \rightarrow \mathcal{O}_j) \mid j \in J\}$ mit $U_j \subseteq M$ und $\mathcal{O}_j \subset \mathbb{R}^n$ offen und Homöomorphismen ϕ_j , für die gilt $\bigcup_{j \in J} U_j = M$.

- Die Paare (U_j, ϕ_j) werden **Karten** genannt.
- Für je zwei Karten (U_j, ϕ_j) und (U_k, ϕ_k) gibt es eine **Kartenwechselabbildung**

$$\phi_{kj} := \phi_k \circ \phi_j^{-1}|_{\phi_j(U_j \cap U_k)} : \phi_j(U_j \cap U_k) \rightarrow \phi_k(U_j \cap U_k).$$

- Ein Atlas heißt **differenzierbar**, wenn alle Kartenwechselabbildungen \mathcal{C}^∞ -Abbildungen sind.
- Ein Atlas \mathcal{A} heißt **differenzierbare Struktur** von M , wenn gilt: Ist $(\tilde{U}, \tilde{\phi}_j)$ eine Karte von M und $\tilde{\mathcal{A}} := \mathcal{A} \cup \{(\tilde{U}, \tilde{\phi}_j)\}$ ein differenzierbarer Atlas, dann gilt $\mathcal{A} = \tilde{\mathcal{A}}$.
- Eine topol. Mft versehen mit einer differenzierbaren Struktur heißt **differenzierbare Mannigfaltigkeit**.

Notation. Seien ab jetzt M^m und N^n differenzierbare Mften der Dimensionen m und n .

Def. • Eine Abb. $f : M \rightarrow N$ heißt in $x \in M$ **differenzierbar**, wenn es eine Karte $(U_x, \phi : U_x \rightarrow \mathcal{O}) \in \mathcal{A}_M$ und eine Karte $(\tilde{U}_{f(x)}, \tilde{\phi} : \tilde{U}_{f(x)} \rightarrow \tilde{\mathcal{O}}) \in \mathcal{A}_N$ gibt, sodass

$$\tilde{\phi} \circ f|_{U_x} \circ \phi^{-1} : \mathcal{O} \rightarrow \tilde{\mathcal{O}} \quad \text{differenzierbar } (\mathcal{C}^\infty) \text{ ist.}$$

- Die Abb. f heißt **diff'bar**, wenn sie in allen $x \in M$ diff'bar ist.

Notation. $\mathcal{C}^\infty(M, N) := \{f : M \rightarrow N \mid f \text{ ist differenzierbar}\}$

Bem. Die Definition ist unabh. von Wahl der Karten um x und $f(x)$.

Def. Eine Abbildung $f : M \rightarrow N$ heißt **Diffeomorphismus**, wenn f ein Homöo ist und f und f^{-1} differenzierbar sind.

Def. Sei $p \in M$. Zwei Funktionen $f : U_p \rightarrow \mathbb{R}$ und $g : V_p \rightarrow \mathbb{R}$ mit $U_p, V_p \subseteq M$ heißen äquivalent, falls es eine offene Umgebung $W \subset U_p \cap V_p$ mit $f|_W = g|_W$ gibt. Die Äquivalenzklasse $[f]$ bezüglich der so definierten Äq'relation heißt **Funktionskeim** in p .

Notation. $\mathcal{C}^\infty(M, p) := \{[f] \mid [f] \text{ Funktionskeim in } p\}$

Bem. Die Menge der Funktionskeime ist eine \mathbb{R} -Algebra.

Def. Eine lineare Abb. $\delta : \mathcal{C}^\infty(M, p) \rightarrow \mathbb{R}$ heißt **Derivation**, falls

$$\forall [f], [g] \in \mathcal{C}^\infty(M, p) : \delta[f \cdot g] = \delta[f] \cdot g(p) + f(p) \cdot \delta[g].$$

Def. Der gewöhnliche Tangentialraum des \mathbb{R}^n im Punkt p ist

$$\tilde{T}_p \mathbb{R}^n := \{(p, v) \mid v \in \mathbb{R}^n\}$$

mit $(p, v) + (p, w) := (p, v + w)$ und $\lambda \cdot (p, v) := (p, \lambda \cdot v)$.

Def. Der **Tangentialraum** von M im Punkt $p \in M$ ist

$$T_p M := \{\partial : \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}^n, p) \rightarrow \mathbb{R} \mid \partial \text{ linear, derivativ}\}$$

Ein Element $v \in T_p M$ heißt **Tangentialvektor** an M in p .

Bem. Wir erhalten eine Abbildung

$$T_p M \times \mathcal{C}^\infty(M, p) \rightarrow \mathbb{R}, \quad (v, [f]) \mapsto v.f := v[f].$$

Bem. $T_p M$ ist ein \mathbb{R} -Vektorraum.

Satz. Die Vektorräume $T_p \mathbb{R}^n$ und $\tilde{T}_p \mathbb{R}^n$ sind isomorph. Insbesondere gilt $\dim(T_p \mathbb{R}^n) = n$.

Kor. Für eine m -dim. diff'bare Mft M gilt: $\dim(T_p M) = m$.

Bem. Sei $c : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M$ eine differenzierbare Kurve. Dann kann man $\dot{c}(0)$ auffassen als Tangentialvektor an M in $c(0)$ mittels

$$\dot{c}(0)[f] := \frac{d}{dt}|_{t=0}(f \circ c).$$

Bem. Sei (U, ϕ) eine Karte von M . Wir setzen

$$\frac{\partial \phi}{\partial x_i}|_p[f] := (\phi^{-1} \circ \alpha_i)'(0)[f] = \frac{d}{dt}|_{t=0}(f \circ \phi^{-1} \circ \alpha_i) \\ \text{mit } \alpha_i : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow U, \quad t \mapsto \phi(p) + t e_i.$$

Wir erhalten $\frac{\partial \phi}{\partial x_i}|_p \in T_p M$.

Def. Sei $f : M \rightarrow N$ diff'bar. Die **Ableitung** von f in $p \in M$ ist

$$T_p f = f_{*p} : T_p M \rightarrow T_{f(p)} N, \quad v \mapsto f_{*p}, \quad \text{wobei } f_{*p}(v).[g] := v.[g \circ f].$$

Lem. Sei M eine diff'bare Mft, $p \in M$. Dann gilt

- f_{*p} ist linear
- $(\text{id}_M)_{*p} = \text{id}_{T_p M}$
- Kettenregel: Seien N, P diff'bare Mften. Dann gilt

$$\forall p \in M : (f \circ g)_{*p} = f_{*g(p)} \circ g_{*p}.$$

Kor. Wenn $f : M \rightarrow N$ ein Diffeomorphismus ist, dann ist $f_{*p} : T_p M \rightarrow T_{f(p)} N$ ein VR-Isomorphismus für alle $p \in M$.

Satz. Sei M eine m -dimensionale Mft, $p \in M$ und (U, ϕ) eine Karte.

- Es gilt $T_p M = \{\dot{c}(0) \mid c : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M \text{ diff'bar}, c(0) = p\}$
- $\{\frac{\partial \phi}{\partial x^i}|_p \mid i = 1, \dots, n\}$ ist eine Basis von $T_p M$.

Def. $TM := \bigsqcup_{p \in M} T_p M$ heißt **Tangentialbündel** von M .

Def. Die **Fußpunktabb.** ist die Proj. $\pi : TM \rightarrow M, \quad v \in T_p M \mapsto p$.

Def. Ein **Vektorfeld** auf M ist eine Abbildung $X : M \rightarrow TM$, sodass $\pi \circ X = \text{id}_M$. Dies ist äquivalent zu $\forall p \in M : X(p) \in T_p(M)$.

Bem. Sei $X : M \rightarrow TM$ ein Vektorfeld, (U, ϕ) eine Karte. Dann gibt es Funktionen $\xi^j : U \rightarrow \mathbb{R}, j = 1, \dots, n$ mit

$$\forall p \in U : X(p) = \sum_{j=1}^n \xi^j(p) \frac{\partial \phi}{\partial x^j}|_p.$$

Def. • Ein VF X auf M heißt in $p \in M$ **diff'bar** (bzw. \mathcal{C}^∞), wenn es eine Karte (U, ϕ) um p gibt, sodass die Funktionen ξ^1, \dots, ξ^n diff'bar (bzw. \mathcal{C}^∞) sind.

- X heißt **differenzierbar**, wenn X in allen $p \in M$ diff'bar ist.

Lem. Wenn die Koordinatenfunktionen ξ^1, \dots, ξ^n für eine bestimmte Karte $(U, \phi : U \rightarrow \mathcal{O})$ differenzierbar sind, dann sind sie es für jede andere Karte $(\tilde{U}, \psi : \tilde{U} \rightarrow \tilde{\mathcal{O}})$ mit $\tilde{U} \subseteq U$.

