

# Exercícios de Geometria Riemanniana

## Índice

<b>1</b>	<b>Lista 1</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Exercícios do do Carmo</b>	<b>1</b>
2.1	Capítulo 0	1
2.2	Capítulo 1	3

## 1 Lista 1

**Exercício 2** Seja  $f : M^n \rightarrow N^m$  um mapa suave. Os campos  $X \in \mathfrak{X}(M)$  e  $\tilde{X} \in \mathfrak{X}(N)$  são ditos  $f$ -relacionados se  $df_p X_p = \tilde{X}_{f(p)}$ ,  $\forall p \in M$ . Mostre que se os campos  $X, Y \in \mathfrak{X}(M)$  são, respetivamente,  $f$ -relacionados com  $\tilde{X}, \tilde{Y} \in \mathfrak{X}(N)$  então  $[X, Y]$  é  $f$ -relacionado com  $[\tilde{X}, \tilde{Y}]$ .

*Solução.* Pegue  $p \in M$ . Queremos ver que

$$f_{*,p}[X, Y] \stackrel{\text{quero}}{=} [\tilde{X}, \tilde{Y}]_{f(p)}.$$

Pegue  $g \in \mathcal{F}(N)$ .

$$\begin{aligned} [\tilde{X}, \tilde{Y}]_{f(p)} &\stackrel{\text{def}}{=} \tilde{X}_{f(p)}(\tilde{Y}g) - \tilde{Y}_{f(p)}(\tilde{X}g) \\ &\stackrel{\text{hip}}{=} f_{*,p}(X_p)(\tilde{Y}g) - f_{*,p}(Y_p)(\tilde{X}g) \\ &= X_p((\tilde{Y}g) \circ f) - Y_p((\tilde{X}g) \circ f) \\ &\stackrel{\text{hip}}{=} X_p((f_{*,p}(Y))g \circ f) - Y_p((f_{*,p}(X))g \circ f) \end{aligned}$$

□

## 2 Exercícios do do Carmo

### 2.1 Capítulo 0

**Exercise 2** Prove que o fibrado tangente de uma variedade diferenciável  $M$  é orientável (mesmo que  $M$  não seja).

*Solution.* Es porque la diferencial de los cambios de coordenadas está dada por la identidad y una matriz lineal. Sí, porque por definición las trivializaciones locales de TM preservan la primera coordenada y son isomorfismos lineales en la parte del espacio vectorial. Entonces queda que

$$d(\varphi_U \circ \varphi_V^{-1}) = \left( \begin{array}{c|c} \text{Id} & 0 \\ \hline 0 & \xi \in \text{GL}(n) \end{array} \right)$$

pero no estoy seguro de por qué  $\xi$  preservaría orientación, i.e. que tenga determinante positivo... a menos de que...  $\square$

**Exercise 5 (Mergulho de  $P^2(\mathbb{R})$  em  $\mathbb{R}^4$ )** Seja  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$  dada por

$$F(x, y, z) = (x^2 - y^2, xy, xz, yz), \quad (x, y, z) = p \in \mathbb{R}^3.$$

Seja  $S^2 \subset \mathbb{R}^3$  a esfera unitária com centro na origem  $0 \in \mathbb{R}^3$ . Observe que a restrição  $\varphi := F|_{S^2}$  é tal que  $\varphi(p) = \varphi(-p)$ , e considere a aplicação  $\tilde{\varphi} : \mathbb{R}P^2 \rightarrow \mathbb{R}^4$  dada por

$$\tilde{\varphi}([p]) = \varphi(p), \quad [p] = \text{clase de equivalência de } p = \{p, -p\}$$

Prove que

- (a)  $\tilde{\varphi}$  é uma imersão.
- (b)  $\tilde{\varphi}$  é biunívoca; junto com (a) e a compacidade de  $\mathbb{R}P^2$ , isto implica que  $\tilde{\varphi}$  é um mergulho.

*Solution.*

- (a) Considere a carta  $\{z = 1\}$ . A representação coordenada de  $\tilde{\varphi}$  vira

$$(x, y) \mapsto (x^2 - y^2, xy, x, y)$$

cuja derivada como mapa  $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^4$  é

$$\begin{pmatrix} 2x & -2y \\ y & x \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

que é injetiva. Agora pegue a carta  $\{x = 1\}$ . Então a representação coordenada de  $\tilde{\varphi}$  vira

$$(y, z) \mapsto (1 - y^2, y, z, yz)$$

e tem derivada

$$\begin{pmatrix} -2y & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ z & y \end{pmatrix}$$

que também é injetiva. Seguramente algo análogo acontece na carta  $\{y = 1\}$ .

