

# Geometria Riemanniana. Curs 2023-2024

## Llista 1. Varietats Diferenciables

1. Sigui  $S_\lambda = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 - z^2 = \lambda\}$  on  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Decidiu per a quins valors de  $\lambda$  el conjunt  $S_\lambda$  és una subvarietat de  $\mathbb{R}^3$ .

2. Sigui  $S$  el subconjunt de  $\mathbb{R}^4$  definit per les equacions

$$x^2 - y^2 + u^2 - v^2 = 1, \quad xy + uv = 0.$$

Demostreu que  $S$  és una subvarietat diferenciable de  $\mathbb{R}^4$  i calculeu-ne la dimensió.

3. Demostreu que  $\text{GL}(n) = \text{GL}(n, \mathbb{R})$ , el grup de les matrius  $n \times n$  invertibles, és una subvarietat de  $\mathbb{R}^{n^2}$ . Quina és la seva dimensió?

4. El grup  $\text{SL}(n) = \text{SL}(n, \mathbb{R})$  de les matrius  $n \times n$  de determinant 1 és el nucli del morfisme de grups

$$\begin{aligned} \det: \text{GL}(n) &\longrightarrow \mathbb{R} \\ A &\longmapsto |A| = \det A \end{aligned}$$

Comproveu que el morfisme  $\det$  és una submersió en tots els punts de  $\det^{-1}(1)$  i dedueu d'aquí que  $\text{SL}(n)$  és una subvarietat de  $\mathbb{R}^{n^2}$  de dimensió  $n^2 - 1$ .

*Indicació: Comproveu que, fixat un punt  $A \in \text{SL}(n)$ , la diferencial de  $\det$  en  $A$  està donada per*

$$D \det(A) \cdot B = \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} \det(A + sB) = \left. \frac{d}{ds} \right|_{s=0} |A| \det(I + sBA^{-1}) = \text{tr}(BA^{-1}).$$

5. Demostreu que el grup ortogonal  $\text{O}(n) = \{A \in \text{GL}(n) \mid A \cdot A^t = I\}$  és una subvarietat de  $\mathbb{R}^{n^2}$  de dimensió  $\frac{n(n-1)}{2}$ .

*Indicació: Sigui  $M_n$  l'espai de les matrius  $n \times n$  i considereu l'aplicació*

$$\begin{aligned} F: M_n &\longrightarrow \text{Sim}(n) \\ A &\longmapsto A \cdot A^t \end{aligned}$$

on  $\text{Sim}(n) = \{C \in M_n \mid C^t = C\}$  és l'espai de les matrius simètriques. Comproveu que  $\text{Sim}(n)$  és un espai vectorial de dimensió  $\frac{n(n+1)}{2}$  i que la diferencial de  $F$  en un punt  $A \in \text{O}(n)$  està donada per

$$DF(A) \cdot B = BA^{-1} + (BA^{-1})^t.$$

6. Un **grup de Lie** és un grup  $G$  dotat d'una estructura de varietat diferenciable respecte la qual les operacions de grup (multiplicació i inversió) són aplicacions diferenciables. Demostreu que  $\text{GL}(n, \mathbb{R})$ ,  $\text{SL}(n, \mathbb{R})$ ,  $\text{O}(n)$ , són grups de Lie.

7. Comproveu que  $\mathcal{A} = \{(\mathbb{R}, x^3)\}$  és un atlas diferenciable sobre  $\mathbb{R}$ . Demostreu que l'estructura de varietat diferenciable sobre  $\mathbb{R}$  que defineix és isomorfa a la canònica.

8. Demostreu que tota varietat diferenciable de dimensió  $n$  admet un atlas  $\{(U_\alpha, \varphi_\alpha)\}$  tal que  $\varphi_\alpha(U_\alpha) = \mathbb{R}^n$ .

9. Doneu una demostració de la següent versió feble del teorema de Whitney: tota varietat diferenciable compacta  $M$  és difeomorfa a una subvarietat de  $\mathbb{R}^n$  per a un  $n$  prou gran.
10. Sigui  $\mathbb{S}^n = \{x \in \mathbb{R}^{n+1} \mid |x| = 1\}$  l'esfera unitat de  $\mathbb{R}^{n+1}$ .

