

Differentialgeometrie

Winter-Semester 2014/15

Übungsblatt 2

04.11.2014

Aufgabe 1 (Der Torus)

a) Zeigen Sie, dass es für den Rotationstoros

$$T_R := \left\{ \left(\begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a + r \cos t \\ 0 \\ r \sin t \end{pmatrix} \mid \varphi \in \mathbb{R}, t \in \mathbb{R} \right\} \subset \mathbb{R}^3$$

mit $0 < r < a$ einen differenzierbaren Atlas \mathcal{A}_R gibt.

b) Zeigen Sie, dass es für den flachen Torus $T_F := \mathbb{R}^2 / \mathbb{Z}^2$ einen differenzierbaren Atlas \mathcal{A}_F gibt.

c) Finden Sie einen Diffeomorphismus zwischen (T_R, \mathcal{A}_R) und (T_F, \mathcal{A}_F) .

Aufgabe 2 (Produktmannigfaltigkeiten)

Seien (M^m, \mathcal{A}_M) und (N^n, \mathcal{A}_N) differenzierbare Mannigfaltigkeiten mit Atlanten $\mathcal{A}_M := \{(U_i, \varphi_i)\}_{i \in I}$ und $\mathcal{A}_N := \{(V_j, \psi_j)\}_{j \in J}$.

Wir definieren $h_{ij} : U_i \times V_j \rightarrow \mathbb{R}^{m+n}$, $(p, q) \mapsto (\varphi_i(p), \psi_j(q))$.

a) Zeigen Sie, dass $\{(U_i \times V_j, h_{ij})\}_{(i,j) \in I \times J}$ ein differenzierbarer Atlas für $M \times N$ ist.

b) Es sei $S^1 := \{x \in \mathbb{R}^2 \mid \|x\| = 1\}$ der Einheitskreis.

Finden Sie einen Diffeomorphismus vom Rotationstoros T_R auf die Produktmannigfaltigkeit $S^1 \times S^1$.

Aufgabe 3 (Transformationsformel)

Seien M^n eine differenzierbare Mannigfaltigkeit, und $\varphi : U \rightarrow U' \subset \mathbb{R}^n$, $q \mapsto x(q)$ sowie $\psi : V \rightarrow V' \subset \mathbb{R}^n$, $q \mapsto y(q)$ Karten von M mit $p \in U \cap V$.

a) Zeigen Sie, dass $\frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_p : C^\infty(p) \rightarrow \mathbb{R}$, $f \mapsto \frac{\partial}{\partial x_i} (f \circ \varphi^{-1}) \Big|_{\varphi(p)}$ eine Derivation ist.

b) Beweisen Sie die Transformationsformel:

$$\frac{\partial}{\partial y_i} \Big|_p = \sum_{j=1}^n \frac{\partial(x_j \circ \psi^{-1})}{\partial y_i} (\psi(p)) \frac{\partial}{\partial x_j} \Big|_p.$$

Hierbei bezeichnen wir mit $\frac{\partial}{\partial y_i} \Big|_p$ die Basisderivationen bezüglich der Karte (V, ψ) .