



Geometria Riemanniana - 1º semestre de 2009/10

Exame 2 - Parte 1 - 29/01/2010

Duração: 1 hora e 30 minutos

Apresente todos os cálculos e justificações relevantes

1) Considere os campos vectoriais em \mathbb{R}^3 dados por

$$X = \sqrt{x^2 + y^2} \frac{\partial}{\partial x} \quad , \quad Y = z \frac{\partial}{\partial z} \quad , \quad Z = z^{13} \frac{\partial}{\partial y} - 10845783 y^{44} \frac{\partial}{\partial x} .$$

(1 v) (a) Calcule $[X, Y]$.

(1 v) (b) Calcule $[L_X, L_Y] Z$.

2) Considere a parametrização $\varphi : U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por

$$\varphi(t, \theta) = (h(t) \cos \theta, h(t) \sin \theta, f(t)) ,$$

onde

$$U = \{(t, \theta) \in \mathbb{R}^2 : -\infty < t < \infty, 0 < \theta < 2\pi\}$$

e $h, f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ são funções diferenciáveis tais que $h > 0$ e

$$(h'(t))^2 + (f'(t))^2 = 1 .$$

(3 v) Mostre que φ é uma imersão.

3) Considere o campo vectorial em $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ dado por

$$X = \sqrt{x^2 + y^2} \frac{\partial}{\partial x} .$$

(5 v) (a) Determine a sua curva integral.

Sugestão: use as funções $\exp[\pm t]$, $\sinh(t + c)$ para resolver as equações.

(1 v) (b) Será X completo?

(2 v) (c) O fluxo de X define uma acção de \mathbb{R} em $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$. Determine as suas órbitas.

4) Seja $M = S^2 \times S^2$ e considere a seguinte acção de grupo em M ,

$$e^{i\theta} \cdot (u, v) = (e^{i\theta} \cdot u, e^{2i\theta} \cdot v),$$

onde $u \in S^2 \subset \mathbb{R}^3$, $v \in S^2 \subset \mathbb{R}^3$, $e^{i\theta} \in S^1$, e onde $e^{i\theta} \cdot u$ descreve a rotação da esfera S^2 (centrada na origem) por um ângulo θ em torno do eixo $0z$.

- (3 v) (a) Determine os pontos fixos desta acção.
- (4 v) (b) Determine os estabilizadores não-triviais. (Recorde-se que o estabilizador de $p \in M$ é o subgrupo $G_p \subset G$ dado por $G_p = \{g \in G | g \cdot p = p\}$).

$\Sigma = 20$ v



Geometria Riemanniana - 1º semestre de 2009/10

Exame 2 - Parte 2 - 29/01/2010

Duração: 1 hora e 30 minutos

Apresente todos os cálculos e justificações relevantes

1) Seja (M, g) a variedade Riemanniana definida por $M = \mathbb{R}^2$ e

$$g = dr \otimes dr + \sinh^2 r d\theta \otimes d\theta ,$$

onde (r, θ) são as habituais coordenadas polares em \mathbb{R}^2 .

(3 v) (a) Determine as formas de conexão associadas ao referencial ortonormado

$$X_1 = \frac{\partial}{\partial r} , \quad X_2 = \frac{1}{\sinh r} \frac{\partial}{\partial \theta} .$$

(3 v) (b) Mostre que as equações locais de uma geodésica são

$$\begin{aligned} \ddot{r} - \sinh r \cosh r \dot{\theta}^2 &= 0 , \\ \ddot{\theta} + 2 \frac{\cosh r}{\sinh r} \dot{r} \dot{\theta} &= 0 . \end{aligned}$$

(1 v) (c) Mostre que todas as linhas rectas passando pela origem são geodésicas.

(2 v) (d) Mostre que (M, g) possui curvatura de Gauss $K = -1$.

(4 v) (e) Seja $C = \{r_0 < r < r_1\} \subset M$ uma coroa circular. Mostre que não existe nenhum mergulho isométrico $f : C \rightarrow \mathbb{R}^3$ da forma

$$f(r, \theta) = (\rho(r) \cos \theta, \rho(r) \sin \theta, z(r)) .$$

2) Seja $(M, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ uma variedade Riemanniana de dimensão n , $\{X_1, \dots, X_n\}$ um referencial móvel definido nalgum aberto $V \subset M$, e $\{w^1, \dots, w^n\}$ o co-referencial dual. Definem-se as funções de estrutura D^k_{ij} do referencial através de

$$[X_i, X_j] = \sum_{k=1}^n D^k_{ij} X_k ,$$

e os símbolos de Christoffel mediante

$$\nabla_{X_i} X_j = \sum_{k=1}^n \Gamma^k_{ij} X_k ,$$

onde ∇ é a conexão de Levi-Civita.

Mostre que:

(2 v) (a) $D^i_{jk} = \Gamma^i_{jk} - \Gamma^i_{kj}$;

(b)

$$\Gamma^i_{jk} = \frac{1}{2} \sum_{l=1}^n g^{il} (X_j \cdot g_{kl} + X_k \cdot g_{jl} - X_l \cdot g_{jk}) + \frac{1}{2} D^i_{jk} - \frac{1}{2} \sum_{l,m=1}^n g^{il} (g_{jm} D^m_{kl} + g_{km} D^m_{jl}) ;$$

(2 v)

(3 v) (c) $dw^i + \frac{1}{2} \sum_{j,k=1}^n D^i_{jk} w^j \wedge w^k = 0$.

$\Sigma = 20$ v

Formulário

- Equações de estrutura de Cartan num referencial móvel ortonormado $\{X_i\}_{i=1,\dots,n}$:

$$\begin{aligned} dw^i &= \sum_{j=1}^n w^j \wedge w_j^i , \\ w_i^j &= -w_j^i , \\ dw_i^j &= \Omega_i^j + \sum_{k=1}^n w_i^k \wedge w_k^j . \end{aligned}$$

- Em duas dimensões, $\Omega_i^j = -K w^i \wedge w^j$.
- Equações locais de uma geodésica (em coordenadas locais (x^1, \dots, x^n)):

$$\ddot{x}^i + \sum_{j,k=1}^n \Gamma^i_{jk} \dot{x}^j \dot{x}^k = 0 .$$

- Torsão: $T(X, Y) = \nabla_X Y - \nabla_Y X - [X, Y]$.
- Fórmula de Koszul:

$$\begin{aligned} 2 \langle \nabla_X Y, Z \rangle &= X \cdot \langle Y, Z \rangle + Y \cdot \langle X, Z \rangle - Z \cdot \langle X, Y \rangle \\ &\quad - \langle [X, Z], Y \rangle - \langle [Y, Z], X \rangle + \langle [X, Y], Z \rangle . \end{aligned}$$

- Seja w uma forma de grau 1, e X, Y campos vectoriais. Então:

$$dw(X, Y) = X \cdot (w(Y)) - Y \cdot (w(X)) - w([X, Y]) .$$