

Einführung in die Riemannsche, Symplektische und Kontaktgeometrie

Übungsblatt 13

Aufgabe 1. (a) Zeigen Sie, daß das Integral $\int_a^b L(t, \mathbf{q}, \mathbf{v}) dt$ über eine Lagrange-Funktion $L \in C^2([a, b] \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n)$ kritisch ist für $\mathbf{q} = \alpha(t)$, $\mathbf{v} = \dot{\alpha}(t)$ (mit festen Endpunkten von α) genau dann, wenn das System

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial v_i}(t, \alpha(t), \dot{\alpha}(t)) \right) - \frac{\partial L}{\partial q_i}(t, \alpha(t), \dot{\alpha}(t)) = 0, \quad i = 1, \dots, n$$

von Euler–Lagrange-Gleichungen erfüllt ist (Bemerkung (2), Seite 160 im Skript).

(b) Beweisen Sie die erste Variationsformel für das Bogenlängenfunktional (Satz 8.5).

Aufgabe 2. Es sei (W, ω) eine symplektische Mannigfaltigkeit der Dimension $2n$, und $M \subset W$ eine Hyperfläche vom Kontakttyp, d.h. es existiere ein Liouville-Vektorfeld Y für ω , definiert in einer Umgebung von M in W , das nirgends tangential an die Untermannigfaltigkeit M der Kodimension 1 ist. Wie wir in der Vorlesung gesehen hatten, ist die 1-Form $\alpha := i_Y \omega|_{TM}$ dann eine Kontaktform auf M .

Sei nun weiter $H: W \rightarrow \mathbb{R}$ eine glatte Funktion, so daß $H^{-1}(0) = M$ und $dH|_M \neq 0$, d.h. $d_p H: T_p W \rightarrow \mathbb{R}$ ist für kein $p \in M$ die Nullabbildung; anders formuliert, der Gradient von H verschwindet nicht längs M . Zeigen Sie:

(a) Die 2-Form σ auf M , die man durch Einschränkung von ω auf Tangentialvektoren von M erhält, stimmt mit $d\alpha$ überein.

(b) Der Kern von σ in $p \in M$, d.h.

$$\ker \sigma_p := \{X \in T_p M: \sigma_p(X, Z) = 0 \text{ für alle } Z \in T_p M\},$$

ist 1-dimensional, und wird sowohl von R_α als auch vom Hamiltonschen Vektorfeld X_H aufgespannt.

(c) Folgern Sie, daß der Reeb-Fluß auf M bis auf Reparametrisierung der Hamiltonsche Fluß ist.

In den Aufgaben 3 und 4 sei (B, g) eine Riemannsche Mannigfaltigkeit. Wie in Aufgabe 4 von Übungsblatt 9 gesehen, können wir dann vom Einheitstangentialbündel STB sprechen. Definiere $\Psi: TB \rightarrow T^*B$ durch $\Psi(X) = g_b(X, \cdot)|_{T_b B}$ für $X \in T_b B$. Dann ist Ψ ein Diffeomorphismus (vergl. Aufgabe 4 (b) unten) und $\Psi_b := \Psi|_{T_b B}: T_b B \rightarrow T_b^* B$ ein linearer Isomorphismus.

b.w.

Die duale Bündelmetrik auf T^*B ist definiert durch $g_b^*(u_1, u_2) := g_b(\Psi_b^{-1}(u_1), \Psi_b^{-1}(u_2))$ für $u_1, u_2 \in T_b^*B$. Dann ist auch das Einheitskotangententialbündel ST^*B erklärt, und Ψ bildet STB diffeomorph auf ST^*B ab.

Aufgabe 3. Es seien $\mathbf{q} = (q^1, \dots, q^n)$ lokale Koordinaten auf B , und $\mathbf{p} = (p_1, \dots, p_n)$ die entsprechenden dualen Koordinaten im Kotangententialbündel, d.h.

$$(q^1, \dots, q^n, p_1, \dots, p_n) = \left(\sum_{j=1}^n p_j dq^j \right)_{(q^1, \dots, q^n)}.$$

Wie wir gesehen hatten, ist die in lokalen Koordinaten durch $\mathbf{p} d\mathbf{q}$ beschriebene 1-Form λ tatsächlich kanonisch und global auf T^*B definiert, und $\omega := d\lambda$ ist eine symplektische Form auf T^*B .

- Zeigen Sie, daß durch die Gleichung $i_Y \omega = \lambda$ ein Liouville-Vektorfeld auf T^*B definiert ist.
- Verifizieren Sie, daß dieses Vektorfeld in lokalen Koordinaten durch $\mathbf{p} \partial_{\mathbf{p}}$ beschrieben ist, also das radiale Vektorfeld in Faserrichtung von T^*B ist.
- Folgern Sie, daß die Integralkurve u von Y durch den Punkt $(\mathbf{q}_0, \mathbf{p}_0)$ beschrieben wird durch $u(t) = (\mathbf{q}_0, e^t \mathbf{p}_0)$.
- Berechnen Sie $g_{b_0}^*(u(t), u(t))$, und benutzen Sie dies, um zu zeigen, daß Y transversal zu ST^*B ist. Nach Satz 8.7 der Vorlesung bedeutet dies, daß die Einschränkung von λ auf ST^*B eine Kontaktform ist.
- Überlegen Sie sich, daß die so definierte Kontaktstruktur auf ST^*B unter dem Diffeomorphismus $\Psi: STB \rightarrow ST^*B$ diffeomorph zu der auf Übungsblatt 9 definierten Kontaktstruktur auf STB ist.

Aufgabe 4. (a) Seien zunächst $\mathbf{q} = (q^1, \dots, q^n)$ beliebige lokale Koordinaten um $b \in B$. Schreibe $X \in T_b B$ als $X = v^i \partial_{q^i}$. Rechnen Sie nach, daß

$$\Psi_b(X)(\partial_{q^j}) = g_{ij}(\mathbf{q}) v^i.$$

- Folgern Sie, daß bzgl. der Basen $\partial_{q^1}, \dots, \partial_{q^n}$ und dq^1, \dots, dq^n von $T_b B$ bzw. $T_b^* B$ der Isomorphismus Ψ_b gegeben ist durch

$$\begin{pmatrix} p_1 \\ \vdots \\ p_n \end{pmatrix} = (g_{ij}(\mathbf{q})) \begin{pmatrix} v^1 \\ \vdots \\ v^n \end{pmatrix},$$

d.h. $\Psi(\mathbf{q}, \mathbf{v}) = (\mathbf{q}, (g_{ij}(\mathbf{q}))\mathbf{v})$.

- Seien nun \mathbf{q} Normalkoordinaten um $b = \mathbf{0}$. Verifizieren Sie, daß dann $\Psi_b(\mathbf{0}, \mathbf{v}) = (\mathbf{0}, \mathbf{v})$.
- Zeigen Sie weiter, durch Betrachten einer Kurve $t \mapsto (\mathbf{q}(t), \mathbf{v}(t))$ mit $\mathbf{q}(0) = \mathbf{0}$, mittels der Gleichung aus (b) und den Eigenschaften von Normalkoordinaten, daß $T_{(\mathbf{0}, \mathbf{v})} \Psi(\dot{\mathbf{q}}, \dot{\mathbf{v}}) = (\dot{\mathbf{q}}, \dot{\mathbf{v}})$.

Abgabe: Dienstag, 20.7.21

bis spätestens 12:00 Uhr im ILIAS-Kurs