

Übungen
Di: 18⁰⁰ HS
Do: 10⁰⁰ Chemie (ZORA)

11. Vorlesung
13.04.10

Differenzierbare Mannigfaltigkeiten

Klausur: 23.07., 12⁰⁰-15⁰⁰
Radikalklausur: 29.09., 12⁰⁰-15⁰⁰

- Ziele der Vorlesung: - Verbindung zwischen Analysis III und Differentialgeometrie bzw. Topologie Motiviert
- Vorstellung elementarer geometrischer/topologischer Methoden zur Untersuchung von Mannigfaltigkeiten
- keine große abstrakte Theorie, dafür: einige Anfangspunkte einfache Konstruktionen

etwas genauer zu Inhalt und Zielen:

- Begriff der Mannigfaltigkeit (differenzierbaren) und diff. bare Abbildungen
z.B.: S^2, S^n, T^2 auch mit Rand $B^n = \{x \in \mathbb{R}^n \mid \|x\| \leq 1\}$

zunächst: Mannigfaltigkeiten als Teilmengen in \mathbb{R}^n

später (kurz): abstrakter Mannigfaltigkeitsbegriff + Whitney-Einbettungssatz
 $M^k \subset \mathbb{R}^{2k+1}$ Einbettung

- Invarianten von Mannigfaltigkeiten und Abbildungen

dh $M \mapsto a(M)$ $a(M), b(f)$: Zahlen, "Vorzeichen",
 $f \mapsto b(f)$ Gruppen, Vektorräume

mit: $M \cong M', f \sim f' \Rightarrow a(M) = a(M'), b(f) = b(f')$

unter Diffeomorphie, Homotopie

Beispiele: Schnittzahlen, Abbildungsgrad, Windungszahl, Euler-Charakteristik
Kohomologiegruppen (deRham), Homotopiegruppen

- Anwendungsbeispiele:

Jordan-Kurven-Satz:



geschlossene Kurve in \mathbb{R}^2
 $\Rightarrow \mathbb{R}^2 \setminus C$ hat zwei
Zusammenhangskomponenten

allgemeiner: $X \subset \mathbb{R}^n$ kompakte, zus., $\dim X = n-1$ (Hyperteil)
 $\rightarrow \mathbb{R}^n \setminus X$ hat zwei Zusammenhangskomponenten

• Brouwer - Fixpunktsatz

• Beispiel: g_1, \dots, g_k glatte Funktionen auf S^k
 $\Rightarrow \exists p \in S^k$ mit $g_i(p) = g_i(-p)$

- $k=2$: a) Auf der Erde existieren immer zwei antipodale Punkte mit gleicher Temperatur und gleichem Luftdruck
- b) Läßt man aus einem Luftballon die Luft heraus und legt ihn auf den Boden, dann existieren immer zwei anti-podale Punkte, die auf dem gleichen Punkt am Boden zu liegen kommen

• Poincaré - Hopf - Index - Theorem

V glattes Vektorfeld auf einer kompakten Mannigfaltigkeit M , mit endlich vielen Nullstellen

$\Rightarrow \chi(M) = \sum_{\substack{x_i \\ V(x_i)=0}} \text{ind}(V)_{x_i}$

$\exists B: \chi(M) \neq 0$ (etwa auf S^{2n} , $\chi(S^{2n}) = 2$)

\rightarrow jedes glattes Vektorfeld hat eine Nullstelle (auf M)

daneben: de Rham - Kohomologie von Mannigfaltigkeiten

Charakteristische Klassen

Integration auf Hfr. Differentialformen

\rightarrow neue Beweise

• Gauß - Bonnet: $\chi(M^2) = \int K dM$

↑
so.

