## Hopfbündel

Jürgen Womser-Schütz, https://github.com/JW-Schuetz

# 3-Sphäre $S^3$

Die 3-Sphäre  $S^3 \subset \mathbb{R}^4$  ist mit  $\underline{p}=(p_1,p_2,p_3,p_4) \in \mathbb{R}^4$  definiert durch  $\|\underline{p}\|=1$ . Identifiziert man durch die Korrespondenz

$$(x^1, y^1, x^2, y^2) \leftrightarrow (x^1 + iy^1, x^2 + iy^2)$$

 $\mathbb{R}^4$  mit  $\mathbb{C}^2$ , dann erhält man für die 3-Sphäre

$$S^{3} = \left\{ \left( z^{1}, z^{2} \right) \in \mathbb{C}^{2} : \left| z^{1} \right|^{2} + \left| z^{2} \right|^{2} = 1 \right\}.$$

Diese Darstellung von  $S^3$  ist von 4 Parametern abhängig, es sind aber nur 3 nötig. Also macht man z.B. mit  $r_1, r_2 \ge 0$  und  $\xi_1, \xi_2 \in \mathbb{R}$  den Ansatz  $z^1 = r_1 \exp{(i\xi_1)}$  und  $z^2 = r_2 \exp{(i\xi_2)}$ . Es muss dann  $r_1^2 + r_2^2 = 1$  gelten. Man erhält so die Parametrierung für  $S^3$  (siehe dazu im Anhang die Behauptung 1)

$$S^{3} = \left\{ (\cos(\phi) \exp(i\xi_{1}), \sin(\phi) \exp(i\xi_{2})) : \quad \xi_{1}, \xi_{2} \in \mathbb{R}, 0 \le \phi \le \frac{\pi}{2}, \right\}.$$
 (1)

Um sich eine Vorstellung dieser Parametrierung von  $S_3$  machen zu können werden im folgenden drei Fälle für die Beträge von  $z^1$  und  $z^2$  behandelt.

**Fall 1:**  $|z^1|^2 = |z^2|^2$ 

Aus (1) folgt  $\cos(\phi) = \sin(\phi)$  und damit  $\phi = \frac{\pi}{4}$  und  $|z^1| = |z^2| = \frac{\sqrt{2}}{2}$ . Die 3-Sphäre  $S^3$  in diesem Fall ist der 2-dimensionale Torus (2D-Torus)

$$T = \left\{ \left( \frac{\sqrt{2}}{2} \exp\left(i\xi_1\right), \frac{\sqrt{2}}{2} \exp\left(i\xi_2\right) \right) : \quad \xi_1, \xi_2 \in \mathbb{R} \right\}.$$
 (2)

**Fall 2:**  $|z^1|^2 \le |z^2|^2$ 

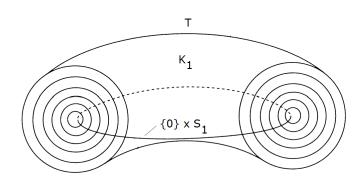


Abbildung 1: 2D-Torus T und horizontale Kreislinie  $\{0\}\times S^1$ 

Aus (1) folgt  $\cos(\phi) \leq \sin(\phi)$  und wegen  $\phi \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$  ergibt sich  $\frac{\pi}{4} \leq \phi \leq \frac{\pi}{2}$ . Für das untere Limit  $\phi = \frac{\pi}{4}$  ergibt sich der 2D-Torus T nach Gleichung (2). Für das obere Limit  $\phi = \frac{\pi}{2}$  folgt  $z^1 = 0$ ,  $z^2 = 1$  und das ergibt die horizontale Kreislinie  $K_H = \{0\} \times S^1$ 

$$K_H = \left\{ \left(0, \frac{\sqrt{2}}{2} \exp\left(i\xi_2\right)\right) : \quad \xi_2 \in \mathbb{R} \right\}.$$

Für jeden Wert  $\phi$  aus dem Intervall  $\left[\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{2}\right)$  ergibt sich jeweils ein 2D-Torus  $T_{\phi}$ . Durch die Vereinigung alle dieser 2-dimensionalen Tori  $T_{\phi}$  und der Kreislinie  $K_H$  entsteht der 3D-Torus

$$K_1 = \{(z^1, z^2) \in \mathbb{C}^2 : |z^1| \le |z^2|\},$$
 (3)

der T als Oberfläche hat (siehe Abbildung 1).