Def. Sei M eine m -dimensionale diff'bare Mft mit diff'barer Struktur $\mathcal{A} = \{(U_j, \phi_j) \mid j \in J\}$. Dann ist TM eine $2m$ -dimensionale Mft mit Atlas $\tilde{\mathcal{A}} := \{(\tilde{U}_j := \pi^{-1}(U_j), \tilde{\phi}_j) \mid j \in J\}$, wobei

$$\tilde{\phi}_j : \pi^{-1}(U_j) \rightarrow \phi_j(U_j) \times \mathbb{R}^m, \quad \sum_{k=1}^m \xi^k(p) \frac{\partial \phi_j}{\partial x^k}|_p \mapsto (\phi_j(p), \xi^1(p), \dots, \xi^n(p)).$$

Eine Menge $V \subseteq TM$ heißt offen, wenn $\tilde{\phi}_j(V \cap \pi^{-1}(U_j)) \subseteq \mathbb{R}^{2n}$ offen ist für alle $j \in J$.

Notation. $\mathcal{X}(M) := \{\text{diff'bare Vektorfelder auf } M\}$

Bem. $\mathcal{X}(M)$ ist ein \mathbb{R} -VR und ein $\mathcal{C}^\infty(M)$ -Modul.

Lem. Jedes $X \in \mathcal{X}(M)$ induziert eine lineare, derivative Abb.

$$X : \mathcal{C}^\infty(M) \rightarrow \mathcal{C}^\infty(M), \quad \phi \mapsto X(\phi) := p \mapsto X(p).[\phi].$$

Lem. $\forall X, Y \in \mathcal{X}(M) : (\forall f \in \mathcal{C}^\infty(M) : X(f) = Y(f)) \iff X \equiv Y$

Def. Der **Kommutator** (o. **Lie-Klammer**) von $X, Y \in \mathcal{X}(M)$ ist das Vektorfeld $[X, Y] \in \mathcal{X}(M)$ definiert durch

$$[X, Y] : \mathcal{C}^\infty(M) \rightarrow \mathcal{C}^\infty(M), \quad f \mapsto X(Y(f)) - Y(X(f)).$$

Satz. Für $X, Y_1, Y_2 \in \mathcal{X}(M)$ und $f \in \mathcal{C}^\infty(M)$ gilt

$$[X, Y_1 + f Y_2] = [X, Y_1] + X(f) \cdot Y_2 + f \cdot [X, Y_2].$$

Def. Eine diff'bare Kurve $c : (a, b) \rightarrow M$ heißt **Integralkurve** von einem VF $X \in \mathcal{X}(M)$, falls $\forall t \in (a, b) : \dot{c}(t) = X_{c(t)}$.

Lem. Sei $X \in \mathcal{X}(M), p \in M$ und $v \in T_p M$. Dann hat das AWP

$$\dot{c}(t) = X_{c(t)}, \quad c(0) = p$$

eine eindeutige lokale Lösung $c = c_p^X : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M$.

Def. $\Phi_X : U \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M, (p, t) \mapsto c_p^X(t)$ heißt **Fluss** von X .

Def. Ein \mathbb{K} -Vektorraum V mit einer \mathbb{K} -bilinearen Abbildung $[-, -] : V \times V \rightarrow V, (v, w) \mapsto [v, w]$ heißt **Lie-Algebra**, falls

- die Abb. antisymmetrisch ist, d. h. $\forall v, w \in V : [v, w] = -[w, v]$
- die **Jacobi-Identität** erfüllt ist, d. h.

$$\forall v, w, z \in V : [v, [w, z]] + [z, [v, w]] + [w, [z, v]] = 0.$$

Bspe. • $(\mathcal{X}(M), [-, -])$ ist eine Lie-Algebra.

- $\mathbb{K}^{n \times n}$ ist eine Lie-Algebra mit $[A, B] := AB - BA$.

Def. Eine Gruppe G , welche ebenfalls eine diff'bare Mft ist, heißt **Lie-Gruppe**, wenn gilt:

- $\mu : G \times G \rightarrow G, (g_1, g_2) \mapsto g_1 \cdot g_2$ ist diff'bar.
- $\iota : G \rightarrow G, g \mapsto g^{-1}$ ist diff'bar.

Bsp. Die allg. lin. Gruppe $GL(n, \mathbb{R}) \subset \mathbb{R}^{n \times n} \approx \mathbb{R}^{(n^2)}$ ist eine Lie-Gruppe. Die Diff'barkeit der Inv. folgt aus der Cramerschen Regel.

Def. Sei G eine Lie-Gruppe und $g \in G$. Dann sind

$$lg : G \rightarrow G, x \mapsto g \cdot x = \mu(g, x)$$

$$rg : G \rightarrow G, x \mapsto x \cdot g = \mu(x, g)$$

Diffeomorphismen mit Umkehrabbildung $l(g^{-1})$ bzw. $r(g^{-1})$.

Bsp. Abgeschl. Untergruppen von $GL(n, \mathbb{R})$ sind Lie-Gruppen, z. B.

- $GL(n, \mathbb{C}) \subset GL(2n, \mathbb{R})$ • $O_n \subset GL(n, \mathbb{R})$ • $U_n \subset GL(2n, \mathbb{R})$

Def. Sei $f : M \rightarrow N$ ein Diffeomorphismus und $X \in \mathcal{X}(M)$. Dann ist

$$f_*X : N \rightarrow TN, x \mapsto f_{*f^{-1}(x)}X(f^{-1}(x))$$

Def. Ein Vektorfeld $X \in \mathcal{X}(G)$ heißt **linksinvariant**, wenn gilt:

$$\forall g, h \in G : X(g \cdot h) = lg_{*h}X(h) \quad (\text{kürzer: } \forall g \in G : lg_*X = X).$$

Notation. $\mathcal{L}(G) := \{X \in \mathcal{X}(G) \mid X \text{ ist linksinvariant}\} \subset \mathcal{X}(G)$

Bem. Ein linksinv. VF $X \in \mathcal{X}(G)$ ist eindeutig bestimmt durch $X(e)$. Andererseits: Ist $x \in T_eG$, dann gibt es ein linksinv. VF $X \in \mathcal{X}(G)$ mit $X(e) = x$. Somit gibt es einen VR-Isomorphismus

$$i : \mathcal{L}(G) \rightarrow T_eG, X \mapsto X(e).$$

Lem. Seien $X, Y \in \mathcal{L}(G)$. Dann ist $[X, Y] \in \mathcal{L}(G)$.

Kor. $(\mathcal{L}(G), [-, -])$ ist eine $\dim(G)$ -dimensionale Unter-Lie-Algebra von $(\mathcal{X}(G), [-, -])$.

Notation. $\mathfrak{G} := \text{Lie}(G) := \mathcal{L}(G) \cong T_eG$

Def. Ein Skalarprodukt auf einem Vektorraum V ist eine symmetrische, positiv definite Bilinearform $\langle -, - \rangle$.

Die davon induzierte Norm ist $\|v\| := \sqrt{|\langle v, v \rangle|}$.

Def. Eine **Riemannsche Metrik** auf einer diff. Mft M ist eine Familie $g = (g_p)_{p \in M}$ von Skalarprodukten $g_p : T_pM \times T_pM \rightarrow \mathbb{R}$, die differenzierbar von p abhängt, d. h. für alle $X, Y \in \mathcal{X}(M)$ ist $g(X, Y) : M \rightarrow \mathbb{R}, p \mapsto g_p(X(p), Y(p))$ differenzierbar (\mathcal{C}^∞). Das Tupel (M, g) heißt **Riemannsche Mannigfaltigkeit**.

Bem. Sei (U, ϕ) eine Karte von M . Setze

$$g_{ij}^\phi : U \rightarrow \mathbb{R}, p \mapsto g\left(\frac{\partial \phi}{\partial x^i} \Big|_p, \frac{\partial \phi}{\partial x^j} \Big|_p\right).$$

Seien $X = \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial \phi}{\partial x^i}$ und $Y = \sum_{j=1}^n w^j \frac{\partial \phi}{\partial x^j}$ zwei VF in U . Dann gilt

$$g(X, Y)(p) = g_p(X(p), Y(p)) = \sum_{i,j=1}^n v^i(p)w^j(p)g_{ij}(p).$$

Def. Seien $(M, g_M), (N, g_N)$ Riemannsche Mannigfaltigkeiten. Eine Abbildung $f : M \rightarrow N$ heißt **Isometrie**, wenn gilt:

- f ist ein Diffeomorphismus
- f erhält Riemannsche Metriken, d. h. für alle $X, Y \in \mathcal{X}(M)$ gilt:

$$g_M(X, Y) = g_N(f_*X, f_*Y) \circ f,$$

$$\text{also } \forall p \in M : \forall v, w \in T_pM : g_{M,p}(v, w) = g_{N,f(p)}(f_{*p}(v), f_{*p}(w)).$$

Def. $\text{Iso}(M) := \{\tau : M \rightarrow M \mid \tau \text{ Isometrie}\}$ heißt **Isometriegruppe**.

Bem. $\text{Iso}(M)$ ist in kan. Weise eine Lie-Gruppe (Myers-Steenrod).