• Brouwer Fixpunktsatz

$f: B^n \rightarrow B^n$ glatt

$\rightarrow \exists x \in B^n: f(x) = x$ (Fixpunkt)

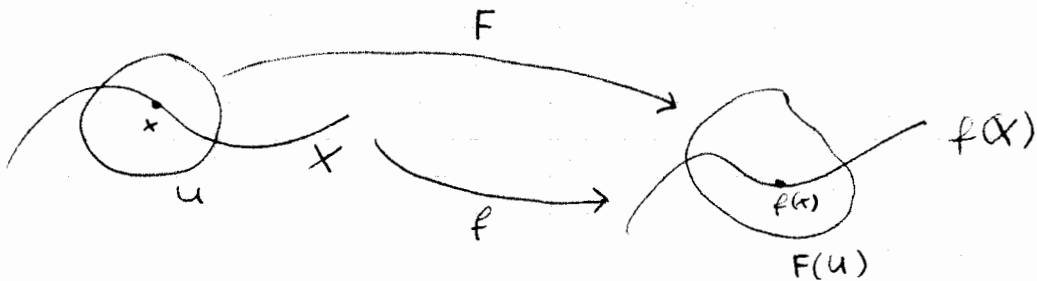
① Mannigfaltigkeiten und glatte Abbildungen

Ziel: Mannigfaltigkeiten als Teilmengen $X \subset \mathbb{R}^n$, die lokal aussehen wie \mathbb{R}^k

Definition: Eine Abbildung $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ heißt glatt, falls f stetige partielle Ableitungen beliebiger Ordnung besitzt.

Sei $X \subset \mathbb{R}^n$ eine beliebige Teilmenge. Eine Abbildung $f: X \rightarrow \mathbb{R}^m$ heißt glatt, falls für jeden Punkt $x \in X$ eine offene Menge $U \subset \mathbb{R}^n$ und eine glatte Abbildung $F: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ existiert mit $f = F|_{U \cap X}$

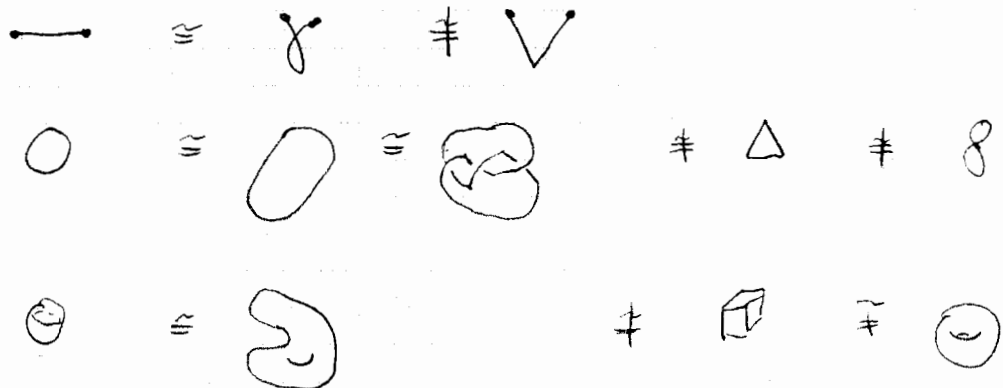
glatt
 e^∞
unendlich
ft diffbar



- Bemerkung:
- glatte ist eine lokale Eigenschaft, dh. bestimmt durch das Verhalten in der Umgebung von Punkten
 - Die Mengen $U \cap X$ sind die offenen Mengen der Relativtopologie auf X

Definition: Ein Diffeomorphismus ist eine glatte bijektive Abbildung $f: X \rightarrow Y$ für die auch $f^{-1}: Y \rightarrow X$ glatt ist.
In diesem Fall sagt man X und Y sind diffeomorph.

Beispiele:



Bemerkung: Diffeomorphe Mengen sind gleich in der Sicht der Differentialtopologie

Definition: Eine Teilmenge $X \subset \mathbb{R}^N$ heißt k-dimensionale Mannigfaltigkeit, wenn X lokal diffeomorph zu \mathbb{R}^k ist, d.h. jeder Punkt $x \in X$ besitzt eine Umgebung $V \subset X$, die diffeomorph zu einer offenen Menge $U \subset \mathbb{R}^k$ ist.