- (b)  $\tilde{\varphi}$  é injetiva. Pegue dois pontos  $p_1 := [x_1 : y_1 : z_1]$  e  $p_2 := [x_2 : y_2 : z_2]$  e suponha que  $\tilde{\varphi}(p_1) = \tilde{\varphi}(p_2)$ . I.e.,

$$x_1^2 - y_1^2 = x_2^2 - y_2^2, \quad x_1 y_1 = x_2 y_2, \quad x_1 z_1 = x_2 z_2, \quad y_1 z_1 = y_2 z_2$$

Suponha primeiro que  $z_1 \neq 0$ . Segue que

$$x_1 = \frac{z_2}{z_1} x_2, \quad y_1 = \frac{z_2}{z_1} y_2$$

logo

$$x_2^2 - y_2^2 = x_1^2 - y_1^2 = \left(\frac{z_2}{z_1}\right)^2 (x_2^2 - y_2^2) \implies z_2 = z_1 \implies x_1 = x_2, \quad y_1 = y_2$$

Em fim, uma imersão injetiva com domínio compacto é um mergulho porque é fechada: pegue um fechado no domínio, vira compacto, imagem é compacta, que é fechado. Pronto. .

□

**Exercício 8**  $\varphi : M_1 \rightarrow M_2$  difeo local. Se  $M_2$  é orientável, então  $M_1$  é orientável.

*Solução.* Defina: uma base  $\beta \subset T_p M$  é orientada se  $\varphi_* \beta$  é orientada em  $T_{\varphi(p)} M$ . Também definida porque  $\varphi$  é um difeomorfismo em  $p$ , i.e.  $\varphi_*$  é isomorfismo. Para mostrar que é contínua à la Lee, qualquer vizinhança de um ponto  $p \in M_1$ , a correspondente carta coordenada em  $\varphi(p)$ , um marco coordenado nela e puxe (pushforward) por  $\varphi^{-1}$  de volta para  $U$ . Difeomorfismo é muito bom: o pushforward dos campos vetoriais está bem definido. E por construção está orientado. □

## 2.2 Capítulo 1

**Exercise 1** Prove que a aplicação antípoda  $A : S^n \rightarrow S^n$  dada por  $A(p) = -p$  é uma isometria de  $S^n$ . Use este fato para introduzir uma métrica Riemanniana no espaço projetivo real  $\mathbb{RP}^n$  tal que a projeção natural  $\pi : S^n \rightarrow \mathbb{RP}^n$  seja uma isometria local.

*Solution.* Lembre que a métrica de  $S^n$  é a induzida pela métrica euclidiana, onde pensamos que  $T_p S^n \hookrightarrow T_p \mathbb{R}^{n+1}$ . É claro que  $A$  é uma isometria de  $\mathbb{R}^n$ , pois ela é a sua derivada (pois ela é linear), de forma que  $\langle v, w \rangle_p = \langle -v, -w \rangle_{A(p)} = \langle v, w \rangle_{-p}$ .

É um fato geral que se as transformações de coberta preservam a métrica, obtemos uma métrica no quociente de maneira natural, i.e. para dois vetores  $v, w \in T_p \mathbb{RP}^n$  definimos  $\langle v, w \rangle_p^{\mathbb{RP}^n} := \langle \tilde{v}, \tilde{w} \rangle_{\tilde{p} \in \pi^{-1}(p)}$ .

Para ver que a projeção natural é uma isometria local basta ver que a diferencial de  $A$  é um isomorfismo em cada ponto. Mas como ela é  $-A$ , isso é claro. □

**Exercício 7** Seja  $G$  um grupo de Lie compacto e conexo ( $\dim(G) = n$ ). O objetivo do exercício é provar que  $G$  possui uma métrica bi-invariante. Para isto, prove as seguintes etapas:

- (a) Seja  $\omega$  uma  $n$ -forma diferencial em  $G$  invariante à esquerda, isto é,  $L_x^* \omega = \omega$ , para todo  $x \in G$ . Prove que  $\omega$  é invariante à direita.

*Sugestão:* Para cada  $a \in G$ ,  $R_a^* \omega$  é invariante à esquerda. Decorre daí que  $R_a^* \omega = f(a)\omega$ . Verifique que  $f(ab) = f(a)f(b)$ , isto é,  $f : G \rightarrow \mathbb{R} \setminus \{0\}$  é um homomorfismo (contínuo) de  $G$  no grupo multiplicativo dos números reais. Como  $f(G)$  é um subgrupo compacto e conexo, conclui-se que  $f(G) = 1$ . Logo  $R_a^* \omega = \omega$ .

