

# Einführung in die Riemannsche, Symplektische und Kontaktgeometrie

## Übungsblatt 10

**Aufgabe 1.** In dieser Aufgabe wollen wir die heuristisch einleuchtende Aussage beweisen, daß ein Vektorfeld  $X$  auf einer Kontaktmannigfaltigkeit  $(M, \xi = \ker \alpha)$  genau dann ein Kontaktvektorfeld für  $\xi$  ist, d.h. der Fluß von  $X$  erhält  $\xi$ , wenn  $L_X \alpha = \mu \alpha$  gilt mit einer differenzierbaren Funktion  $\mu: M \rightarrow \mathbb{R}$ . Dies hatten wir in der Vorlesung verwendet.

- (a) Zunächst wollen wir uns überlegen, daß die Bedingung  $L_X \alpha = \mu \alpha$  für eine geeignete Funktion  $\mu$  unabhängig von der Wahl der Kontaktform  $\alpha$  für  $\xi$  ist, also wirklich eine Aussage nur über  $\xi$  darstellt. Zeigen Sie dazu, daß aus  $L_X \alpha = \mu \alpha$  folgt:

$$L_X(\lambda \alpha) = (X(\lambda) + \lambda \mu) \alpha.$$

- (b) Sei  $\psi_t$  der Fluß eines beliebigen Vektorfeldes  $Y$  auf  $M$ , und  $\beta$  eine  $k$ -Form. Zeigen Sie (direkt und ohne Verwendung von Lemma 6.6 der Vorlesung), daß

$$\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} (\psi_t^* \beta) = \psi_{t_0}^* (L_Y \beta).$$

Hierzu braucht man keine lokale Koordinatendarstellung.

- (c) Sei  $X$  ein Kontaktvektorfeld und  $\phi_t$  der Fluß von  $X$ . Dann gilt also  $\phi_t^* \alpha = \lambda_t \alpha$  mit  $\lambda_t: M \rightarrow \mathbb{R}^+$ . (Wir nehmen vereinfachend an, daß der Fluß global definiert ist, aber alle Aussagen sind auch im allgemeinen Fall wahr, wenn man sie korrekt interpretiert.) Folgern Sie, daß

$$L_X \alpha = \dot{\lambda}_0 \alpha \quad \text{mit} \quad \dot{\lambda}_0(p) := \frac{d}{dt} (\lambda_t(p)) \Big|_{t=0}, \quad p \in M.$$

- (d) Umgekehrt gelte  $L_X \alpha = \mu \alpha$ . Zeigen Sie durch Betrachten von  $\frac{d}{dt} \phi_t^* \alpha$ , daß

$$\phi_t^* \alpha = \lambda_t \alpha \quad \text{mit} \quad \lambda_t = \exp \left( \int_0^t (\mu \circ \phi_s) ds \right)$$

**Aufgabe 2.** (a) Lösen Sie das Anfangswertproblem

$$(2u - t)\dot{u} = u - t, \quad u(0) = 1$$

für  $u: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $t \mapsto u(t)$ , mit elementaren Methoden.

- (b) Verifizieren Sie, daß  $m(s) := y'(s)/x'(s)$  (mit Notation wie im Beispiel von Abschnitt 6.6) der Gleichung  $m(s) = \dot{u}(-2 \sin s)$  genügt, und daß  $m' = 2m^2 - 2m + 1$  gilt.
- (c) Lösen Sie das Anfangswertproblem  $t^2 \dot{u} + tu = 1$ ,  $u(1) = 2$ , mit der Methode der Kontaktelemente aus Abschnitt 6.6.

**Aufgabe 3.** Auf der Mannigfaltigkeit  $M = \mathbb{R}$  betrachten wir das zeitabhängige Vektorfeld  $X_t(x) = t\partial_x$ .

- (a) Berechnen Sie die durch  $X_t$  bestimmte Isotopie  $(\phi_t)_{t \in \mathbb{R}}$  von  $M$ , d.h. die Isotopie mit  $\dot{\phi}_t = X_t \circ \phi_t$ .
- (b) Zeigen Sie, daß  $\phi_t$  kein Fluß im ‘klassischen’ Sinn ist, d.h. im allgemeinen gilt *nicht*  $\phi_s \circ \phi_t = \phi_{s+t}$ .
- (c) Auf  $\mathbb{R} \times M$  mit Koordinaten  $(s, x)$  betrachten wir jetzt das Vektorfeld  $\tilde{X}_{(s,x)} = \partial_s + s\partial_x$ . Berechnen Sie den Fluß  $\Phi_t$  von  $\tilde{X}$  auf  $M \times \mathbb{R}$ .
- (d) Verifizieren Sie die Identität

$$\Phi_t(x, s) = (\phi_{s+t} \circ \phi_s^{-1}(x), s + t).$$

Was bedeutet das geometrisch, und warum ist das heuristisch zu erwarten?

- (e) Zeigen Sie, daß die Identität in (d) verträglich ist mit der Flußgleichung  $\Phi_t \circ \Phi_u = \Phi_{t+u}$ .

**Aufgabe 4.** Es seien  $(r, \varphi, z)$  Zylinderkoordinaten auf dem  $\mathbb{R}^3$ , d.h.  $(r, \varphi)$  sind Polarkoordinaten in der  $(x, y)$ -Ebene, und  $z$  ist die gewöhnliche kartesische Koordinate.

- (a) Zeigen Sie, daß die Standardkontaktform  $\alpha = dz + x dy - y dx$  auf dem  $\mathbb{R}^3$  (vergl. Übungsblatt 9, Aufgabe 2) in Zylinderkoordinaten die Gestalt

$$\alpha = dz + r^2 d\varphi$$

hat.

- (b) Zeigen Sie, daß durch

$$\beta = \cos r dz + r \sin r d\varphi$$

eine glatte 1-Form auf dem  $\mathbb{R}^3$  definiert ist ( $d\varphi$  ist in  $r = 0$  nicht definiert!), und daß  $\beta$  eine Kontaktform ist.

- (c) Finden Sie eine eingebettete Scheibe  $D^2$  im  $\mathbb{R}^3$  mit  $TD^2|_{\partial D^2} = \ker \beta|_{\partial D^2}$ .

Bemerkung: Eine Scheibe wie in (c) nennt man in der 3-dimensionalen Kontakttopologie eine ‘überdrehte’ Scheibe. Es ist ein tiefer Satz, daß eine solche Scheibe für  $\ker \alpha$  nicht existieren kann. Dies zeigt, daß die Kontaktstruktur  $\ker \beta$  auf dem  $\mathbb{R}^3$  nicht diffeomorph zur Standardkontaktstruktur ist.