

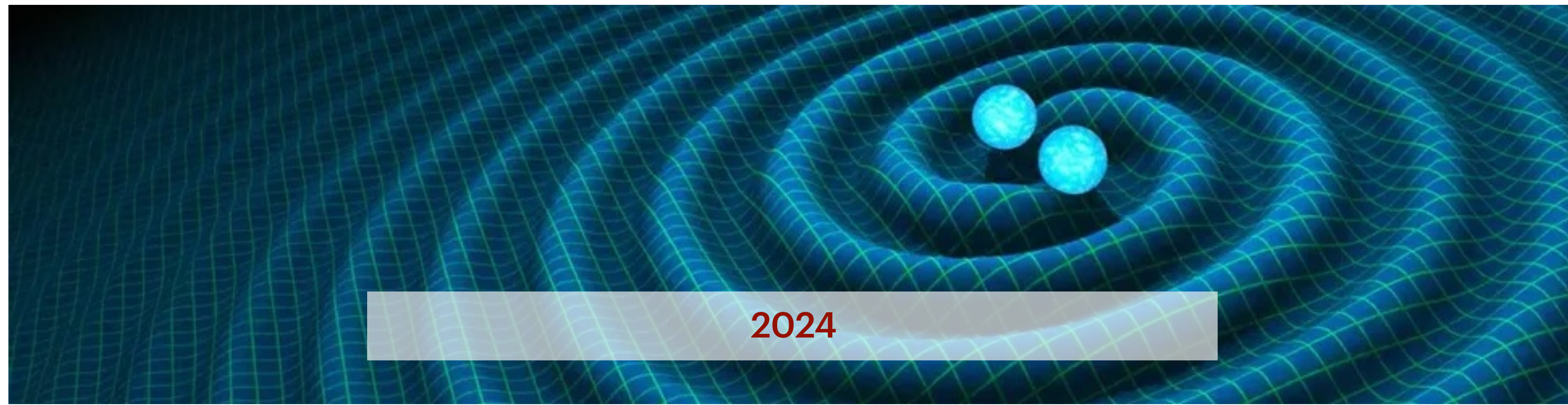
# Difeomorfismos, derivada de Lie e conservação de energia e momento



Davi C. Rodrigues  
Universidade Federal do Espírito Santo  
Vitória, ES - Brazil



