

## LISTA 5 DE GEOMETRIA DIFERENCIAL 2007

RICARDO SA EARP

- (1) Seja  $\mathbb{M}$  uma variedade Riemanniana de dimensão 2 (superfície Riemanniana). Seja  $z = x + iy, z \in U, U$  aberto, coordenada conforme em  $\mathbb{M}$ , i.e  $f : U \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{M}, z \mapsto f(z) \in \mathbb{M}$ , é uma parametrização conforme, em que a métrica induzida  $ds^2$  em  $U$  oriunda da métrica de  $\mathbb{M}$  está dada por  $ds^2 = \sigma^2 |dz|^2$ . Diz-se informalmente que  $ds^2$  é uma métrica conforme em  $\mathbb{M}$  (identificando  $U$  com sua imagem em  $V := f(U) \subset \mathbb{M}$ ).

Agora, considere o espaço produto  $\mathbb{M} \times \mathbb{R}$  munido da métrica produto. Assim  $(x, y, t)$  são coordenadas locais em  $\mathbb{M} \times \mathbb{R}$  ( $z = x + iy$  são coordenadas conformes (ou isotérmicas) em  $\mathbb{M}$  e  $t$  é a coordenada usual de  $\mathbb{R}$ ). Seja  $\Omega \subset \mathbb{C}$  um domínio e seja  $X : \Omega \rightarrow \mathbb{M} \times \mathbb{R}, w \mapsto (h(w), f(w))$ ,

$w = u + iv, u, v \in \mathbb{R}$  uma imersão de  $\Omega$  em  $\mathbb{M} \times \mathbb{R}$  (imagina  $h(\Omega) \subset V$ ). Diz-se que  $h(w)$  é a componente horizontal e que  $f(w)$  é a componente vertical. Seja  $\partial_x := \frac{\partial}{\partial x}, \partial_y := \frac{\partial}{\partial y}, \partial_t := \frac{\partial}{\partial t}$ , o referencial local do espaço tangente, onde  $\partial_x, \partial_y$  é um referencial do plano tangente à  $\mathbb{M}$  adaptado à  $f$  e  $\partial_t$  é o campo vertical canônico tangente à “reta”  $t \mapsto (*, t), * \in \mathbb{M}$ .

Relembre a notação complexa: Se  $g$  é uma função suave diferenciável (complexa) em  $\Omega$  então, define-se os operadores (complexos)  $g_w := \frac{1}{2}(g_u - ig_v)$ , e  $g_{\bar{w}} := \frac{1}{2}(g_u + ig_v)$ .

- (a) Mostre que  $X : \Omega \rightarrow \mathbb{M} \times \mathbb{R}, w = u + iv \mapsto (h(w), f(w))$ , é uma imersão conforme, se e só se  $(f_w)^2 = -(\sigma \circ h)^2 h_w \bar{h}_w$ .
- (b) Conclua que a métrica induzida por  $X$ , escrita da forma  $\mu^2 |dw|^2$ , está dada por (usando a linguagem complexa)  $\mu^2 = (\sigma \circ h)^2 (|h_w| + |h_{\bar{w}}|)^2$ .
- (2) Considere o disco de Poincaré  $\mathbb{H}^2$ , i.e o disco aberto  $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2, x^2 + y^2 < 1\}$ , munido da métrica hiperbólica  $\frac{4}{(1-|z|^2)^2} |dz|^2$ . Seja  $\rho$  a *distância hiperbólica* de um ponto  $(x, y)$  à origem (raio hiperbólico).
- (a) Mostre que  $R = \sqrt{x^2 + y^2} = \tanh \rho/2$ .
- (b) Mostre que a métrica  $ds^2$  no produto  $\mathbb{H}^2 \times \mathbb{R}$  em coordenadas cilíndricas  $(\rho, \theta, t)$ , é dada por  $ds^2 = d\rho^2 + \sinh^2 \rho d\theta^2 + dt^2$ .

