

PROGRAMMA DI GEOMETRIA DIFFERENZIALE
Corso di Laurea in Matematica A.A. 2020-2021, primo semestre
Docente: Andrea Loi

1. Geometria differenziale negli spazi euclidei.

1.1 Funzioni lisce e reali analitiche. Richiami di funzioni lisce e reali analitiche su aperti di \mathbb{R}^n ; s funzioni C^k ma non C^{k+1} ; esempi di funzioni lisce che non sono reali analitiche.

1.2 Diffeomorfismi. Diffeomorfismi tra aperti di \mathbb{R}^n (applicazioni lisce, bigettive con inversa liscia); esistono funzioni bigettive e lisce che non sono diffeomorfismi; gli intervalli aperti limitati o illimitati di \mathbb{R} sono diffeomorfi; il prodotto di n intervalli aperti di \mathbb{R} risulta diffeomorfo a \mathbb{R}^n ; una palla aperta di \mathbb{R}^n e \mathbb{R}^n sono diffeomorfi; sviluppo di Taylor con resto intorno ad un punto p di una funzione liscia definita su un aperto stellato di \mathbb{R}^n .

1.3 Vettori tangenti. Vettori tangenti in un punto $p \in \mathbb{R}^n$; lo spazio $T_p\mathbb{R}^n$ come insieme dei vettori colonna; derivata direzionale di una funzione liscia rispetto ad un vettore $v \in T_p\mathbb{R}^n$; il germe di una funzione in un punto p ; l'insieme dei germi di funzioni $C_p^\infty(\mathbb{R}^n)$ definite in un intorno di un punto $p \in \mathbb{R}^n$ è un'algebra su \mathbb{R} ; derivazioni puntuali in un punto $p \in \mathbb{R}^n$ (applicazioni \mathbb{R} -lineari $D : C_p^\infty(\mathbb{R}^n) \rightarrow \mathbb{R}$ che soddisfano la regola di Leibniz $D(fg) = (Df)g(p) + f(p)Dg$); la derivata direzionale $D_v : C_p^\infty(\mathbb{R}^n) \rightarrow \mathbb{R}$ rispetto ad un vettore $v \in T_p\mathbb{R}^n$ definisce una derivazione puntuale in p ; l'insieme $Der(C_p^\infty(\mathbb{R}^n))$ delle derivazioni puntuali risulta uno spazio vettoriale su \mathbb{R} ; l'applicazione $\Phi : T_p\mathbb{R}^n \rightarrow Der(C_p^\infty(\mathbb{R}^n)), v \mapsto D_v$ è un isomorfismo tra spazi vettoriali; base canonica di $Der(C_p^\infty(\mathbb{R}^n))$.

1.4 Campi di vettori. Campi di vettori su un aperto U di \mathbb{R}^n (funzione che assegna ad un punto $p \in U$ un vettore $X_p \in T_p\mathbb{R}^n$); l'insieme dei campi di vettori lisci $\chi(U)$ su un aperto U di \mathbb{R}^n formano un $C^\infty(U)$ -modulo; derivata di una funzione liscia f rispetto ad un campo di vettori liscio X ; campi di vettori lisci su un aperto U di \mathbb{R}^n come derivazioni dell'algebra $C^\infty(U)$.

2. Varietà differenziabili.

2.1 Varietà topologiche e differenziabili. Richiami sulle varietà topologiche; dimensione di una varietà topologica e teorema dell'invarianza della dimensione topologica (solo enunciato); esempi e non esempi; carte compatibili; atlante differenziabile su una varietà topologica; osservazione che l'essere compatibile non è una proprietà transitiva; se due carte sono compatibili con tutte le carte di un atlante differenziabile allora sono compatibili tra loro; atlanti massimali (strutture differenziabili); ogni atlante è contenuto in un unico atlante massimale; varietà differenziabili (varietà topologiche insieme ad un' struttura differenziabile); esempi di varietà: \mathbb{R}^n , aperti di varietà; varietà di dimensione zero; grafici di funzioni; curve e superfici in \mathbb{R}^3 ; il gruppo lineare; il cerchio unitario S^1 ; la sfera S^n ; il prodotto di varietà differenziabili (il toro).