**- Parte da disciplina Relatividade Geral -**



2024

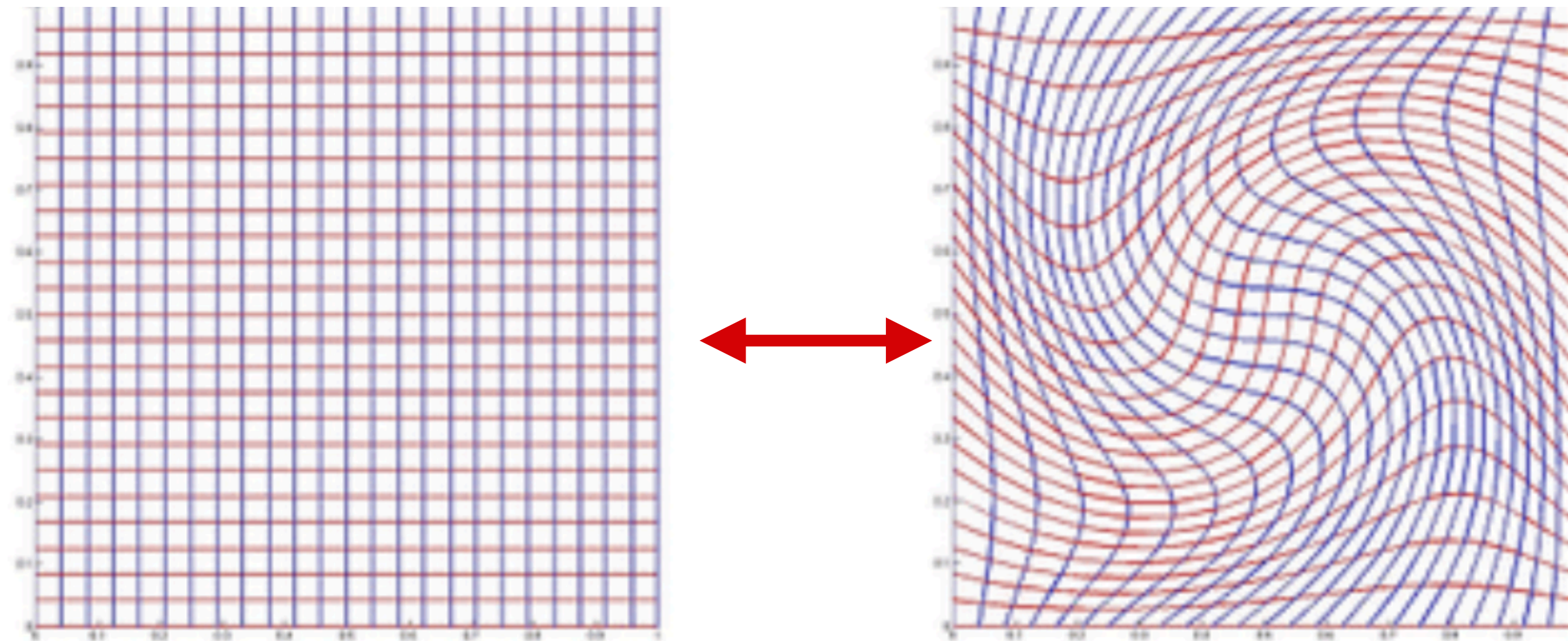


# Difeomorfismo

- **Definição:**

Sejam  $M$  e  $N$  duas variedades diferenciáveis e seja  $\phi : M \rightarrow N$  um mapa bijetivo e diferenciável. Então  $\phi$  é um *difeomorfismo*.

Em outras palavras, difeomorfismo é um isomorfismo entre variedades diferenciáveis.



- Acima uma visualização da atuação de um difeomorfismo. Duas interpretações:
  - ▶ Difeomorfismo ativo: trata-se de uma deformação suave da variedade em si.
  - ▶ Difeomorfismo passivo: visualize a deformação acima como uma mudança do sistema de coordenadas, que é capaz de descrever exatamente a mesma variedade original.

# Difeomorfismo

- Um exemplo concreto para variedades bidimensionais:

Em  $\mathbb{E}^3$ , considere uma variedade  $M$  dada por  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$  e com  $z \neq 1$ . Ou seja, uma esfera de raio 1, a menos de um ponto.

A variedade  $M$  pode ser mapeada numa variedade  $N$  de coordenadas  $(X, Y)$  dadas por:

$$(X, Y) = \left( \frac{x}{1-z}, \frac{y}{1-z} \right)$$

Não é difícil notar que o mapa acima é inversível e diferenciável, logo é um difeomorfismo. Essa projeção da esfera, a menos de um ponto, num plano é chamada de *projeção estereográfica*.

- A imagem a seguir mostra um mapa 2D da Terra numa projeção estereográfica em que  $z = 1$  corresponde ao pólo sul.