- a) Considerem els oberts  $U_1 = \mathbb{S}^n \setminus \{(0, \dots, 0, 1)\}$  i  $U_2 = \mathbb{S}^n \setminus \{(1, \dots, 0, 0)\}$  i les projeccions estereogràfiques  $\varphi_i: U_i \rightarrow \mathbb{R}^n$ , on  $i = 1, 2$ , definides per

$$\varphi_1(x_1, \dots, x_{n+1}) = \frac{1}{1 - x_{n+1}}(x_1, \dots, x_n), \quad \varphi_2(x_1, \dots, x_{n+1}) = \frac{1}{1 - x_1}(x_2, \dots, x_{n+1}).$$

Comproveu que les cartes  $(U_1, \varphi_1)$  i  $(U_2, \varphi_2)$  defineixen un atlas diferenciable de  $\mathbb{S}^n$ . Deduiu que  $\mathbb{S}^n$  és una varietat diferenciable de dimensió  $n$  amb l'estructura definida per aquest atlas.

- b) Demostreu que aquesta estructura diferenciable coincideix amb l'estructura diferenciable de  $\mathbb{S}^n$  com subvarietat de  $\mathbb{R}^{n+1}$ .
- c) Sigui  $\psi: (0, \pi) \times (0, 2\pi) \rightarrow U \subset \mathbb{S}^2$  la parametrització d'un obert de  $\mathbb{S}^2$  donada per

$$\psi(u, v) = (\cos v \sin u, \sin v \sin u, \cos u).$$

Demostreu que  $\psi$  és un homeomorfisme i que  $(U, \psi^{-1})$  és una carta local de  $\mathbb{S}^2$  compatible amb l'estructura definida a l'apartat a) (en el cas  $n = 2$ ).

- d) Sigui  $\phi: (-\pi/2, \pi/2) \times (-\pi/2, \pi/2) \times (0, 2\pi) \rightarrow \mathbb{S}^3$  definida per

$$\phi(u, v, w) = (\cos u \cos v \cos w, \cos u \cos v \sin w, \cos u \sin v, \sin u).$$

Demostreu que la imatge de  $\phi$  és un obert  $V$  de  $\mathbb{S}^3$  i que  $\phi$  és un homeomorfisme sobre  $V$ . Comproveu que  $(V, \phi^{-1})$  és compatible amb l'atles de l'apartat a) (per  $n = 3$ ).

11. Es considera a  $\mathbb{C}^{n+1} - \{0\}$  la relació d'equivalència definida per

$$z_1 \sim z_2 \iff z_1 = \lambda \cdot z_2 \quad \text{amb } \lambda \in \mathbb{C}^*.$$

Sigui  $\mathbb{C}P^n$  l'espai quocient de  $\mathbb{C}^{n+1} - \{0\}$  per aquesta relació d'equivalència. Demostreu que  $\mathbb{C}P^n$  admet una estructura de varietat diferenciable exhibint un atlas de l'estructura.

12. Si identifiquem  $\mathbb{R}^3 \equiv \mathbb{C} \times \mathbb{R}$  aleshores  $S^2 = \{(x, t) \in \mathbb{C} \times \mathbb{R} \mid |x|^2 + t^2 = 1\}$ . Demostreu que l'aplicació  $\tilde{F}: \mathbb{C}^2 - \{0\} \rightarrow S^2$  donada per

$$\tilde{F}(z, w) = \frac{(2z\bar{w}, |w|^2 - |z|^2)}{|z|^2 + |w|^2}$$

indueix un difeomorfisme  $F: \mathbb{C}P^1 \rightarrow S^2$ . *Indicació:* l'aplicació inversa de  $F$  està donada per  $F^{-1}(x, t) = [x : t + 1]$ .

Doneu una expressió en coordenades de l'aplicació lineal tangent  $T_p F: T_p \mathbb{C}P^1 \rightarrow T_{F(p)} S^2$  en un punt  $p \in \mathbb{C}P^1$  qualsevol.