Satz. Jede diff'bare Mannigfaltigkeit hat eine Riemannsche Metrik.

Bsp. Das Oberer-Halbraum-Modell des hyperbolischen Raum ist

$$H^n := \{x \in \mathbb{R}^n \mid \langle x, e_n \rangle_{\text{eukl}} > 0\} \subseteq \mathbb{R}^n$$

mit dem offensichtlichen Atlas und der Riemannschen Metrik

$$g_p^{\text{Hyp}}((p, \tilde{v}), (p, \tilde{w})) := \frac{\langle \tilde{v}, \tilde{w} \rangle_{\text{eukl}}}{\langle p, e_n \rangle^2}.$$

Def. Eine diff'bare Abb. $f : M \rightarrow N$ zwischen diff'baren Mften heißt **Immersion**, falls $f_{*p} : T_pM \rightarrow T_{f(p)}N$ f. a. $p \in M$ injektiv ist.

Def. Angenommen, N ist sogar eine Riem. Mft mit Metrik g_N . Dann erhalten wir eine Riem. Metrik auf M , die mit f **zurückgeholte Metrik**, durch

$$(f^*g_N)_p(v, w) := g_{N,f(p)}(f_{*p}(v), f_{*p}(w)).$$

Def. Eine Immersion $f : (M, g^M) \rightarrow (N, g^N)$ heißt **isometrisch**, falls $g^M = f^*g^N$.

Prop. Sei M eine zshgde Mft. Dann gibt es für alle $p, q \in M$ einen stückweise diff'baren Weg $\gamma : [0, 1] \rightarrow M$ mit $\gamma(0) = p$ und $\gamma(1) = q$.

Def. Für $\gamma : [a, b] \rightarrow M$ stückweise \mathcal{C}^1 heißt

$$L(\gamma) := \int_a^b \|\dot{\gamma}(\tau)\| d\tau \quad \text{Länge von } \gamma.$$

Def. Der **Riem. Abstand** auf (M, g) ist geg. durch die Metrik $d_g : M \times M \rightarrow \mathbb{R}, (p, q) \mapsto \inf\{L(\gamma) \mid \gamma : [a, b] \rightarrow M \text{ stückweise } \mathcal{C}^1 \text{ mit } \gamma(a) = p \text{ und } \gamma(b) = q\}$.

Bem. Nach dem Satz von Hopf-Rinow stimmt die von d_g induzierte Topologie mit der von M überein.

Def. Ein **Zusammenhang** (kov. Ableitung) ist eine Abbildung

$$\nabla : \mathcal{X}(M) \times \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M), (X, Y) \mapsto \nabla_X Y$$

sodass für $X, X_1, X_2, Y, Y_1, Y_2 \in \mathcal{X}(M)$ und $f \in \mathcal{C}^\infty(M)$ gilt:

- $\nabla_{X_1+fX_2}Y = \nabla_{X_1}Y + f\nabla_{X_2}Y$
- $\nabla_X(Y_1 + Y_2) = \nabla_XY_1 + \nabla_XY_2$
- $\nabla_X(fY) = f(\nabla_XY) + (X(f)) \cdot Y$ (Leibniz-Regel)

Def. Sei ∇ ein Zusammenhang auf M . Dann heißt

$$T^\nabla(X, Y) := \nabla_XY - \nabla_YX - [X, Y] \quad \text{torsion von } \nabla.$$

Wenn $T^\nabla \equiv 0$, dann heißt ∇ **torsionsfrei**.

Def. Ein Zshg ∇ auf einer Riem. Mft. heißt **metrisch**, wenn

$$\forall X, Y, Z \in \mathcal{X}(M) : g(\nabla_XY, Z) + g(Y, \nabla_XZ) = Xg(Y, Z).$$

Satz. Auf jeder Riem. Mft. (M, g) gibt es genau einen torsionsfreien, metrischen Zusammenhang. Für diesen gilt:

$$2g(\nabla_XY, Z) = Xg(Y, Z) + Yg(X, Z) - Zg(X, Y) + g([X, Y], Z) + g([Z, X], Y) + g([Z, Y], X)$$

Def. Der eindeutige torsionsfreie und metrische Zusammenhang auf (M, g) heißt **Levi-Civita-Zusammenhang** auf (M, g) .

Bem. Sei (M, g) eine Riemannsche Mft., (U, ϕ) eine Karte von M . Dann gibt es diff'bare Ftk. $\Gamma_{ij}^k : U \rightarrow \mathbb{R}$ für $i, j, k \in \{1, \dots, n\}$, sodass

$$\nabla\left(\frac{\partial \phi}{\partial x^i}\right)\left(\frac{\partial \phi}{\partial x^j}\right) = \sum_{k=1}^n \Gamma_{ij}^k \frac{\partial \phi}{\partial x^k}.$$

Die Funktionen Γ_{ij}^k heißen **Christoffel-Symbole** von ∇ .

Lem. $\left[\frac{\partial \phi}{\partial x^j}, \frac{\partial \phi}{\partial x^k}\right] = 0$

Satz. Für die Christoffel-Symbole gilt

$$\Gamma_{ij}^k = \frac{1}{2} \sum_{l=1}^n g^{kl} \left(\frac{\partial \phi}{\partial x^j} g_{il} + \frac{\partial \phi}{\partial x^i} g_{jl} - \frac{\partial \phi}{\partial x^l} g_{ij} \right),$$

wobei

$$g_{ij} : U \rightarrow \mathbb{R}, p \mapsto g_p\left(\frac{\partial \phi}{\partial x^i}(p), \frac{\partial \phi}{\partial x^j}(p)\right)$$

$$g^{kl} : U \rightarrow \mathbb{R} \text{ definiert ist durch } \sum_{r=1}^n g^{jr} g_{rk} = \delta_k^j.$$

Def. Sei ∇ ein Zusammenhang auf M . Dann heißt $X \in \mathcal{X}(M)$ **parallel**, falls $\nabla X : \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M), Y \mapsto \nabla_Y X$ verschwindet.

Def. Ein **Tensorfeld** vom Typ (j, k) mit $k \in \mathbb{N}$ und $j \in \{0, 1\}$ ist eine multilineare Abbildung

$$T : \mathcal{X}(M) \times \dots \times \mathcal{X}(M) \rightarrow \begin{cases} \mathcal{C}^\infty(M), & \text{falls } j = 0, \\ \mathcal{X}(M), & \text{falls } j = 1. \end{cases}$$

Bspe. • $T^\nabla : \mathcal{X}(M) \times \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M)$ ist Tensor vom Typ $(1, 2)$.

- $\nabla Y : \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M), X \mapsto \nabla_X Y$ ist Tensor vom Typ $(1, 1)$.
- Alternierende k -Formen auf \mathbb{R}^n sind Tensoren vom Typ $(0, k)$.

- Riemannsche Metriken sind Tensorfelder vom Typ $(0, 2)$.

Satz. Sei T ein Tensorfeld auf M vom Typ (j, k) . Sei $p \in M$. Seien $X_1, \dots, X_k \in \mathcal{X}(M)$. Dann hängt $T(X_1, \dots, X_k)(p)$ nur von $X_1(p), \dots, X_k(p)$ ab.

Bem. Sei (U, ϕ) eine Karte von M und T ein Tensorfeld vom Typ $(1, k)$ auf M . Dann gibt es Funktionen T_{i_1, \dots, i_k}^l , sodass

$$T\left(\frac{\partial \phi}{\partial x^{i_1}}, \dots, \frac{\partial \phi}{\partial x^{i_k}}\right) = \sum_{l=1}^n T_{i_1, \dots, i_k}^l \frac{\partial \phi}{\partial x^l}.$$

Notation. $\nabla_v Y := (\nabla_X Y)(p)$ für $v \in T_p M$ und X ein VF mit $X_p = v$ (wohldefiniert).

Satz. Sei ∇ ein Zusammenhang auf M . Sei $p \in M$, $v \in T_p M$ und $Y, \tilde{Y} \in \mathcal{X}(M)$. Falls für eine diff'bare Kurve $c : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M$ gilt

$$c(0) = p, \quad \dot{c}(0) = v \quad \text{und} \quad \forall t \in (-\epsilon, \epsilon) : Y(c(t)) = \tilde{Y}(c(t)),$$

dann gilt $\nabla_v Y = \nabla_v \tilde{Y}$.

Def. Ein **VF längs einer Kurve** $c : I \rightarrow M$ ist eine Abbildung

$$X : I \rightarrow TM \quad \text{mit} \quad X(t) = X_t \in T_{c(t)} M,$$

welche diff'bar ist, d. h. für alle $t_0 \in I$ existiert eine Karte (U, ϕ) um $c(t_0)$, sodass man schreiben kann

$$X(t) = \sum_{i=1}^n \xi^i(t) \frac{\partial \phi}{\partial x^i} \Big|_{c(t)} \quad \text{für alle } t \in c^{-1}(U)$$

mit diff'baren Funktionen $\xi^i : c^{-1}(U) \rightarrow \mathbb{R}$.