2.2 Funzioni su e tra varietà. Funzioni lisce a valori in \mathbb{R} su una varietà; funzione lisce tra varietà; composizione di applicazioni lisce tra varietà; esempi; diffeomorfismi tra varietà; cenni sull'esistenza e unicità delle strutture differenziabili su una varietà topologica; esempi di strutture differenziabili diverse su \mathbb{R} ; le funzioni coordinate sono diffeomorfismi; ogni diffeomorfismo da un aperto di una varietà in \mathbb{R}^n è un'applicazio-

ne coordinata; esempi di applicazioni lisce: le proiezioni; applicazioni sul prodotto di varietà; gruppi di Lie e qualche esempio; derivate parziali; la matrice Jacobiana per applicazioni lisce tra varietà; Jacobiano dell'applicazione di transizione; il teorema delle funzione inversa per applicazioni lisce tra varietà; quozienti: il proiettivo reale e la Grassmanniana come varietà differenziabili.

2.3 Lo spazio tangente. Lo spazio tangente $T_p M$ ad una varietà M in un suo punto p come insieme delle derivazioni puntuali $Der_p(C_p^\infty(M))$ in p dei germi di funzioni lisce intorno a p ; $\frac{\partial}{\partial x_i}|_p$, $i = 1, \dots, n$ come elementi della base dello spazio tangente in p ad una varietà differenziabile M di dimensione n ; il differenziale di un'applicazione liscia; esempi: la regola della catena per applicazioni tra varietà; il teorema di invarianza della dimensione nel caso liscio: espressione locale per il differenziale; definizione di categorie e funtori; proprietà funtoriali del differenziale; curve su una varietà e vettore tangente ad una curva in un suo punto; derivata direzionale in termini di curve; spazio tangente ad una varietà in un suo punto come insieme dei vettori tangenti a curve lisce sulla varietà pasanti per il punto; calcolo del differenziale di un'applicazione liscia tra varietà in termini di curve; esempi: il differenziale della traslazione a sinistra in $GL_n(\mathbb{R})$; differenziale della moltiplicazione e dell'inversione in un gruppo di Lie.

2.4 Immersioni, sommersioni e sottovarietà. Inclusione canonica e proiezione canonica; rango in un punto di un'applicazione liscia tra varietà differenziabili; punti regolari e punti critici, valori regolari e valori critici; esempi; massimi e minimi locali e punti critici; carte adattate e sottovarietà; sottovarietà di una varietà è essa stessa una varietà; il teorema della preimmagine di un valore regolare; esempi: la sfera, i grafici, ipersuperfici dello spazio proiettivo reale, il gruppo lineare speciale; il teorema del rango costante in analisi; il teorema del rango costante per applicazioni lisce tra varietà differenziabili; preimmagine di un'applicazione di rango costante; dimostrazione che il gruppo ortogonale è una sottovarietà del gruppo lineare; dimostrazione che avere rango massimale in un punto è una condizione aperta; il teorema di immersione e di sommersione; una sommersione è un'applicazione aperta; ogni sommersione da una varietà compatta ad una varietà connessa è suriettiva; il teorema della preimmagine si deduce anche dal teorema della preimmagine di un'applicazione di rango costante; immagine di applicazioni lisce: esistono immersioni iniettive la cui immagine non è una sottovarietà (figura a otto e curva di pendenza irrazionale sul toro); sottovarietà immerse; embedding e sottovarietà; teorema di Whitney (senza dimostrazione); l'inclusione di una sottovarietà è un embedding; applicazioni lisce la cui immagine è contenuta in una (sotto)varietà; la moltiplicazione in $SL_n(\mathbb{R})$ è liscia; legami con il corso di curve e superfici.