**Fall 3:**  $|z^1|^2 \ge |z^2|^2$ 

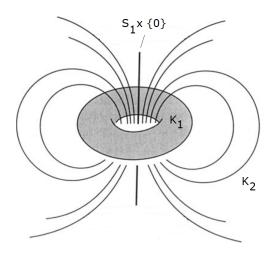


Abbildung 2: 3D-Torus  $K_1$  und vertikale Kreislinie  $S^1 \times \{0\}$ 

Aus (1) folgt  $\cos(\phi) \ge \sin(\phi)$  und wegen  $\phi \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$  ergibt sich  $0 \le \phi \le \frac{\pi}{4}$ .

Für das obere Limit  $\phi = \frac{\pi}{4}$  ergibt sich wieder der 2D-Torus T nach Gleichung (2).

Für das untere Limit  $\phi = 0$  folgt  $z^1 = 1$ ,  $z^2 = 0$  und das ergibt die vertikale Kreislinie  $K_V = S^1 \times \{0\}$ 

$$K_V = \left\{ \left( \frac{\sqrt{2}}{2} \exp(i\xi_1), 0 \right) : \xi_1 \in \mathbb{R} \right\}.$$

 $K_V$  erscheint in Abbildung 2 als Gerade, ist aber eine Kreislinie durch einen Punkt im Unendlichen.

Für jeden Wert  $\phi$  aus dem Intervall  $(0, \frac{\pi}{4}]$  ergibt sich jeweils ein 2D-Torus  $T_{\phi}$ . Durch die Vereinigung alle dieser 2-dimensionalen Tori  $T_{\phi}$  und der Kreislinie  $K_V$  entsteht der 3D-Torus (siehe Abbildung 2)

$$K_2 = \left\{ \left( z^1, z^2 \right) \in \mathbb{C}^2 : \quad \left| z^1 \right| \ge \left| z^2 \right| \right\}.$$

Die Späre  $S_3$  stellt sich also als Vereinigung zweier verschränkter Torimengen dar, die den  $\mathbb{R}^3$  vollständig ausfüllen.

# Anhang

#### Behauptung 1

Es existiert für jedes Tupel  $(r_1, r_2)$  mit  $r_1, r_2 \ge 0$  und  $r_1^2 + r_2^2 = 1$  ein eindeutig bestimmter Winkel  $\phi \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$  mit  $r_1 = \cos(\phi)$  und  $r_2 = \sin(\phi)$ .

#### **Beweis**

Zu  $r_1$  kann man den Winkel  $\phi_1 = \arccos(r_1)$  hinzubestimmen und zu  $r_2$  den Winkel  $\phi_2 = \arcsin(r_2)$ .

Aus  $r_1^2 + r_2^2 = 1$  folgt  $r_2 = \pm \sqrt{1 - r_1^2}$ . Wegen  $r_2 \ge 0$  kommt nur das positive Vorzeichen in Frage. Also gilt  $r_2 = \sqrt{1 - r_1^2}$ .

Wegen der Identität (siehe dazu [2])

$$\arccos(x) = \arcsin\left(\sqrt{1-x^2}\right)$$

ergibt sich

$$\phi_2 = \arcsin(r_2) = \arcsin\left(\sqrt{1 - r_1^2}\right) = \arccos(r_1) = \phi_1.$$

Die beiden Winkel  $\phi_1$  und  $\phi_2$  sind also identisch.

Für  $x \ge 0$  gilt  $0 \le \arcsin(x) \le \frac{\pi}{2}$  und  $0 \le \arccos(x) \le \frac{\pi}{2}$ . Für den Winkel  $\phi$  gilt also  $\phi \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$ .

### Literatur

- [1] Topology, Geometry and Gauge fields; Naber, Gregory; Springer Science+Business Media; 2011
- $[2] \ https://de.wikipedia.org/wiki/Formelsammlung\_Trigonometrie \#Additions theoreme; \ Abschnitt: \ Umrechnung in andere trigonometrische Funktionen$