- (c) Seja  $\ell \in \mathbb{R}$ . Seja  $S$  uma superfície imersa em  $\mathbb{H}^2 \times \mathbb{R}$  dada por

$$X(\rho(s), \varphi(s, \tau)) = (\tanh \rho/2 \cos \varphi, \tanh \rho/2 \sin \varphi, \lambda(\rho) + \ell \varphi), \quad s, \tau \in \mathbb{R}$$

Mostre que a métrica induzida em  $S$ , tomando coordenadas cilíndricas em  $\mathbb{H}^2 \times \mathbb{R}$ , está dada por

$$d\mu^2 = (1 + \lambda'^2) d\rho^2 + 2\ell\lambda' d\rho d\varphi + (\ell^2 + \sinh^2 \rho) d\varphi^2$$

- (3) Considerando  $\mathbb{S}^2 = \mathbb{C} \cup \{\infty\}$ , com a métrica esférica  $\frac{4}{(1+|z|^2)^2} |dz|^2$ , faça uma análise parecida com a que foi feita acima no item (2) considerando coordenadas cilíndricas  $(\rho, \theta, t)$  em  $\mathbb{S}^2 \times \mathbb{R}$ , trocando  $\sinh \rho \rightarrow \sin \rho$ .
- (4) Considere  $\mathbb{R}^{1,n+1} := \mathbb{R}^{n+2}$  munido com a *métrica de Lorentz*  $Q = dx_0^2 + dx_1^2 + dx_3^2 \cdots + dx_{n+1}^2$ . A seguinte superfície “space-like”  $\mathcal{S} \subset \mathbb{R}^{1,n+1}$  com a *métrica Riemanniana induzida* dá origem ao *modelo de Minkowski* do espaço hiperbólico  $\mathbb{H}^{n+1}$ :  
 $S := \{x = (x_0, \mathbf{x}) \in \mathbb{R}^{n+2}; \mathbf{x} \in \mathbb{R}^{n+1}, x_0 > 0, Q(x) = |\mathbf{x}|^2 - x_0^2 = -1\}$ .  
 Por definição o grupo de isometrias de  $\mathcal{S}$ , denotado por  $O^+(1, n+1)$  preserva esta métrica.
- (a) Considere as matrizes

$$\begin{bmatrix} \cosh t & \sinh t & 0 & \cdots & 0 \\ \sinh t & \cosh t & 0 & \cdots & 0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

Mostre que o conjunto de tais matrizes constitui um subgrupo  $\Gamma \subset O^+(1, n+1)$  a 1-parâmetro de isometrias de  $\mathcal{S}$

- (b) Mostre que com a ajuda de uma “rotação horizontal”, que é uma isometria de  $\mathcal{S}$ , pode-se levar qualquer ponto  $(x_0, \mathbf{x}) \in \mathcal{S}$  num ponto da forma  $v = (x_0, |\mathbf{x}|\mathbf{e}_1) \in \mathcal{S}$ , onde  $\mathbf{e}_1 = (1, 0, 0, \dots, 0)$ . Logo como  $v \in \mathcal{S}$ , pode-se escrever  $v$  da forma  $v = (\cosh s, \sinh s \mathbf{e}_1)$ , para algum  $s \in \mathbb{R}$ .
- (c) Mostre que com a ajuda do subgrupo  $\Gamma$  acima pode-se enviar  $v$  ao ponto  $(1, 0)$ , tomando  $t = -s$ .
- (d) Conclua que o grupo de isometrias de  $\mathcal{S}$  age transitivamente em  $\mathcal{S}$ .

- (5) Mostre que o círculo hiperbólico de raio hiperbólico  $\rho$  centrado no ponto  $i$  de  $\mathbb{H}^2$  está dado por

$$\begin{aligned} x &= \sinh \rho \cos \theta \\ y &= \sinh \rho \sin \theta + \cosh \rho, \quad \theta \in [0, 2\pi] \end{aligned}$$

Logo, é um círculo Euclideano de centro  $(0, \cosh \rho)$  e raio  $R = \sinh \rho$ .

- (6) Mostre que o comprimento de um círculo hiperbólico em  $\mathcal{D}$  de raio hiperbólico  $\rho > 0$  é  $2\pi \sinh \rho$  e que a área de um disco hiperbólico em  $\mathcal{D}$  de raio hiperbólico  $\rho$  é  $4\pi \sinh^2 \rho/2$ .
- (7) Seja  $\mathbb{H}^3 := \{(x, y, z); z > 0\}$ . Considere a semi-esfera  $S = S_r(a) := \{p = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3; |p - a|_{\mathbb{R}^3} = r, z > 0\}$ , onde  $a \in \{(x, y, z); z = 0\}$  e  $r > 0$ . Considere a em reflexão, ou *simetria* ou *inversão* com respeito à  $S$  definida por

