

Differentialgeometrie (WS 2016) Übungsblatt 11

Aufgabe 1.

Eine Riemannsche Mannigfaltigkeit (M, g) heißt (*Riemannsch*) *homogen*, falls zu je zwei Punkten $p, q \in M$ eine Isometrie $\Phi \in \text{Isom}(M, g)$ existiert, sodass $\Phi(p) = q$ gilt.

Zeigen Sie, dass jede homogene Riemannsche Mannigfaltigkeit (geodätisch) vollständig ist.

Aufgabe 2.

Es bezeichne $\text{Sym}(n)$ die symmetrischen $n \times n$ -Matrizen mit reellen Einträgen, sowie $\text{Sym}_+(n)$ die positiv definiten symmetrischen $n \times n$ -Matrizen mit reellen Einträgen. Weiter sei $M := \{A \in \text{Sym}_+(n) \mid \det A = 1\}$ und $H := \{A \in \text{Sym}(n) \mid \text{Spur } A = 0\}$.

Zeigen Sie, dass die Abbildung $\alpha: \text{Sym}(n) \rightarrow \text{Sym}_+(n)$, $A \mapsto e^A$ bijektiv ist. Nutzen Sie dies um zu zeigen, dass die Kurven durch die Einheitsmatrix I , gegeben durch e^{tA} für $A \in \text{Sym}(n)$, es erlauben, den Tangentialraum $T_I M$ mit H zu identifizieren.

Aufgabe 3.

Auf der Mannigfaltigkeit M aus der vorigen Aufgabe definiert

$$\theta: \text{SL}(n) \times M \rightarrow M, \quad (G, A) \mapsto GAG^T$$

eine sogenannte Wirkung von $\text{SL}(n)$, der Matrizen mit Determinante 1, auf M . Eine Riemannsche Metrik g auf M heißt invariant unter einer Wirkung θ , falls $\theta(G, -)_{*A}$ für alle $G \in \text{SL}(n)$ and $A \in M$ eine Isometrie ist.

Zeigen Sie, dass durch $(A, B) \mapsto \text{Spur}(AB)$ ein Skalarprodukt auf $\text{Sym}(n)$ definiert ist. Nutzen Sie dies um eine invariante Riemannsche Metrik auf M zu definieren.