2.5 Il fibrato tangente e i campi di vettori. Topologia e struttura differenziabile sul fibrato tangente di una varietà differenziabile; funzioni a campana su una varietà ed estensioni di funzioni lisce; campi di vettori su una varietà; criteri affinché un campo di vettori su una varietà sia liscio; uguaglianza tra campi di vettori; campi di vettori come derivazioni dell'algebra delle funzioni lisce; esempi di campi di vettori sulle sfere; curve integrali di un campo di vettori; flussi locali e globali; il teorema di Frobenius (senza dimostrazione); il commutatore (o bracket) di Lie di due campi di vettori; algebre di Lie; pushforward di un campo di vettori tramite un diffeomorfismo; campi di vettori F -related tramite un'applicazione liscia F tra varietà; campi di vettori F -related e commutatore di Lie.

3. Gruppi e algebre di Lie.

3.1 Gruppi di Lie. Definizione di gruppo di Lie; le traslazioni a sinistra e a destra; omomorfismi e isomorfismi tra gruppi di Lie e le loro principali proprietà; esempi di gruppi di Lie: $GL_n(\mathbb{R})$, $GL_n(\mathbb{C})$, $SL_n(\mathbb{R})$, $SL_n(\mathbb{C})$ e calcolo della dimensione di $O(n)$ usando il teorema della preimmagine di un valore regolare.

3.2 Sottogruppi di Lie. Sottogruppi di Lie (sottogruppi algebrici, sottovarietà immerse con moltiplicazione e inversione lisce); se H è un sottogruppo algebrico e una sottovarietà di un gruppo di Lie G allora H è un sottogruppo di Lie di G ; sottogruppi di Lie embedded; $SL_n(\mathbb{R})$ e $O(n)$ sono sottogruppi di Lie embedded di $GL_n(\mathbb{R})$ e $SL_n(\mathbb{C})$ è un sottogruppo di Lie embedded di $GL_n(\mathbb{C})$; teorema del sottogruppo chiuso (un sottogruppo chiuso (come sottospazio topologico) di un gruppo di Lie è un sottogruppo di Lie embedded); l'immagine della retta di pendenza irrazionale è un sottogruppo di Lie (non embedded) del toro.

3.3 L'esponenziale di una matrice. Spazi vettoriali normati; $M_n(\mathbb{R})$ come spazio vettoriale normato; definizione dell'esponenziale di una matrice; algebre normate e loro proprietà; $M_n(\mathbb{R})$ come algebra normata; spazi di Banach e algebre di Banach; $M_n(\mathbb{R})$ è un'algebra di Banach; in uno spazio di Banach una successione assolutamente convergente è convergente e quindi l'esponenziale di una matrice risulta ben definito; alcune proprietà dell'esponenziale di una matrice.

3.4 Richiami di algebra lineare. Matrici simili e unitariamente simili; teorema di Schur ogni matrice a entrate complesse è simile ad una matrice triangolare; basi di Schur; matrici normali; il teorema spettrale per matrici normali: ogni matrice normale è unitariamente simile ad una matrice diagonale; forma canonica ortogonale; matrici elementari e operazioni elementari sulle righe e sulle colonne di una matrice; per ogni campo K e per ogni $n \geq 1$, $SL_n(K)$ è generato da matrici elementari.

