

Einführung in die Riemannsche, Symplektische und Kontaktgeometrie

Übungsblatt 11

Aufgabe 1. Zeigen Sie die folgenden Aussagen über die Kontaktmannigfaltigkeit $(M, \xi = \ker \alpha)$.

- (a) Das Reeb-Vektorfeld R_α ist ein Kontaktvektorfeld für ξ . Der Fluß von R_α erhält sogar die Kontaktform α .
- (b) Das Reeb-Vektorfeld ist genau das Kontaktvektorfeld für $\xi = \ker \alpha$, das (bzgl. α) der Hamiltonfunktion $H \equiv 1$ entspricht.
- (c) Ist $f: M \rightarrow \mathbb{R}^+$ eine differenzierbare Funktion, so ist das Reeb-Vektorfeld der Kontaktform $f\alpha$ das Kontaktvektorfeld, das (bzgl. α) der Funktion $H = 1/f$ entspricht.
- (c) Ist X Kontaktvektorfeld für ξ mit $H_X := \alpha(X) > 0$, so gibt es eine Kontaktform für ξ , für die X das Reeb-Vektorfeld ist.

Aufgabe 2. (a) Berechnen Sie das Reeb-Vektorfeld der Kontaktform auf dem \mathbb{R}^3 , die in Zylinderkoordinaten (r, φ, z) gegeben ist durch

$$\alpha = \frac{dz + r^2 d\varphi}{(1 + r^2 + z^2)^2}.$$

(Aufgabe 1 könnte hier hilfreich sein.)

- (b) Finden Sie eine periodische Bahn dieses Reeb-Vektorfeldes, und zeigen Sie damit, daß es keinen Diffeomorphismus ϕ des \mathbb{R}^3 mit $\phi^*\alpha = dz + r^2 d\varphi$ gibt.

Aufgabe 3. Es sei (V, ω) ein symplektischer Vektorraum der Dimension $2n$. Eine Basis $e_1, f_1, \dots, e_n, f_n$ für V mit

$$\omega(e_i, e_j) = \omega(f_i, f_j) = 0 \quad \text{und} \quad \omega(e_i, f_j) = \delta_{ij}$$

nennen wir **symplektische Basis**. Zeigen Sie:

- (i) Ist $U \subset V$ ein symplektischer Unterraum, so gibt es eine symplektische Basis für U derart, daß $e_1, f_1, \dots, e_k, f_k$ eine Basis für U ist.

- (ii) Ist $U \subset V$ ein isotroper Unterraum, so gibt es eine symplektische Basis für V derart, daß e_1, \dots, e_k Basis für U ist.
- (iii) Ist $U \subset V$ ein koisotroper Unterraum, so gibt es eine symplektische Basis für V derart, daß $e_1, \dots, e_n, f_1, \dots, f_k$ Basis für U ist.
- (iv) Ist $U \subset V$ ein Lagrange-Unterraum, so gibt es eine symplektische Basis für V derart, daß e_1, \dots, e_n Basis für U ist.
- (v) Ist $U \subset V$ ein Unterraum und J eine ω -kompatible komplexe Struktur auf V , so ist $J(U)$ ein zu U^\perp komplementärer Unterraum von V .

Aufgabe 4. Auf dem Vektorraum \mathbb{R}^{2n} mit Koordinaten $(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_n)$ bezeichnen wir mit $dx_1, \dots, dx_n, dy_1, \dots, dy_n$ die duale Basis zur Standardbasis, d.h. $dx_i(\partial_{x_j}) = \delta_{ij}$, $dx_i(\partial_{y_j}) = 0$ etc. Mit $\langle \cdot, \cdot \rangle$ sei das Standardskalarprodukt auf dem \mathbb{R}^n (sic!) bezeichnet.

Die gewöhnliche symplektische Form Ω auf dem Vektorraum \mathbb{R}^{2n} ist dann gegeben durch

$$\Omega = dx_1 \wedge dy_1 + \dots + dx_n \wedge dy_n.$$

Man schreibe Vektoren in \mathbb{R}^{2n} in der Form $\begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \end{pmatrix}$ mit $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$.

- (a) Zeigen Sie, daß

$$\Omega \left(\begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \mathbf{x}' \\ \mathbf{y}' \end{pmatrix} \right) = \langle \mathbf{x}, \mathbf{y}' \rangle - \langle \mathbf{y}, \mathbf{x}' \rangle.$$

- (b) Sei $\text{Sp}^+(2n)$ die Gruppe der positiv konformen symplektischen $(2n \times 2n)$ -Matrizen, d.h. $\text{Sp}^+(2n)$ besteht aus den reellen $(2n \times 2n)$ -Matrizen, für die ein $\lambda \in \mathbb{R}^+$ existiert, so daß

$$\Omega \left(S \begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \end{pmatrix}, S \begin{pmatrix} \mathbf{x}' \\ \mathbf{y}' \end{pmatrix} \right) = \lambda \cdot \Omega \left(\begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \mathbf{x}' \\ \mathbf{y}' \end{pmatrix} \right) \quad \text{für alle } \begin{pmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \mathbf{x}' \\ \mathbf{y}' \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2n}.$$

Schreibe eine reelle $(2n \times 2n)$ -Matrix S in Blockform

$$S = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$$

mit reellen $(n \times n)$ -Matrizen A, B, C, D . Zeigen Sie, daß S genau dann in $\text{Sp}(2n)^+$ liegt, wenn

$$\begin{aligned} A^t C &= C^t A \\ B^t D &= D^t B \\ A^t D - C^t B &= \lambda \cdot I_n \end{aligned}$$

für ein $\lambda \in \mathbb{R}^+$. Hier bezeichnet I_n die $(n \times n)$ -Einheitsmatrix.

Abgabe: Dienstag, 6.7.21
bis spätestens 12:00 Uhr im ILIAS-Kurs