Bem. X_t muss nicht Einschränkung eines VF auf M sein.

Notation. $\mathcal{X}_c := \{ \text{Vektorfelder längs } c \}$

Bem. \mathcal{X}_c ist ein Modul über $\mathcal{C}^\infty(I, \mathbb{R})$.

Satz. Sei ∇ ein Zusammenhang auf M , sei $c : I \rightarrow M$ eine diff'bare Kurve. Dann gibt es eine eindeutige Abbildung

$$\frac{\nabla}{dt} = \frac{D}{dt} = \frac{D^\nabla}{dt} : \mathcal{X}_c \rightarrow \mathcal{X}_c,$$

sodass für $X, \tilde{X} \in \mathcal{X}_c$, $Y \in \mathcal{X}(M)$ und $f \in \mathcal{C}^\infty(I, \mathbb{R})$ gilt:

- $\frac{D}{dt}(X + \tilde{X}) = \frac{D}{dt}X + \frac{D}{dt}\tilde{X}$, • $\frac{D}{dt}(f \cdot X) = f \cdot \frac{D}{dt}X + f'X$,
- $\frac{D(Y \circ c)}{dt} = \nabla_{\dot{c}} Y$.

Def. $\frac{D}{dt}$ heißt von ∇ **induzierte kovariante Ableitung längs c** .

Satz. Sei (M, g) eine Riem. Mft, ∇ der Levi-Civita-Zusammenhang und $c : I \rightarrow M$ diff'bar. Dann gilt

$$\forall X, Y \in \mathcal{X}_c : g(X, Y)' = g\left(\frac{DX}{dt}, Y\right) + g\left(X, \frac{DY}{dt}\right).$$

Def. $X \in \mathcal{X}_c$ heißt **parallel** längs c (bzgl. ∇), wenn $\frac{DX}{dt} = 0$.

Bem. Sei (U, ϕ) eine Karte, $\tilde{I} \subset I$ mit $c(\tilde{I}) \subset U$. In lokalen Koordinaten lässt sich Parallelität ausdrücken durch

$$(\xi^k)' + \sum_{i,j=1}^n \dot{c}^i(t) \xi^j(t) \Gamma_{ij}^k(c(t)) = 0 \quad \text{für } k = 1, \dots, n \text{ und alle } t \in \tilde{I}.$$

Für die Funktionen ξ^k ist das ein System linearer DGL mit nichtkonstanten Koeffizienten

$$\begin{pmatrix} \xi^1 \\ \vdots \\ \xi^n \end{pmatrix}' = A(t) \cdot \begin{pmatrix} \xi^1 \\ \vdots \\ \xi^n \end{pmatrix}$$

Dieses System ist linear beschränkt, es folgt daher die Existenz von parallelen Vektorfeldern in Kartenumgebungen.

Satz. Sei $t_0 \in I = (a, b)$ und $v \in T_{c(t_0)} M$ vorgegeben. Dann gibt es genau ein VF $X \in \mathcal{X}_c$ mit

$$\frac{DX}{dt} \equiv 0 \quad \text{und} \quad X(t_0) = v.$$

Def. Die **Parallelverschiebung** längs einer diff'baren Kurve $c : [a, b] \rightarrow M$ bzgl. eines Zshg ∇ ist

$$P_c : T_{c(a)} M \rightarrow T_{c(b)} M, \quad v \mapsto X^v(b), \quad \text{wobei} \quad \frac{DX^v}{dt} \equiv 0 \text{ und } X^v(a) = v.$$

Satz. P_c ist linear.

Satz. Ist (M, g) Riem. Mft und ∇ der LC-Zshg, dann gilt

$$g_{c(b)}(P_c(v), P_c(w)) = g_{c(a)}(v, w).$$

Mit anderen Worten: P_c ist eine lineare Isometrie.

Bem. Wir können nun die Definition der Ableitung als Limes des Differenzenquotienten auf Mften übertragen: Sei $v \in T_x M$, $X \in \mathcal{X}(M)$ und $c : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M$ mit $c(0) = x$ und $\dot{c}(0) = v$. Dann ist

$$\nabla_v X = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_{c(t)}^{-1}(X(c(t))) - X(c(0))}{t}$$

Bem. Parallelverschiebung ist auch möglich und sinnvoll entlang stückweise glatter Kurven.

Def. Die **Holonomiegruppe** von M in $x \in M$ bzgl. ∇ ist

$$\text{Hol}_x^\nabla := \{P_c : T_x M \rightarrow T_x M \mid c \text{ stückweise glatt mit } c(0) = c(1) = x.\}$$

Dabei ist $P_c \circ P_{\tilde{c}} = P_{c \circ \tilde{c}}$ und $(P_c)^{-1} = P_{c^{-1}}$.

Bem. Hol_x^∇ ist sogar eine Lie-Gruppe und Untergr. von $O(T_x M, g_x)$.

Def. Eine glatte Kurve $c : I \rightarrow M$ heißt **Geodäte** bzgl. ∇ , falls

$$\frac{D^\nabla \dot{c}}{dt} \equiv 0, \quad \text{d. h. das Tangential-VF } \dot{c} \text{ ist parallel längs } c.$$

Bem. Sei (U, ϕ) eine Karte, $\tilde{I} \subset I$ mit $c(\tilde{I}) \subset U$. In lokalen Koord. lässt sich diese Bed. ausdrücken durch die **Geodätengleichung**

$$(\ddot{c}^k)'(t) + \sum_{i,j=1}^n \dot{c}^i(t) \dot{c}^j(t) \Gamma_{ij}^k(c(t)) = 0 \quad \text{für } k = 1, \dots, n \text{ und alle } t \in \tilde{I}.$$

Satz. Zu jedem $p \in M$ und $v \in T_p M$ gibt es ein $\epsilon > 0$ und genau eine Geodäte $c : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow M$ mit $c(0) = p$ und $\dot{c}(0) = v$.

Satz. Seien $c_{1,2} : I_{1,2} \rightarrow M$ zwei Geodäten bzgl. ∇ mit $0 \in I_1 \cap I_2$. Falls $c_1(0) = c_2(0)$ und $\dot{c}_1(0) = \dot{c}_2(0)$, dann gilt $c_1|_{I_1 \cap I_2} \equiv c_2|_{I_1 \cap I_2}$.

Satz. Gegeben $p \in M$ und $v \in T_p M$, dann gibt es genau ein Intervall $I_v \ni 0 \in I_v$ und eine Geodäte

$$c_v : I_v \rightarrow M \quad \text{mit} \quad c_v(0) = p, \quad \dot{c}_v(0) = v,$$

die maximal im folgenden Sinn ist: Für jede Geodäte $c : I \rightarrow M$ mit $\dot{c}(0) = v$ gilt: $I \subseteq I_v$ und $c = c_v|_I$.

Notation. Für $v \in T_p M$ sei $c_v : I_v \rightarrow M$ die zugeh. max. Geodäte.

Def. Ein Zshg ∇ auf M heißt **vollständig**, wenn $\forall v \in TM : I_v = \mathbb{R}$.

Lem (Spray-Eigenschaft). Ist $v \in T_p M$, $c_v : I_v \rightarrow M$ die maximale Geodäte mit $\dot{c}_v(0) = v$. Sei $\lambda \neq 0$, dann ist

$$c_{\lambda v} : I_{\lambda v} \rightarrow M, \quad t \mapsto c_v(\lambda t) \quad \text{wobei} \quad I_{\lambda v} := \frac{1}{\lambda} I_v$$

die maximale Geodäte mit $\dot{c}_{\lambda v}(0) = \lambda v$.

Def. Sei M eine Mft mit Zshg ∇ und $p \in M$. Dann heißt

$$\text{Exp}_p : \widetilde{T_p M} \rightarrow M, \quad v \mapsto c_v(1), \quad \widetilde{T_p M} := \{v \in T_p M \mid 1 \in I_v\}$$

Exponentialabbildung von ∇ in p .

Lem. • $\widetilde{T_p M}$ ist sternförmig bzgl. 0

- $\forall v \in \widetilde{T_p M} : \forall t \in [0, 1] : \text{Exp}_p(tv) = c_v(t)$

Satz. • Es gibt eine offene Umgebung $\hat{U} \ni T_p M$ mit $0 \in \hat{U} \subseteq \widetilde{T_p M}$, sodass $\text{Exp}_p|_{\hat{U}} : \hat{U} \rightarrow M$ eine \mathcal{C}^∞ -Abbildung ist.

- Wir können \hat{U} so wählen, dass $\text{Exp}_p|_{\hat{U}} : \hat{U} \rightarrow \text{Exp}_p(\hat{U})$ ein Diffeomorphismus ist.

Bem. Man kann zeigen: • $\widetilde{T_p M} \ni T_p M$

- $\text{Exp}_p : \widetilde{T_p M} \rightarrow M$ ist überall \mathcal{C}^∞ , aber nicht überall ein lokaler Diffeomorphismus (Schnittpunkt-Phänomen)
- Ist (M, ∇) geodätisch vollständig, dann gilt $\widetilde{T_p M} = T_p M$.