3.5 Traccia, determinante e esponenziale di una matrice. Il determinante dell'esponenziale di una matrice è uguale all'esponenziale della traccia della matrice; il differenziale del determinante; Il gruppo lineare speciale $SL_n(\mathbb{R})$ è un sottogruppo di Lie connesso e non compatto di $GL_n(\mathbb{R})$; il gruppo lineare speciale complesso $SL_n(\mathbb{C})$ è un sottogruppo di Lie connesso di $GL_n(\mathbb{C})$; il gruppo unitario $U(n)$ è un sottogruppo di Lie compatto e connesso di $GL_n(\mathbb{C})$ di dimensione n^2 ; il gruppo unitario speciale $SU(n)$ è un sottogruppo di Lie compatto e connesso di $U(n)$ di dimensione $n^2 - 1$; il gruppo ortogonale speciale $SO(n)$ è un sottogruppo di Lie compatto e connesso di $O(n)$ ($SO(n)$ è una componente connessa di $O(n)$); esiste un diffeomorfismo tra $GL_n(\mathbb{R})$ e $SL_n(\mathbb{R}) \times \mathbb{R} \setminus \{0\}$; se n è pari allora $GL_n(\mathbb{R})$ e $SL_n(\mathbb{R}) \times \mathbb{R} \setminus \{0\}$ non sono isomorfi come gruppi di Lie; se n è dispari allora $GL_n(\mathbb{R})$ e $SL_n(\mathbb{R}) \times \mathbb{R} \setminus \{0\}$ sono isomorfi come gruppi di Lie.

3.6 L'algebra dei quaternioni i quaternioni corpo; i quaternioni come algebra associativa; i quaternioni come matrici; la norma ridotta e la traccia di un quaternion; legami tra i quaternioni puri, il prodotto scalare e il prodotto vettoriale; i quaternioni e le rotazioni di $SO(4)$ e di $SO(3)$; $SO(3)$ è diffeomorfo a $\mathbb{R}P^3$.

3.7 Algebra di Lie Spazio tangente ad un gruppo di Lie e esempi di calcolo; campi di vettori invarianti a sinistra; esiste un isomorfismo tra lo spazio tangente ad un gruppo di Lie nell'identità e i campi di vettori invarianti a sinistra di G ; definizione di algebra di Lie di un gruppo; calcolo dell'algebra di Lie di $GL_n(\mathbb{R})$; push-forward di campi di

vettori invarianti a sinistra tramite un omomorfismo di gruppi di Lie; omomorfismo di algebra di Lie indotto da un omomorfismo di gruppi di Lie; calcolo dell'algebra di Lie di vari gruppi matriciali: $T_I O(n)$ sono le matrici antisimmetriche di $M_n(\mathbb{R})$ con il bracket usuale; $T_I SL_n(\mathbb{R})$ sono le matrici con traccia nulla di $M_n(\mathbb{R})$ con il bracket usuale; $T_I U(n)$ sono le matrici antihermitiane di $M_n(\mathbb{C})$ con il bracket usuale; $T_I SU(n)$ sono le matrici antihermitiane di $M_n(\mathbb{C})$ di traccia nulla con il bracket usuale; $T_I SL_n(\mathbb{C})$ sono le matrici con traccia nulla di $M_n(\mathbb{C})$ con il bracket usuale; flussi di campi di vettori invarianti a sinistra su un gruppo di Lie; applicazione esponenziale e le sue principali proprietà; sottogruppi di Lie ad un parametro di un gruppo di Lie; dimostrazione che l'esponenziale invia un intorno dell'origine di un'algebra di Lie diffeomorficamente in un intorno dell'identità del gruppo di Lie; un omomorfismo di gruppi di Lie e applicazione esponenziale; altre proprietà dell'applicazione esponenziale (senza dimostrazione); condizioni per la suriettività dell'applicazione esponenziale; l'applicazione esponenziale di $SL_2(\mathbb{R})$ non è suriettiva; il teorema di corrispondenza di Lie (senza dimostrazione); il teorema di corrispondenza nel caso del toro di dimensione due.

Testi di riferimento

Lorin, W. Tu, *An Introduction to Manifolds*, Springer Verlag.

J. Lee, *Introduction to Manifolds*, Springer Verlag.

W. Boothby, *An introduction to differentiable manifolds and Riemannian Geometry*, Academic Press.

L. Conlon, *Differentiable Manifolds*, Modern Birkhauser Classics.

I. Madsen, J. Tronehave, *From calculus to cohomology*, Cambridge University Press.

M. Spivak, *Calculus on Manifolds*, Addison-Wesley Publishing Company.

F.W. Warner, *Foundations of Differentiable Manifolds and Lie groups*, Springer Verlag.