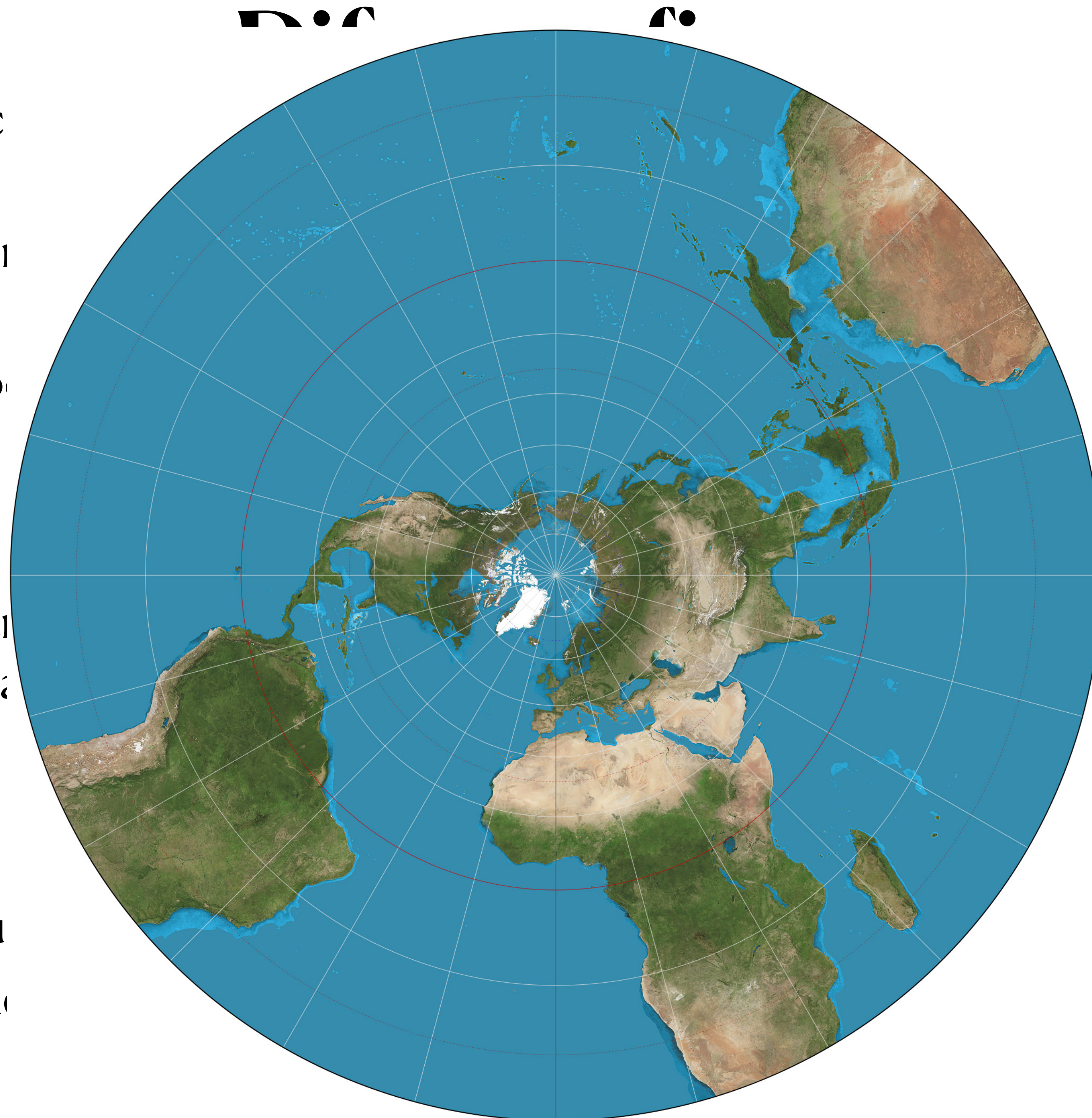


- Um exemplo conc  
Em  $\mathbb{E}^3$ , considere  
esfera de raio 1, a 1

A variedade  $M$  po

Não é difícil notar  
Essa projeção da  
*estereográfica*.

- A imagem a segu  
 $z = 1$  correspond



$z \neq 1$ . Ou seja, uma

,  $Y$ ) dadas por:

é um difeomorfismo.  
chamada de *projeção*

tereográfica em que



# Difeomorfismo

- Como um difeomorfismo associa uma variedade diferenciável a outra de forma suave, e como é uma transformação que tem inversa, diz-se que ambas as variedades são equivalentes (no contexto de geometria diferencial).
- Uma deformação infinitesimal de uma variedade, descrita por coordenadas  $x^\mu$ , pode ser expressa por

$$x'^\mu = x^\mu + \delta x^\mu .$$

Enfatizo que essa transformação pode igualmente ser vista como uma transformação de coordenadas ou uma deformação da variedade em si. No último caso, começa-se em uma variedade  $M$  e chega-se numa  $N$ . Mas como elas são conectadas por um difeomorfismo, é correto dizer, mesmo nesse caso que  $N$  é equivalente à  $M$  ( $N \sim M$ ) — Semelhantemente, um *doughnut* é equivalente a uma caneca (é um exemplo famoso).