Def. Eine Kurve $c : I \rightarrow M$ heißt **nach / proportional zur BL parametrisiert**, wenn gilt:

$$\|\dot{c}(t)\| \equiv 1 \quad / \quad \|\dot{c}(t)\| \equiv \text{konst.}$$

Bem. • Jede Geodäte ist proportional zur BL parametrisiert.

- Eine Kurve ist genau dann prop. zur BL parametrisiert, wenn es $\alpha \geq 0$ gibt mit $L(c|_{[a,b]}) = \alpha \cdot (b - a)$.

Def. Eine **Variation** von $c : [a, b] \rightarrow M$ ist eine \mathcal{C}^∞ -Abbildung $(-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$, $(s, t) \mapsto \alpha(s, t)$ mit $\forall t \in [a, b] : \alpha(0, t) = c(t)$.

Sie heißt **Variation mit festen Endpunkten**, wenn zudem gilt:

$$\forall s \in (-\epsilon, \epsilon) : \alpha(s, a) = c(a) \wedge \alpha(s, b) = c(b)$$

Sprechweise. s heißt **Variationsparameter**

Def. Eine Variation einer stückweise glatten Kurve $c : [a, b] \rightarrow M$ (mit c glatt auf den Teilintervallen $[t_{i-1}, t_i]$) ist eine stetige Abb.

$\alpha : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$, $(s, t) \mapsto \alpha_s(t)$ mit $\alpha|_{(-\epsilon, \epsilon) \times [t_{i-1}, t_i]}$ ist \mathcal{C}^∞ .

Notation. • $\frac{\partial \alpha}{\partial s}(s_0, t_0)$ ist der Tang.-Vektor an $s \mapsto \alpha(s, t_0)$ in s_0 .

• $\frac{\partial \alpha}{\partial t}(s_0, t_0)$ ist der Tangentialvektor an $s \mapsto \alpha(s, t)$ in t_0 .

Def. Eine Abbildung $X : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow TM$ mit $X(s, t) \in T_{\alpha(s, t)}M$ heißt **Vektorfeld längs α** , wenn X differenzierbar (bzw. stückweise diff'bar) ist.

Notation. Sei X ein VF längs $\alpha(s, t)$. Dann

$$\frac{D X}{\partial s}(s_0, t_0) := \frac{D}{ds}|_{s=s_0}(s \mapsto X(s, t_0))$$

$$\frac{D X}{\partial t}(s_0, t_0) := \frac{D}{dt}|_{t=t_0}(s \mapsto X(s, t))$$

Lem. $\frac{D}{ds} \frac{\partial \alpha}{\partial t} = \frac{D}{\partial t} \frac{\partial \alpha}{\partial s}$

Satz (1. Variationsformel). Sei $\alpha : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$ eine C^∞ -Variation von einer C^∞ -Kurve $c = \alpha_0 : [a, b] \rightarrow M$. Sei $\|\dot{c}(t)\| = \text{konst} \neq 0$. Dann gilt mit $X(t) := \frac{\partial \alpha}{\partial s}(0, t)$

$$\frac{d}{ds}|_{s=0} L(\alpha_s) = \frac{1}{\|\dot{c}\|} \left(g(X, \dot{c})|_a^b - \int_a^b g(X(\tau), \frac{D \dot{c}}{dt}) d\tau \right)$$

Sprechweise. $X(t) := \frac{\partial \alpha}{\partial s}(0, t)$ heißt **Variationsvektorfeld** (VVF).

Satz (1. Variationsformel für stückweise glattes c).

Sei $\alpha : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$ eine stückweise glatte Variation, glatt auf $(-\epsilon, \epsilon) \times [t_{i-1}, t_i]$ mit $a = t_0 < \dots < t_k = b$. Dann ist

$$\frac{d\alpha_s}{ds}|_{s=0} = \frac{1}{\|\dot{c}\|} \left(g(X, \dot{c})|_a^b + \sum_{i=1}^{k-1} g(X(t_i), \nabla_i \dot{c}) - \int_a^b g(X, \frac{D \dot{c}}{dt}) dt \right)$$

mit $\nabla_i \dot{c} = \dot{c}(t_i^-) - \dot{c}(t_i^+)$

Notation. $\dot{c}(t_i^+) = \lim_{t \downarrow t_i} \dot{c}(t)$, $\dot{c}(t_i^-) = \lim_{t \uparrow t_i} \dot{c}(t)$

Satz. Zu jedem (stückw.) glatten $X \in \mathcal{X}_c$ gibt es eine (stückw.) glatte Variation α von c mit $X = \frac{\partial \alpha}{\partial s}(0, t)$. Wenn $X(a) = X(b) = 0$, so kann man α als Variation mit festen Endpunkten wählen.

Satz. Für $c : [a, b] \rightarrow M$ stückw. glatt mit $\|\dot{c}\| = \text{konst}$ sind äquiv.:

- c ist eine Geodäte
- $\frac{d}{ds}|_{s=0} L(\alpha_s) = 0$ für jede stückweise glatte Variation α von c mit festen Endpunkten.

Kor. Sei $c : [a, b] \rightarrow M$ stückweise glatt und kürzeste stückweise Verbindung ihrer Endpunkte (d. h. für alle $\tilde{c} : [a, b] \rightarrow M$ stückweise glatt mit $c(a) = \tilde{c}(a)$ und $c(b) = \tilde{c}(b)$ ist $L(c) \leq L(\tilde{c})$). Dann ist c eine glatte Geodäte.

Achtung. Geodäten sind i. A. nicht global kürzeste Verbindungen, die Umkehrung gilt also nicht!

Notation. $\Omega_{p,q} := \{c : [0, 1] \rightarrow M \mid c(0)=p, c(1)=q, c \text{ stückw. glatt} \}$

Bem. Geodäten sind „kritische Punkte“ von $L : \Omega_{p,q} \rightarrow \mathbb{R}$ unter der Nebenbedingung $\|\dot{c}\| = \text{konst}$. Ersetzt man das Längenfunktional durch die Energie, so ist diese NB unnötig.

Notation. $S_\rho(0) = \{x \in T_p M \mid \|x\| = \rho\}$

Satz (Gaußlemma). Sei (M, g) eine zshgde Riem. Mft, $\nabla = \nabla^{\text{LC}}$. Sei $p \in M$ und $\epsilon > 0$, sodass

$$\text{Exp}_p|_{B_\epsilon(0)} : B_\epsilon(0) \rightarrow \text{Exp}_p(B_\epsilon(0))$$

ein Diffeo ist. Dann schneiden die radialen Geodäten

$$t \mapsto \text{Exp}_p(tv) = c_v(t), \quad v \in T_p M \setminus \{0\},$$

die Hyperflächen $\text{Exp}_p(S_\rho(0))$, $\rho \in (0, \epsilon)$ orthogonal.

Satz. Seien $p \in M$, $\epsilon > 0$, $\rho \in [0, \epsilon)$ wie oben. Dann ist

$$c_v|_{[0, \rho]} : [0, \rho] \rightarrow M, \quad t \mapsto c_v(t) = \text{Exp}_p(tv) \quad (v \in T_p M, \|v\| = 1)$$

die kürzeste Verbindung ihrer Endpunkte, genauer:

Es gilt $\rho = L(c_v|_{[0, \rho]}) \leq L(\gamma)$ für jedes $\gamma : [a, b] \rightarrow M$ stückweise glatt mit $\gamma(a) = p$, $\gamma(b) = c_v(\rho)$. Gleichheit gilt genau dann, wenn $\gamma(t) = c_v(r(t))$ mit $r : [a, b] \rightarrow [0, \rho]$ monoton wachsend.

Def. $i(p) := \sup\{\epsilon > 0 \mid \text{Exp}_p|_{B_\epsilon(0)}$ ist Diffeo aufs Bild $\}$ heißt **Injektivitätsradius** von M in p .

Satz. Sei M eine zshgde Riemannsche Mannigfaltigkeit.

- Ist $p \in M$, $\epsilon \in (0, i(p))$, dann ist

$$\text{Exp}_p(B_\epsilon(0)) = B_\epsilon(p) := \{q \in M \mid d(p, q) < \epsilon\},$$

$$\text{Exp}_p(S_\epsilon(0)) = S_\epsilon(p) := \{q \in M \mid d(p, q) = \epsilon\}.$$

- $d : M \times M \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ ist eine Metrik.
- Die durch d ind. Topologie stimmt mit der gegebenen überein.

Satz (Hopf-Rinow 1). Sei M eine zshgde Riem. Mft, $p \in M$.

Angenommen, alle Geodäten γ auf M mit $\gamma(0) = p$ sind auf ganz \mathbb{R} definiert (m.a.W: Exp_p ist auf ganz $T_p M$ definiert). Dann gibt es für alle $q \in M$ eine kürzeste Geodäte von p nach q .

