

# Einführung in die Differentialgeometrie

Wintersemester 2007/08

Dr. A. Haydys

2. Übungsblatt

## Aufgabe 1.

Zeige, dass die Kurve  $f(s) = (\sqrt{1+s^2}, 2s, \log(s + \sqrt{1+s^2}))/\sqrt{5}$  durch Bogenlänge parametrisiert ist und berechne das begleitende Dreibein, die Krümmung und die Torsion.

## Aufgabe 2.

Sei das Paar der Funktionen  $(x(t), y(t))$  als eine einzige Lösung der Aufgabe

$$\begin{cases} x' = y, & x(0) = 0, \\ y' = -x, & y(0) = 1. \end{cases}$$

definiert. Zeige (ohne explizite Darstellung  $x(t) = \sin t$ ,  $y(t) = \cos t!$ ), dass für allen reellen Zahlen  $s, t$  das folgende gilt:

$$\begin{aligned} x(t+s) &= x(t)y(s) + y(t)x(s), \\ y(t+s) &= y(t)y(s) - x(t)x(s). \end{aligned}$$

## Aufgabe 3.

Sei  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Funktion. Sei ferner  $p \in \mathbb{R}^2$  eine reguläre Nullstelle von  $F$ , d.h.  $F(p) = 0$ ,  $D_p F \neq 0$ .

(i) Es gibt eine Umgebung  $U$  von  $p$ , so dass die Menge  $\{(x, y) \mid F(x, y) = 0\} \cap U$  das Bild einer Kurve  $f : I \rightarrow \mathbb{R}^2$  ist.

(ii) Zeige: Die Krümmung von  $f$  an der Stelle  $p$  ist durch die Formel

$$\kappa(p) = -\frac{D_p^2 F(T(p), T(p))}{D_p F(N(p))}$$

gegeben, wobei  $D_p^2(\cdot, \cdot)$  die zweite Ableitung (Hesse-Form) von  $F$  an der Stelle  $p$  ist.

**Aufgabe 4.**

Eine (reelle) Lie-Algebra ist ein  $\mathbb{R}$ -Vektorraum  $\mathfrak{g}$  zusammen mit einer Abbildung  $[\cdot, \cdot] : \mathfrak{g} \times \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$  (Lie-Klammer) mit der Eigenschaften:

1°  $[\cdot, \cdot]$  ist bilinear;

2°  $[\cdot, \cdot]$  ist antisymmetrisch;

3° Es gilt die Jacobi-Identität:

$$[[u, v], w] + [[v, w], u] + [[w, u], v] = 0 \quad \forall u, v, w \in \mathfrak{g}.$$

(i) Zeige:  $\mathbb{R}^3$  zusammen mit dem Vektorprodukt  $[\cdot, \cdot]$  ist eine Lie-Algebra.

(ii) Sei  $\mathfrak{so}(3)$  der Vektorraum allen schiefssymmetrischen  $3 \times 3$ -Matrizen mit reellwertigen Einträgen. Sei die Lie-Klammer  $\{\cdot, \cdot\}$  auf  $\mathfrak{so}(3)$  wie folgt definiert:  $\{A, B\} = AB - BA$ . Zeige:  $(\mathfrak{so}(3), \{\cdot, \cdot\})$  ist eine Lie-Algebra, die zu  $(\mathbb{R}^3, [\cdot, \cdot])$  isomorph (als Lie-Algebra!) ist.