13. Sigui  $M$  una varietat diferenciable connexa. Demostreu que per a tot parell de punts  $p, q \in M$  existeix una corba diferenciable  $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$ , tal que  $\gamma(0) = p$  i  $\gamma(1) = q$ .

*Indicació:* demostreu primer que existeix una tal corba que és diferenciable a trossos.

14. Sigui  $f: M \rightarrow N$  una aplicació diferenciable entre varietats. Suposem que  $T_p f = 0$  per a tot  $p \in M$ . Demostreu que si  $M$  és connexa llavors  $f$  és constant.

15. Considerem les cartes locals  $(U, \psi_1^{-1})$  i  $(U, \psi_2^{-1})$  de l'esfera unitat  $S^2$  de  $\mathbb{R}^3$  on  $U = \{(x, y, z) \in S^2 \mid z > 0\}$  i

$$\psi_1(u, v) = (u, v, \sqrt{1 - u^2 - v^2}), \quad \psi_2(\phi, \theta) = (\cos \phi, \sin \phi \cos \theta, \sin \phi \sin \theta).$$

Determineu les matrius de canvi entre les bases (locals) de camps vectorials  $\{\frac{\partial}{\partial u}, \frac{\partial}{\partial v}\}$  i  $\{\frac{\partial}{\partial \phi}, \frac{\partial}{\partial \theta}\}$ .

16. Es consideren les cartes  $\varphi, \psi: M \rightarrow \mathbb{R}^2$  de la varietat  $M = \mathbb{R}^2$  donades per  $\varphi(x_1, x_2) = (x_1, x_2)$  i  $\psi^{-1}(y_1, y_2) = (y_1, y_1 + \sinh y_2)$ . Determineu la relació entre les bases de camps vectorials  $\{\frac{\partial}{\partial x_1}, \frac{\partial}{\partial x_2}\}$  i  $\{\frac{\partial}{\partial y_1}, \frac{\partial}{\partial y_2}\}$  determinades per les cartes anteriors. (Observeu que  $\frac{\partial}{\partial y_1} \neq \frac{\partial}{\partial x_1}$  malgrat que  $y_1 = x_1$ .)

17. Donades dues constants  $a, b > 0$ , considerem l'aplicació  $F: \mathbb{T}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definida per

$$F(e^{i\theta}, e^{i\phi}) = ((a + b \cos \theta) \cos \phi, (a + b \cos \theta) \sin \phi, b \sin \theta).$$

- a) Demostreu que si  $a \leq b$  llavors  $F$  no és immersió.
- b) Demostreu que si  $a > b$  aleshores  $F$  és un *embedding*.

18. Demostreu que l'aplicació diferenciable  $F: S^2 \rightarrow \mathbb{R}^4$  definida per

$$F(x, y, z) = (x^2 - y^2, xy, xz, yz)$$

indueix un embedding diferenciable de  $\mathbb{R}P^2$  dins  $\mathbb{R}^4$ .

19. Sigui  $F: \mathbb{R}P^1 \times \mathbb{R}P^1 \rightarrow \mathbb{R}P^3$  definida per

$$F([x_0 : x_1], [y_0 : y_1]) = [x_0 y_0 : x_0 y_1 : x_1 y_0 : x_1 y_1]$$

Demostreu que  $F$  és un *embedding* diferenciable.

20. Sigui  $M$  el subconjunt de  $\mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3$  format pels parells de vectors  $(u, v)$  tals que la dimensió del subespai generat per  $\{u, v\}$  és 1.

- a) Demostreu que  $M$  és una subvarietat diferenciable de dimensió 4 de  $\mathbb{R}^6$  i trobeu un atlas de  $M$ .
- b) Determineu l'espai tangent a  $M$  en un punt  $(u, v)$  tal que  $u_1 \neq 0$ .
- c) Decidiu si es pot expressar  $M$  com el conjunt de les solucions de dues equacions definides en un obert de  $\mathbb{R}^6$ .
- d) Sigui  $F: M \rightarrow \mathbb{R}P^2$  definida per  $F(u, v) = \mathbb{R}u + \mathbb{R}v$ . Demostreu que  $F$  és diferenciable i trobeu la matriu de  $T_{(u,v)}F$  per a  $u = v = e_1$ , en bases convenients.