Satz (Hopf-Rinow 2). Für eine zusammenhängende Riemannsche Mannigfaltigkeit M sind äquivalent:

- M ist geodätisch vollständig.
- $\forall p \in M : \text{Exp}_p$ ist auf ganz $T_p M$ definiert.
- Beschränkte und abgeschlossene Teilmengen von M sind kompakt.
- M ist ein vollständiger metrischer Raum.

Kor. Jede kompakte Riemannsche Mft ist geodätisch vollständig und zwei ihrer Punkte können durch eine kürzeste Geodäte verbunden werden.

Kor. Unter-Mften des \mathbb{R}^n sind geodätisch vollständig.

Def. Der **Krümmungstensor** von einem Zshg ∇ auf M ist

$$R^\nabla = R : \mathcal{X}(M) \times \mathcal{X}(M) \times \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M)$$

$$(X, Y, Z) \mapsto R(X, Y)Z := \nabla_X(\nabla_Y Z) - \nabla_Y(\nabla_X Z) - \nabla_{[X, Y]}Z.$$

Bem. R^∇ ist ein (1,3)-Tensor.

Notation. $R_p(u, v)w := (R(X, Y)Z)(p)$ für $u, v, w \in T_p M$, wobei $X, Y, Z \in \mathcal{X}(M)$ mit $X(p) = u$, $Y(p) = v$, $Z(p) = w$.

Satz. Es gilt für $X, Y, Z, W \in \mathcal{X}(M)$:

- $-R(X, Y)Z = R(Y, X)Z$
- Falls ∇ torsionsfrei: **1. Bianchi-Identität / Jacobi-Identität:**

$$R(X, Y)Z + R(Z, X)Y + R(Y, Z)X = 0.$$

- Ist (M, g) Riemannsch und ∇ metrisch, dann gilt

$$g(R(X, Y)Z, W) = -g(R(X, Y)W, Z).$$

- Ist ∇ der LC-Zshg von (M, g) Riemannsch, dann ist

$$g(R(X, Y)Z, W) = g(R(Z, W)X, Y).$$

Def. Sei $p \in M$, $\sigma = \text{span}(v, w) \in T_p M$ ein 2-dim UVR. Dann heißt

$$\sec(\sigma) = \kappa(\sigma) := \frac{g(R(v, w)w, v)}{\|v\|^2 \cdot \|w\|^2 - g(v, w)^2}$$

Riemannsche Schnittkrümmung von σ .

Lem. $\sec(\sigma)$ ist unabhängig von der Basiswahl.

Satz. Sei $\alpha : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$ eine glatte Variation einer Kurve $\alpha_0 : [a, b] \rightarrow M$, $t \mapsto \alpha(0, t)$. Sei $X : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow TM$ ein VF längs α . Dann gilt:

$$\frac{D}{\partial s} \frac{D X}{\partial t} - \frac{D}{\partial t} \frac{D X}{\partial s} = R \left(\frac{\partial \alpha}{\partial s}, \frac{\partial \alpha}{\partial t} \right) X$$

Satz (2. Variationsformel für die Länge). Sei $c : [a, b] \rightarrow M$ eine Geodäte, $\alpha : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$ eine glatte Variation von c mit festen Endpunkten, $X(t) := \frac{\partial \alpha}{\partial s}(0, t) \in \mathcal{X}_c$ das VVF mit $X^\perp := X - g(X, \frac{\dot{c}}{\|\dot{c}\|}) \frac{\dot{c}}{\|\dot{c}\|}$ senkrecht zum Anteil zu \dot{c} . Dann gilt

$$\frac{d^2}{ds^2}|_{s=0} L(\alpha_s) = \frac{1}{\|\dot{c}\|} \int_a^b \left\| \frac{D X^\perp}{dt} \right\|^2 - g(R(X, \dot{c})\dot{c}, X) dt.$$

Def. Der **Durchmesser** einer Riemannschen Mft (M, g) ist

$$\text{diam}(M) := \sup\{d(p, q) \mid p, q \in M\}.$$

Satz (Myers 1935). Jede vollständige zshgde Riem. Mft. mit $\sec \geq \delta > 0$ ist kompakt mit Durchmesser $\text{diam}(M) \leq \frac{\pi}{\sqrt{\delta}}$.

Bem. Das Bsp der Sphären zeigt: Die Schranke ist optimal.

Kor. Sei M eine vollständige zshgde Mft, $\dim(M) \geq 2$ mit $\sec \geq \delta > 0$. Dann ist $\pi_1(M)$ endlich.

Def. Sei $p \in M$, $v \in T_p M$ mit $\|v\| = 1$, $v = e_1, e_2, \dots, e_n$ eine ONB von $T_p M$. Die **Ricci-Krümmung** von M in Richtung v ist dann

$$\text{Ric}(v) := \sum_{j=2}^n \sec(\text{span}(v, e_j)).$$

Bem. $\text{Ric}(v)$ ist unabhängig von der Wahl der ONB:

$$\begin{aligned} \text{Ric}(v) &= \sum_{j=2}^n \sec(v, e_j) = \sum_{j=2}^n g(R(e_j, v)v, e_j) = \\ &= \sum_{j=1}^n g(R(e_j, v)v, e_j) = \text{spur}(x \mapsto R(x, v)v) \end{aligned}$$

Def. $\text{Ric}_p : T_p M \times T_p M \rightarrow \mathbb{R}, (v, w) \mapsto \text{spur}(x \mapsto R(x, v)w)$ heißt **Ricci-Tensor**.

Bem. Der Ricci-Tensor ist ein (2,0)-Tensor und es gilt:

- $\text{Ric}_p(v, w) = \text{Ric}_p(w, v),$ • $\text{Ric}(v) = \text{Ric}(v, v).$

Def. (M, g) heißt **Einstein-Mft**, wenn die Ricci-Krümmung konstant ist, d. h. $\forall p \in M : \forall x, y \in T_p M : \text{Ric}(x, y) = c \cdot g(x, y).$

Beob. • $\text{sec} \geq \delta \implies \text{Ric}(v) \geq (n-1)\delta$

- Mften mit konstanter Schnittkrümmung sind Einstein.

Satz (Myers). Jede vollständige zshgde Riem. Mft. mit $\text{Ric} \geq (n-1)\delta$ ist kompakt mit Durchmesser $\text{diam}(M) \leq \frac{\pi}{\sqrt{\delta}}.$

Def. Sei (M, g) eine Riem. Mft, $c : I \rightarrow M$ glatt, $Y \in \mathcal{X}_c$ heißt **Jacobi-Feld**, wenn die **Jacobi-Gleichung** gilt:

$$Y'' + R(Y, \dot{c})\dot{c} = 0 \quad (Y'' := \frac{D}{dt} (\frac{DY}{dt})).$$

Bem. Die Jacobi-Gleichung ist linear in Y , somit ist $\{X \in \mathcal{X}_c \mid X \text{ ist ein Jacobi-Feld}\}$ ein UVR von \mathcal{X}_c .

Satz. Sei $c : [a, b] \rightarrow M$ eine Geodäte, $\alpha : (-\epsilon, \epsilon) \times [a, b] \rightarrow M$ eine glatte Variation von $c = \alpha_0$ durch Geodäten (d. h. α_s ist Geodäte für alle $s \in (-\epsilon, \epsilon)$). Dann ist das VVF $X = \frac{\partial \alpha}{\partial s}(0, t)$ ein Jacobi-Feld.

Satz. Sei $c : I \rightarrow M$ eine Kurve, $t_0 \in I$. Dann gibt es für alle $v, w \in T_{c(t_0)}M$ genau ein Jacobi-Feld $Y \in \mathcal{X}_c$ mit

$$Y(t_0) = v \quad \text{und} \quad Y'(t_0) = w.$$

Satz. Sei $v \in T_p M, w \in T_p M \cong T_v(T_p M)$. Dann gilt $(\text{Exp}_p)_* v(w) = Y(1)$, wobei $Y \in \mathcal{X}_c$ ein Jacobi-Feld längs $c_v(t) = \text{Exp}_p(tv)$ mit $Y(0) = 0$ und $Y'(0) = w$.

Satz. Sei Y ein Jacobifeld längs einer Geodäten c in (M, g) . Wenn $\text{sec} \leq 0$, dann gilt

- $(t \mapsto \|Y(t)\|^2)$ ist konvex.
- Wenn Y zwei verschiedene Nullstellen hat, dann $Y \equiv 0$.
- Es gibt keine konjugierten Punkte längs c .

Kor. Falls (M, g) vollständig mit $\text{sec} \leq 0$, dann ist Exp_p für alle p ein lokaler Diffeomorphismus, d. h.

$$\forall v \in T_p M : \exists U_v \subseteq T_p M : \text{Exp}_p|_{U_v} : U_v \rightarrow \text{Exp}_p(U_v) \text{ ist Diffeo.}$$

Satz. Sei X wegzshgd, Y einfach zshgd, $\pi : X \rightarrow Y$ eine Überlagerung. Dann ist π ein Homöomorphismus.