- (b) Mostre que existe uma  $n$ -forma diferencial invariante à esquerda  $\omega$  em  $G$ .
- (c) Seja  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  uma métrica invariante à esquerda em  $G$ . Seja  $\omega$  uma  $n$ -forma diferencial positiva invariante à esquerda em  $G$ , é defina uma nova métrica Riemanniana  $\langle \langle \cdot, \cdot \rangle \rangle$  em  $G$  por

$$\langle \langle u, v \rangle \rangle_p = \int_G \langle (dR_x)_y u, (dR_x)_y v \rangle_{y_x} \omega,$$

$$x, y \in G, \quad u, v \in T_y G$$

Prove que  $\langle \langle \cdot, \cdot \rangle \rangle$  é bi-invariante.

*Solução.*

- (a)
- (b)
- (c) Vou usar outra notação. Suponha que  $g$  é uma métrica invariante à esquerda em  $G$ . Definimos

$$\tilde{g} := \int_{x \in G} (R_x^* g) \omega$$

como operador  $\mathfrak{X}(G) \times \mathfrak{X}(G) \longrightarrow \mathcal{F}(G)$ .

Agora vamos ver que  $\tilde{g}$  é invariante à esquerda, i.e. queremos ver que para todo  $a \in G$ ,

$$\tilde{g} \stackrel{\text{quero}}{=} L_a^* \tilde{g} \stackrel{\text{def}}{=} L_a^* \int_G (R_x^* g) \omega.$$

Vamos ver que o pullback  $L_a^*$  pode “entrar na integral” e trocar de lugar com  $R_x^*$ , daí o resultado segue porque  $g$  é  $L_a$ -invariante. As contas acabam sendo que

$$\begin{aligned} L_a^* \int_G (R_x^* g) \omega &= \int_G L_a^* R_x^* g \omega = \int_G (L_a \circ R_x)^* g \omega = \int_G (R_x \circ L_a)^* g \omega \\ &= \int_G R_x^* L_a^* g \omega = \int_G R_x^* g \omega = \tilde{g} \end{aligned}$$

Para ver que  $\tilde{g}$  também é invariante à direita fazemos:

$$\tilde{g} \stackrel{\text{quero}}{=} R_a^* \tilde{g} \stackrel{\text{def}}{=} R_a^* \int_G (R_x^* g) \omega = \int_G R_a^* R_x^* g \omega = \int_G R_{ax}^* g \omega = \int_G R_x^* g \omega = \tilde{g}$$

porque estamos integrando em todo  $G$  e  $G \curvearrowright G$  transitivamente.

Para todo aquele que tem dúvida, aqui estão as contas da invarianza à esquerda super explicitas:

Fixe  $y \in G$  e  $u, v \in T_y G$ . Temos que

$$\begin{aligned}
(L_a^* \tilde{g})(u, v) &= L_a^* \left( \int_G (R_x^* g) \omega \right) (u, v) \\
&= \left( \int_G (R_x^* g) \omega \right) \left( (L_a)_{*, a^{-1}y} u, (L_a)_{*, a^{-1}y} v \right) \\
&= \int_G (R_x^* g) \left( (L_a)_{*, a^{-1}y} u, (L_a)_{*, a^{-1}y} v \right) \omega \\
&= \int_G g \left( (R_x)_{*, a^{-1}yx^{-1}} (L_a)_{*, a^{-1}y} u, (R_x)_{*, a^{-1}yx^{-1}} (L_a)_{*, a^{-1}y} v \right) \omega \\
&= \int_G g \left( (R_x \circ L_a)_{*, a^{-1}yx^{-1}} u, (R_x \circ L_a)_{*, a^{-1}yx^{-1}} v \right) \omega \\
\text{associatividade em } G &= \int_G g \left( (L_a \circ R_x)_{*, a^{-1}yx^{-1}} u, (L_a \circ R_x)_{*, a^{-1}yx^{-1}} v \right) \omega \\
&= \int_G g \left( (L_a)_{*, a^{-1}yx^{-1}} (R_x)_{*, yx^{-1}} u, (L_a)_{*, a^{-1}yx^{-1}} (R_x)_{*, yx^{-1}} v \right) \omega \\
&= \int_G \left( (L_a)^* g \right) \left( (R_x)_{*, yx^{-1}} u, (R_x)_{*, yx^{-1}} v \right) \omega \\
g \text{ invariante à esquerda} &= \int_G g \left( (R_x)_{*, yx^{-1}} u, (R_x)_{*, yx^{-1}} v \right) \omega \\
&\stackrel{\text{def}}{=} \tilde{g}(u, v).
\end{aligned}$$

onde  $R_x \circ L_a = L_a \circ R_x$  por associatividade de produto no grupo.

□