Parametrisierung (von V) = Diffeomorphismus $\varphi: U \subset \mathbb{R}^k \rightarrow V \subset X$
auch: Karten

Koordinatensystem = $\varphi^{-1}: V \rightarrow U$

$$\varphi^{-1} = (x_1, \dots, x_n)$$

x_i : Koordinaten auf V

d.h. $p \in V \mapsto (x_1(p), \dots, x_n(p)) \in \mathbb{R}^k$

Beispiel: $S^1 = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1 \}$

1-dimensionale Mannigfaltigkeit

Parametrisierung

• $y > 0$: $\varphi_1(x) = (x, \sqrt{1-x^2})$

$$\varphi_1: U = (-1, 1) \rightarrow S^1$$

$$\varphi_1^{-1}(x, y) = x$$

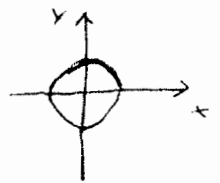
oberer Halbkreis

• $y < 0$: $\varphi_2(x) = (x, -\sqrt{1-x^2})$

unterer Halbkreis

• $\varphi_3(y) = (\sqrt{1-y^2}, y)$ rechter Halbkreis

• $\varphi_4(y) = (-\sqrt{1-y^2}, y)$ linker Halbkreis

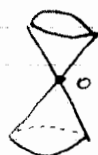


Bemerkungen: • Für S^1 , und allgemeiner S^n , braucht man mindestens zwei Parametrisierungen (zwei Karten)

• Die Parametrisierungen von S^n lassen sich analog definieren

• zwei Parametrisierungen: stereographische Projektion

• Der Doppelkegel ist keine Mannigfaltigkeit



es existiert keine Parametrisierung um 0

Lemma: Seien $X \subset \mathbb{R}^N$, $Y \subset \mathbb{R}^M$ Mannigfaltigkeiten, dann ist auch $X \times Y \subset \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^M$ eine Mannigfaltigkeit und es gilt:

$$\dim X \times Y = \dim X + \dim Y$$

Definition: Seien X, Y Mannigfaltigkeiten in \mathbb{R}^N und sei $X \subset Y$. Dann nennt man X eine Untermannigfaltigkeit von Y

Bemerkungen:

- X ist Untermannf. von \mathbb{R}^N
- offene Teilmengen von X sind Untermannf.

Beispiele: ① Die Diagonale $\Delta \subset X \times X$ definiert als

$$\Delta = \{ (x, x) \mid x \in X \}$$

$\Rightarrow \Delta$ ist eine Untermannf. von $X \times X$ diffeomorph zu X

② Sei $f: X \rightarrow Y$ glatt, X, Y Mfkt.

Der Graph von f ist definiert als

$$G(f) = \{ (x, f(x)) \mid x \in X \} \subset X \times Y$$

$\Rightarrow G(f) \subset X \times Y$ ist eine Untermannf. diffeomorph zu X

Diffeomorphismus:
$$F: X \rightarrow G(f)$$

$$x \mapsto (x, f(x))$$

② Differential und Tangentialraum

Sei $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ glatt, U offen

Differential von f in $x \in U$: $df_x: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$
 $df_x(h) := \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\epsilon} (f(x+\epsilon h) - f(x))$

Ableitung von f in Richtung h

Bemerkungen:

- df_x ist linear und auf ganz \mathbb{R}^n definiert
- Jacobi-Matrix = Matrix von df_x bezgl. der kanonischen Basen

$$df_x = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x) \right)_{ij} \quad f = (f_1, \dots, f_m)$$

Kettenregel: $d(g \circ f)_x = dg_{f(x)} \circ df_x$

für $f: U \rightarrow V$, $g: V \rightarrow \mathbb{R}^e$ glatt

$$\text{d.h. } \begin{array}{ccc} U \xrightarrow{f} V \xrightarrow{g} \mathbb{R}^e \\ \searrow \text{g} \circ \text{f} \\ \mathbb{R}^n \xrightarrow{df_x} \mathbb{R}^m \xrightarrow{dg_{f(x)}} \mathbb{R}^e \\ \searrow d(\text{g} \circ \text{f})_x \end{array} \quad \mapsto$$

Bemerkung:

- $f(x) = A \cdot x$ linear $\Rightarrow df_x = A \quad \forall x$
- df_x ist die beste lineare Approximation von f in x

Definition: Sei $X \subset \mathbb{R}^N$ eine Mannigfaltigkeit und $\varphi: U \rightarrow X$ eine lokale Parametrisierung um $x \in X$, $U \subset \mathbb{R}^k$ offen und o.B. d.d. $\varphi(0) = x$. Dann ist der Tangententialraum in x an X definiert als das Bild von $d\varphi_0$.

$$T_x X := \text{im } d\varphi_0 \quad d\varphi_0: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^N$$

Vektoren in $T_x X$ nennt man Tangententialvektoren in x .

- Bemerkungen:
- $T_x X$ ist die beste "flache" Approximation von X in x
 - $T_x X$ ist ein k -dimensionaler Vektorraum, $T_x X \subset \mathbb{R}^n$
 $\dim T_x X = k$

- da $\varphi: U \rightarrow X$ sei eine lokale Parametrisierung
- $\rightarrow \varphi^{-1}: X \rightarrow U$ ist glatt (def auf VC)
 - $\rightarrow \exists W \subset \mathbb{R}^n$ offen, $\phi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$ glatt
mit $\phi|_{W \cap X} = \varphi^{-1}$
 - $\rightarrow \phi \circ \varphi = \text{Id}_U$
 - $\rightarrow d\phi_x \circ d\varphi_0 = \text{Id}$
 - $\rightarrow d\varphi_0: \mathbb{R}^k \rightarrow T_x X$ ist ein linearer Isomorphismus (als injektiv)

- Die Definition von $T_x X$ ist unabhängig von der gewählten Parametrisierung

da $\varphi: U \rightarrow X$, $\psi: V \rightarrow X$ Parametrisierungen
mit $\varphi(0) = x$, $\psi(0) = x$

oBdA: $\varphi(U) = \psi(V)$

$\Rightarrow h = \psi^{-1} \circ \varphi$ ist ein Diffeomorphismus $h(0) = 0$
 $h: U \rightarrow V$

$\Rightarrow \varphi = \psi \circ h$

$\Rightarrow d\varphi_0 = d\psi_0 \circ dh_0$

$\rightarrow \text{Im } d\varphi_0 \subset \text{Im } d\psi_0$

$\rightarrow \text{Im } d\varphi_0 = \text{Im } d\psi_0$

(man vertauscht die Rolle von φ und ψ ,
oder mit einem Dimensionsargument)

Differential einer Abbildung

$$f: X \rightarrow Y, \quad f(x) = y \quad X, Y \text{ Mannigfaltigkeiten}$$

$$\varphi: U \rightarrow X \text{ sei Parametrisierung um } x \quad U \subset \mathbb{R}^k, \quad \varphi(0) = x$$

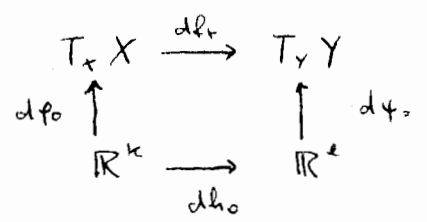
$$\psi: V \rightarrow Y \text{ sei Parametrisierung um } y \quad V \subset \mathbb{R}^l, \quad \psi(0) = y$$

U klein genug, dann:

$$df_x: T_x X \rightarrow T_y Y$$

$$df_x = d\psi_0 \circ dh_0 \circ d\varphi_0^{-1}$$

$$\text{für } h = \psi^{-1} \circ f \circ \varphi$$



- Bemerkungen:
- Die Definition hängt nicht von der gewählten Parametrisierung ab
 - Die Definition des Differentials ist eindeutig festgelegt, dass sie für Abbildungen $f: U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ mit der üblichen übereinstimmt und dass die Kettenregel erfüllt ist.

Kettenregel: Seien $f: X \rightarrow Y$ und $g: Y \rightarrow Z$ glatte Abbildungen zwischen Mannigfaltigkeiten, dann gilt:

$$d(g \circ f)_x = dg_{f(x)} \circ df_x$$