Def. Eine Abbildung $\pi : (M_1, g_1) \rightarrow (M_2, g_2)$ zwischen Riemannsche Mften heißt **Riemannsche Überlagerung**, wenn gilt:

- π ist eine topologische Überlagerung
- π ist diffbar
- $\pi_* p : T_p M_1 \rightarrow T_{\pi(p)} M_2$ ist eine orthogonale Abb f. a. $p \in M_1$.

Satz. Sei $\pi : (M_1, g_1) \rightarrow (M_2, g_2)$ eine surjektive lokale Isometrie zwischen Riem. Mften. Wenn M_1 vollständig ist, dann ist π eine Riemannsche Überlagerung.

Satz (Cartan-Hadamard). Sei (M, g) eine vollständige, zshgde Riemannsche Mft. mit Schnittkrümmung $\text{sec} \leq 0, p \in M$. Dann ist $\text{Exp}_p : T_p M \rightarrow M$ eine Überlagerung.

Kor. Falls (M^n, g) zusätzlich einfach zshgd ist, dann gilt $M \cong \mathbb{R}^n$. Je zwei Punkte in M lassen sich durch genau eine nach BL param. Geodäte verbinden (bis auf Umkehrung, Parametershift).

Satz (Synge 1936). Jede zshgde kompakte orientierte Riem. Mft gerader Dimension mit $\text{sec} > 0$ ist einfach zshgd.

Satz (Weinstein 1968, Synge 1936). Sei M^n kompakte, zshgde, orientierte Riem. Mft, $\text{sec} > 0, n$ gerade. Sei $f : M^n \rightarrow M^n$ eine Orientierungstreue Isometrie. Dann hat f einen Fixpunkt.

Prop. Sei (M, g) eine vollständige Riem. Mft, $p \in M$. Seien $f, g \in \text{Iso}(M)$. Wenn $f(p) = g(p)$ und $f_* p = g_* p$, dann gilt $f \equiv g$.

Def. Eine zshgde Riem. Mft P heißt **Symmetrischer Raum**, wenn

$$\forall p \in P : \exists s_p \in \text{Iso}(P) : s_p(p) = p \quad \wedge \quad (s_p)_* p = -\text{id}_{T_p P}.$$

Sprechweise. s_p heißt **(geodätische) Spiegelung** in p .

Lem. Sei P ein symmetrischer Raum, $\gamma : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow P$ eine Geodäte, $p = \gamma(0)$. Dann gilt $\forall t \in (-\epsilon, \epsilon) : (s_p \circ \gamma)(t) = \gamma(-t)$.

Lem. Sei P ein sym. Raum, $\gamma : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow P$ eine Geodäte, $\gamma(0) = p, \tau \in (-\epsilon, \epsilon), q := \gamma(\tau)$. Dann gilt $(s_q \circ s_p)(\gamma(t)) = \gamma(t + 2\tau)$, wenn $t + 2\tau \in (-\epsilon, \epsilon)$.

Kor. Symmetrische Räume sind geodätisch vollständig.

Def. Eine Riem. Mft M heißt **homogen** (homogener Raum), wenn

$$\forall p, q \in M : \exists f \in \text{Iso}(M, g) : f(p) = q.$$

Lem. Symmetrische Räume sind homogen.

Lem. Sei P ein symm. Raum, $p, q \in P, f \in \text{Iso}(P)$ mit $f(p) = q$. Dann gilt $s_q = f \circ s_p \circ f^{-1}$.

Kor. Ist (M, g) eine homogene zshgde Riem. Mft, sodass

$$\exists m \in M : \exists s_m \in \text{Iso}(M) : s_m(m) = m \quad \text{und} \quad (s_m)_* m = -\text{id}_{T_m M}.$$

Dann ist M ein symmetrischer Raum.

Def. Sei M eine Mft mit Zshg ∇ . Sei T ein Tensorfeld auf M vom Typ $(1, k)$. Dann ist ∇T das durch

$$(\nabla T)(X_1, \dots, X_k, Y) := \nabla_Y(T(X_1, \dots, X_k)) - \sum_{i=1}^k T(X_1, \dots, \nabla_Y X_i, \dots, X_k)$$

definierte Tensorfeld vom Typ $(1, k+1)$.

Bsp. Sei (M, g) Riem, $\nabla = \nabla^{\text{LC}}$. Dann gilt $\nabla g = 0$ (∇ metrisch).

Def. T heißt **parallel**, wenn $\nabla T = 0$.

Satz. P symmetrisch $\implies \nabla^{\text{LC}} R = 0$

Bem. Die Umkehrung gilt nur lokal.

Notation. Sei P im Folgenden ein symmetrischer Raum.

Def. Eine **Transvektion** von P ist eine Isometrie der Form

$$t_{pq} = s_p \circ s_q \quad \text{mit } p, q \in P,$$

d. h. ein Produkt geodätischer Spiegelungen.

Bsp. Im \mathbb{R}^n sind die Transvektionen genau die Translationen.

Def. Die von den Transvektionen erzeugte abgeschl. Untergruppe

$$\text{Trans}(P) := \langle t_{pq} \mid p, q \in P \rangle_c$$

heißt **Transvektionsgruppe** von P .

Lem. Sei $\gamma : \mathbb{R} \rightarrow P$ eine Geodäte, $p = \gamma(0), X \in \mathcal{X}_\gamma$ parallel. Sei

$$Y := (s_p)_* X : \mathbb{R} \rightarrow TP, \quad t \mapsto (s_p)_* \gamma(t) X(t)$$

Dann gilt $Y(t) = -X(-t)$.

Lem. Sei $\gamma : \mathbb{R} \rightarrow P$ eine Geodäte. Dann gilt f. a. $\tau \in \mathbb{R}$:

- $(t_{\gamma(\tau)\gamma(0)} \circ \gamma)(t) = \gamma(t + 2\tau)$
- $(t_{\gamma(\tau)\gamma(0)} * X)(t) = X(t + 2\tau)$ für $X \in \mathcal{X}_\gamma$ parallel.

Lem. Sei $\gamma : \mathbb{R} \rightarrow P$ eine Geodäte. Dann ist die Abbildung

$$t^\gamma : \mathbb{R} \rightarrow \text{Iso}(P), \quad \tau \mapsto t_{\gamma(\tau)\gamma(0)}$$

eine Ein-Parameter-Untergruppe.

Def. $t^\gamma : \mathbb{R} \rightarrow \text{Iso}(P)$ heißt **Transvektion** längs γ .

Satz. Jede maximale Geodäte in P ist Bahn einer 1-Parameter-UG von Isometrien, nämlich von $\gamma(\tau) := (t^\gamma(\tau))(c(0))$.

Def. $\lambda \in \mathbb{R}_{\geq 0}$ heißt **Periode** einer Geodäten γ , wenn f. a. $t \in \mathbb{R}$ gilt: $\gamma(t) = \gamma(t + \lambda)$. Die Menge aller Perioden wird mit P_γ bezeichnet.

Lem. Sei $b > a$ und $c(a) = c(b)$. Dann ist $\lambda := b - a \in P_\gamma$.

Kor. Hat eine Geodäte γ in P einen Selbstschnitt, so ist γ periodisch. Sei λ_0 die minimale nichttriviale Periode einer nichttrivialen Geodäten γ in P . Dann ist $\gamma|_{[t, t+\lambda_0)}$ injektiv für alle t .

Satz (Sphärensatz). Sei M^n eine kompakte, einfach zshgde Riem. Mft. mit $\frac{1}{4} < \text{sec} \leq 1$. Dann ist M diffeomorph zur n -Sphäre.

Def. Sei M eine Riem. Mft, $p \in M$.

$\text{Iso}_p(M) := \{f \in \text{Iso}(M) \mid f(p) = p\}$ heißt **Isotropiegruppe** von p .

Lem. Seien $p, q \in M, f \in \text{Iso}(M)$ mit $f(p) = q$. Dann ist

$$\text{Iso}_q(M) = \{f \circ g \circ f^{-1} \mid g \in \text{Iso}_p(M)\}.$$

Kor. Ist M homogen, so sind alle Isotropiegruppen isomorph.

Bem. Sei M zshgd, vollständig. Dann ist

$$\phi : \text{Iso}_p(M) \rightarrow O(T_p M), \quad f \mapsto f_* p$$

ein injektiver Gruppenhomomorphismus.

Satz. $\phi(\text{Iso}_p(M))$ ist abgeschlossen in $O(T_p M)$, also kompakt.

Satz. Sei P ein sym. Raum. Dann ist $\text{Hol}_p(P) \subseteq \phi(\text{Iso}_p(P))$.

Bem. • Umkehrung: Sei M einfach zshgde, Riem. Mft. mit $\text{Hol}_p(M) \subseteq \phi(\text{Iso}_p(M))$. Dann ist P ein symmetrischer Raum.