$$I(p) = a + \frac{r^2}{|p - a|_{\mathbb{R}^3}^2} \cdot (p - a)$$

- (a) Mostre que  $I$  é um difeomorfismo anti-conforme preservando  $\mathbb{H}^3$ , levando  $\partial_\infty \mathbb{H}^3$  em si mesmo, deixando fixos todos os pontos de  $S$  e satisfazendo  $I \circ I(p) = p$ , para todos os pontos  $p \in \mathbb{H}^3$ . Mostre que  $I$  provém de uma única inversão em um círculo em  $\partial_\infty \mathbb{H}^3 \equiv \mathbb{C} \cup \{\infty\}$ .
- (b) Mostre que  $I$  leva as calotas esféricas, , semi-planos verticais, semi-planos inclinados, planos horizontais, esferas em  $\mathbb{H}^3$  em calotas esféricas, ou semi-planos verticais, ou semi-planos inclinados, ou planos horizontais ou esferas em  $\mathbb{H}^3$ . Deduza que  $I$  leva círculos ou retas em círculos ou retas. Faça um exame minucioso e discuta cada caso separadamente examinando todas as possibilidades como você fez, anteriormente, com as inversões em círculos.
- (c) Mostre que se  $p, q \in \mathbb{H}^3$ , então

$$|I(p) - I(q)|_{\mathbb{R}^3} = \frac{r^2 |p - q|_{\mathbb{R}^3}}{|p - a|_{\mathbb{R}^3} |q - a|_{\mathbb{R}^3}}$$

Considere  $\mathbb{H}^3$  o espaço hiperbólico munido da métrica hiperbólica

$$ds^2 = \frac{1}{z^2} \cdot (dx^2 + dy^2 + dz^2)$$

- (8) Mostre *com todos os detalhes* que a inversão  $I$  do item 1) é uma isometria *negativa* de  $\mathbb{H}^3$ .

Lembremos que as *geodésicas* de  $\mathbb{H}^3$  são as semi-retas verticais contidas em  $\mathbb{H}^3$  partindo do bordo assintótico ( $\partial_\infty \mathbb{H}^3$ ) e os semi-círculos em  $\mathbb{H}^3$  ortogonais à  $\partial_\infty \mathbb{H}^3$ .

- (9) Mostre que de fato as curvas descritas logo acima são todas as geodésicas de  $\mathbb{H}^3$ . Mostre que dada duas geodésicas  $\gamma_1$  e  $\gamma_2$  existe uma isometria positiva de  $\mathbb{H}^3$  levando  $\gamma_1$  em  $\gamma_2$ .
- (10) Mostre que  $F : B^3 \rightarrow \mathbb{H}^3$  definida por  $F(x, y, z) = \frac{2(x, y, z + 1)}{x^2 + y^2 + (z + 1)^2} - (0, 0, 1)$

produz uma isometria global de  $B^3$  em  $\mathbb{H}^3$  que inverte orientações. Descreva geometricamente  $F$  e dê sua inversa. Além disso modifique ligeiramente  $F$  e obtenha uma isometria positiva. Descreva as geodésicas no modelo da bola.

NOTA:

Dizemos que uma superfície  $M$  é *totalmente geodésica*, se dado um ponto  $p$  de  $M$  tem-se que toda geodésica  $\gamma$  de  $M$  partindo de  $p$  é geodésica de  $\mathbb{H}^3$ . Dizemos que uma superfície  $M$  é uma superfície *equidistante* se  $M$  é o lugar geométrico dos pontos em  $\mathbb{H}^3$  que possuem mesma distância fixada  $\rho$  de uma superfície totalmente geodésica. Dizemos que  $M$  é uma *esfera geodésica* se  $M$  é o lugar geométrico dos pontos em  $\mathbb{H}^3$  que possuem mesma distância fixada  $\rho$  de um ponto fixado  $p$ . Dizemos que  $M$  é uma *horosfera* se existe  $p \in M$  tal que  $M$  é o limite em  $\mathbb{H}^3$  de esferas de raios variados  $\rho$  que passam por  $p$  fazendo  $\rho \rightarrow \infty$ . Tais superfícies geométricas são totalmente umbílicas em  $\mathbb{H}^3$ .