- <https://www.gmanetwork.com/news/scitech/science/583886/when-is-a-coffee-mug-a-donut-topology-explains-it/story/>



# Difeomorfismo

- Cor  
com  
equ

- Uma  
exp

Enf  
coo  
vari  
com  
*dou*

- <http://topology-explains-it/story/>



ve, e  
são

e ser

o de  
uma  
no, é  
, um

nut-

# Difeomorfismo infinitesimal

- Sendo  $x^\mu$  e  $x'^\mu$  coordenadas respectivamente dos pontos  $p$  e  $p'$ , se eles forem suficientemente próximos, a diferença entre esses pontos define um vetor. Reciprocamente, a partir de um campo vetorial  $\xi^a(x)$  pode-se definir, ponto a ponto na variedade, translações infinitesimais.

- Denotando o difeomorfismo por  $\Phi : M \rightarrow N \sim M$ , escrevemos

$$\Phi^\mu(x) = x^\mu - \epsilon \xi^\mu(x) = x'^\mu,$$

em que  $\epsilon$  é o parâmetro infinitesimal que será considerado só até a primeira ordem.

-> Uma diferença infinitesimal de coordenadas  $\delta x^\mu$ , numa mesma variedade, define um vetor.

- Considerando a transformação em  $M$  induzida pelo campo vetorial  $\xi^a$ , podemos nos perguntar como um campo escalar  $\phi : M \rightarrow \mathbb{R}$  se transforma.



# Difeomorfismo infinitesimal

- Ou seja, desejamos calcular

$$\delta_\xi \phi(x) = \phi'(x) - \phi(x).$$

- Sabemos que

$$\phi'(x') = \phi(x) \quad \text{e} \quad \phi'(x') \approx \phi'(x) - \epsilon \xi^a \partial_a \phi(x).$$

Logo

$$\delta_\xi \phi(x) = \epsilon \xi^a \partial_a \phi(x).$$



# Difeomorfismo infinitesimal

- Analogamente,

$$\delta_{\xi} A^{\mu}(x) = A'^{\mu}(x) - A^{\mu}(x)$$

- Sabemos que

$$A'^{\mu}(x') = \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\nu}} A^{\nu}(x) = A^{\mu}(x) - \epsilon A^{\nu}(x) \partial_{\nu} \xi^{\mu}(x) \quad \text{e} \quad A'^{\mu}(x') \approx A'^{\mu}(x) - \epsilon \xi^{\nu}(x) \partial_{\nu} A^{\mu}(x)$$

- Logo

$$\delta_{\xi} A^{\mu} = \epsilon \xi^{\nu} \partial_{\nu} A^{\mu} - \epsilon A^{\nu} \partial_{\nu} \xi^{\mu} = \epsilon \xi^{\nu} \nabla_{\nu} A^{\mu} - \epsilon A^{\nu} \nabla_{\nu} \xi^{\mu}.$$

- **Exercício:** Mostre a última igualdade com derivadas covariantes.



# Difeomorfismo infinitesimal

- Para um tensor de rank-2 covariante,

$$\delta_{\xi} B_{\mu\nu}(x) = B'_{\mu\nu}(x) - B_{\mu\nu}(x)$$

vê-se que

$$\delta_{\xi} B_{\mu\nu} = \epsilon \left( \xi^{\lambda} \partial_{\lambda} B_{\mu\nu} + B_{\lambda\nu} \partial_{\mu} \xi^{\lambda} + B_{\mu\lambda} \partial_{\nu} \xi^{\lambda} \right) = \epsilon \left( \xi^{\lambda} \nabla_{\lambda} B_{\mu\nu} + B_{\lambda\nu} \nabla_{\mu} \xi^{\lambda} + B_{\mu\lambda} \nabla_{\nu} \xi^{\lambda} \right).$$

- **Exercício:** Mostre a última igualdade com derivadas covariantes.
- Logo, particularizando para a métrica:

$$\delta_{\xi} g_{\mu\nu} = \epsilon \nabla_{\mu} \xi_{\nu} + \epsilon \nabla_{\nu} \xi_{\mu}$$



# Derivada de Lie

- Nossas expressões para os difeomorfismos  $\delta_\xi T$  foram construídas a partir de expressões que dependem do sistema de coordenadas, mas chegamos em resultados independentes do sistema de coordenadas.
- É de se esperar que haja uma descrição mais geométrica das variações infinitesimais de interesse. Conforme veremos, as grandezas  $\delta_\xi T$  são essencialmente ***derivadas de Lie***.
- ***[Continuar vendo em especial livro do Carroll e/ou Lee - introduction to smooth manifolds]***