- Für $P = \mathbb{R}^n$, $p = 0$ gilt $\text{Hol}_p(P) \subsetneq \phi(\text{Iso}_p(P))$.
- Für eine zshgde, vollst. Riem. Mft. M gilt:

$$\begin{aligned}\phi(\text{Iso}_p(M)) &= \text{Normalisator von } \text{Hol}_p(M) \text{ in } O(T_p M) \\ &= \{g \in O(T_p M) \mid g \text{Hol}_p(M)g^{-1} = \text{Hol}_p(M)\}.\end{aligned}$$

Satz. Sei P ein kompakter sym. Raum. Dann ist $\pi_1(P)$ abelsch.

Def. Eine **Darstellung** einer Gruppe G ist ein Gruppenhomomorphismus $\rho : G \rightarrow \text{GL}(V)$ mit V ein Vektorraum.

Def. Eine Darstellung $\rho : G \rightarrow \text{GL}(V)$ heißt **irreduzibel**, wenn

$$\forall U \subset V \text{ UVR} : (\forall g \in G : \rho(g)(U) = U) \implies U \in \{\{0\}, V\}.$$

Satz (de Rham). Sei (M, g) eine einfach zshgde vollständige Riem. Mft. Dann ist M isometrisch zu einem Riemannschen Produkt

$$M \cong M_0 \times M_1 \times \dots \times M_k \quad \text{mit}$$

- M_0 ist ein euklidischer VR (evtl. $\{0\}$)
- M_1, \dots, M_k sind vollständige, einfach zshgde, unzerlegbare (im Sinne dieses Satzes) Riem. Mft, für die gilt: $\text{Hol}_{p_j}(M_j)$ wirkt irreduzibel auf $T_{p_j} M_j$.

Def. Eine Riem. Mft (M, g) heißt **Isotropie-irreduzibel**, wenn gilt: Für alle $p \in M$ wirkt $\text{Iso}_p(M)$ irreduzibel auf $T_p M$.

Satz. Sei P ein zshgder, de-Rham-unzerlegbarer sym. Raum. Dann ist P Isotropie-irreduzibel.

Lem. Sei (M, g) ein Isotropie-irreduzibler homogener Raum und $B : TM \times TM \rightarrow \mathbb{R}$ ein symmetrischer $(0, 2)$ -Tensor. Angenommen, B ist Isometrie-invariant, d. h.

$$\forall f \in \text{Iso}(P) : \forall p \in M : \forall x, y \in T_p M : B_{f(p)}(f_{*p}x, f_{*p}y) = B_p(x, y).$$

Dann gilt $\exists \lambda \in \mathbb{R} : B = \lambda \cdot g$.

Satz. Zshgde Isotropie-irred. homogene Räume sind Einsteinsch.

Def. Eine **Wirkung** einer Lie-Gruppe G auf einer diff'baren Mft M ist ein Gruppenhomomorphismus $\phi : G \rightarrow \text{Diff}(M)$, sodass $G \times M \rightarrow M$, $(g, m) \mapsto \phi(g)(m)$ glatt ist.

Def. Das **Wirkungsvektorfeld** von ϕ zu $x \in \mathfrak{G} \cong T_e G$ ist

$$X^\phi : M \rightarrow TM, \quad p \mapsto \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \phi_{g_x(t)}(p).$$

Dabei ist $g_x : (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow G$ glatt mit $g_x(0) = e$, $g'_x(0) = x$.

Lem. Sei G eine Lie-Gruppe, $X \in \mathcal{X}(G)$ ein linksinvariantes VF. Dann ist die Integralkurve c_e eine 1-Parameter-Untergruppe von G .

Lem. Sei $X \in \mathcal{X}(G)$ linksinvariant. Dann ist $c_g = L_g \circ c_e$.

Lem. Jede 1-Param-UG $\phi : \mathbb{R} \rightarrow G$ definiert ein linksinv. VF $X \in \mathcal{X}(G)$, dessen Integralkurve durch e gerade ϕ ist: $c_e = \phi$.

Fazit. $\forall x \in T_e G : \exists!$ 1-Param-UG $\phi_x : \mathbb{R} \rightarrow G : \dot{\phi}_x(0) = x$

Def. Die **Exponentialabbildung** der Lie-Gruppe G ist

$$\exp : T_e G \cong \mathfrak{G} \rightarrow G, \quad x \mapsto \phi_x(1).$$

Bem. Wenn G eine bi-inv. Metrik hat, dann ist $\exp = \text{Exp}_e$.

Def. Ein VF $X \in \mathcal{X}(M)$ heißt **Killing-Feld**, wenn die lokalen Flüsse Φ_t von X aus lokalen Isometrien bestehen, d. h.

$$\forall x \in U : \forall v, w \in T_x M : g_{\Phi_t(x)}(\Phi_{t*}v, \Phi_{t*}w) = g_x(v, w).$$

Notation. $KF(M) := \{X \in \mathcal{X}(M) \mid X \text{ Killing}\}$

Lem. Ein Vektorfeld $X \in \mathcal{X}(M)$ ist genau dann ein Killing-VF, wenn ∇X schiefssymmetrisch ist, d. h.

$$\forall X, Y, Z \in \mathcal{X}(M) : g(\nabla_Y X, Z) = -g(\nabla_Z X, Y)$$

Facts. Sei $X \in KF(M)$.

- $KF(M)$ ist eine Unter-Lie-Algebra von $\mathcal{X}(M)$.
- Für jede Geodäte γ ist $X \circ \gamma \in \mathcal{X}_\gamma$ ein Jacobi-Feld längs γ .
- $\forall A, B \in \mathcal{X}(M) : L_X(A, B) := \nabla_A \nabla_B X - \nabla_{\nabla_A B} X + R(X, A)B = 0$
- Ist (M, g) vollständig, dann ist $\Phi_t : M \rightarrow M$ für alle $t \in \mathbb{R}$ definiert.

Satz. Sei P ein sym. Raum, $G := \text{Iso}(P)$, $\mathfrak{G} := \mathcal{L}(G) \cong T_e G$ die Lie-Algebra von G . Dann ist die Abbildung

$$\iota : \mathfrak{G} \rightarrow KF(P), \quad x \mapsto (X : p \mapsto \left. \frac{d}{dt} \right|_0 \exp(tx).p)$$

ist ein \mathbb{R} -VR-Isomorphismus.

Achtung. Es gilt $\iota([x, y]_\mathfrak{G}) = -[\iota(x), \iota(y)]_{\mathcal{X}(P)}$, es ist ι also fast (bis auf Vorzeichen) ein Lie-Algebra-Isomorphismus.

Def. Sei P ein symmetrischer Raum, $p \in P$. Setze

$$\begin{aligned}k_p &:= \iota^{-1}(\{X \in KF(P) \mid X(p) = 0\}) \subset \mathfrak{G}, \\ p_p &:= \iota^{-1}(\{X \in KF(P) \mid \nabla X(p) = 0\}) \subset \mathfrak{G}.\end{aligned}$$

Lem. Sei P ein symmetrischer Raum, $p \in P$. Dann gilt

$$\forall v \in T_p P : \exists! \tilde{v} \in p_p : \forall s \in \mathbb{R} : \exp(s\tilde{v}) = t^{\gamma_v}(s).$$

Prop. $k_p = \mathfrak{G}_p := \mathcal{L}(\text{Iso}_p(P)) \cong T_e \text{Iso}_p(P)$

Prop. $\mathfrak{G} = p_p \oplus k_p$ (direkte Summe von UVR)

Prop (**Cartan-Relationen**).

$$\bullet [k_p, k_p]_\mathfrak{G} \subseteq k_p \quad \bullet [k_p, p_p]_\mathfrak{G} \subseteq p_p \quad \bullet [p_p, p_p]_\mathfrak{G} \subseteq k_p$$

Prop. Sei $\mathfrak{G} = k \oplus p$ eine Zerlegung einer reellen Lie-Algebra. Es gelten die Cartan-Relationen genau dann, wenn es eine Involution $\nabla : \mathfrak{G} \rightarrow \mathfrak{G}$ (d. h. ein Lie-Algebra-Autom. mit $\nabla^2 = \text{id}$) gibt, sodass k der ER zum EW +1 und p der ER zum EW -1 von ∇ ist.

Prop. Sei P ein symmetrischer Raum, $p \in P$. Dann ist

$$R_p : p_p \rightarrow T_p P, \quad x \mapsto \iota(x)(p)$$

ein VR-Isomorphismus und es gilt

$$(R(\iota(v), \iota(w))\iota(u))(p) = \iota([u, v, w]_\mathfrak{G})(p).$$

Kor. Sei P ein symmetrischer Raum. Dann ist

$$R_p(a, b) : T_p P \rightarrow T_p P, \quad x \mapsto R_p(a, b)x$$

eine Derivation von R_p , d. h. für alle $A, B, X, Y, Z \in \mathcal{X}(P)$ gilt

$$\begin{aligned}R(A, B)(R(X, Y)Z) &= R(R(A, B)X, Y)Z + R(X, R(A, B)Y)Z \\ &\quad + R(X, Y)(R(A, B)Z).\end{aligned}$$