


Lezione 29

Identità di Bianchi: (M, g) pR \rightarrow R Riemann

$$\nabla_a R_{ijk}^l + \nabla_i R_{jak}^l + \nabla_j R_{aik}^l = 0$$

Contraendo si ottiene

$$\nabla_a R^a{}_i = \frac{1}{2} \nabla_i R$$

$$R^a{}_i = R_{ji} g^{ja}$$

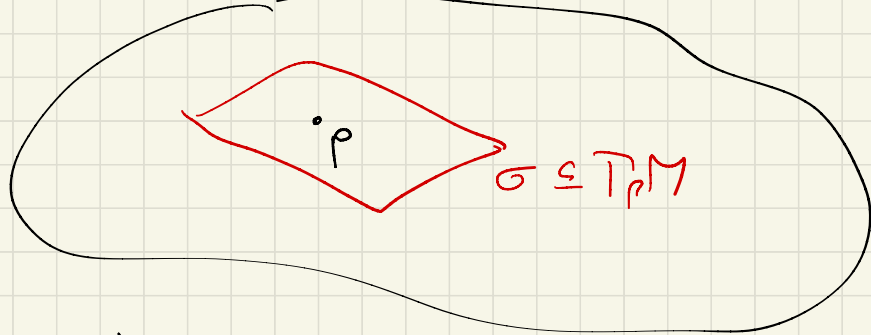
Def: TENSORE DI EINSTEIN:

$$G_{ij} = R_{ij} - \frac{1}{2} R g_{ij}$$

campo
tensoriale simmetrico
(0,2)

Curvatura sezionale

$$K(\sigma) \in \mathbb{R}$$



Se $\text{Isom}(M)$ agisce

transitivamente sui forme di M , allora K è **COSTANTE**

Capita per $\mathbb{R}P^{n-1}$ S^{n-1} H^{n-1} $\Rightarrow K$ costante
 $K = 0$ 1 -1 (conti da fine)

Teo: Se M Riem. è sempl. connessa, completa,
e con $K \equiv 1, 0, -1$ costante, allora M
è isometrica a S^n, \mathbb{R}^n, H^n

CAMPI DI JACOBI

$$(M, \nabla) \quad f: (-\varepsilon, \varepsilon) \times I \rightarrow M$$

X, Y, Z campi su f

$$\gamma_s = f(s, \cdot)$$

X su f^{-1}

$\Rightarrow R(X, Y, Z)$ nuovo campo su f

$$X: (-\varepsilon, \varepsilon) \times I \rightarrow TM$$

$$\text{t.c. } X(s, t) \in T_{\gamma_s(t)} M$$

$$R(X, Y, Z)(s, t) = R(X(s, t), Y(s, t), Z(s, t)) \in T_{\gamma_s(t)} M$$

Prop: X campo su f

$$D_s D_t X - D_t D_s X = R(S, T, X)$$

dim: Se f embedding:

I campi possono essere interpretati come campi su $f^{-1}(-\varepsilon, \varepsilon) \times I$

$$S, T = df \cdot \left(\frac{\partial}{\partial t} \right)$$

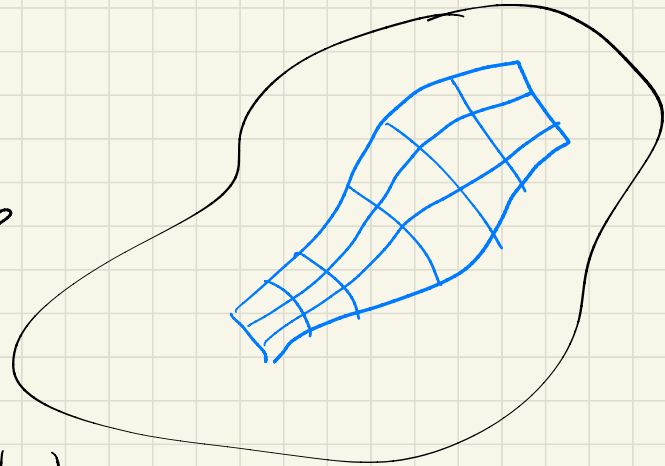
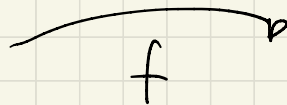
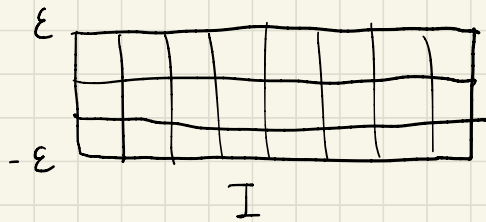
$$S = df \cdot \left(\frac{\partial}{\partial s} \right)$$

$$D_s T = D_t S$$

(torzione nulla)

$$R(S, T, X) = \nabla_S \nabla_T X - \nabla_T \nabla_S X - \nabla_{[S, T]} X$$

$$[S, T] = 0$$

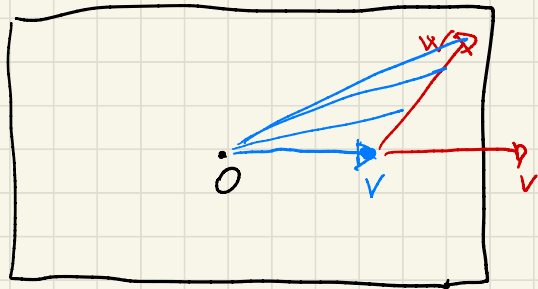


(Se f non è embedding si fanno i conti in carte)

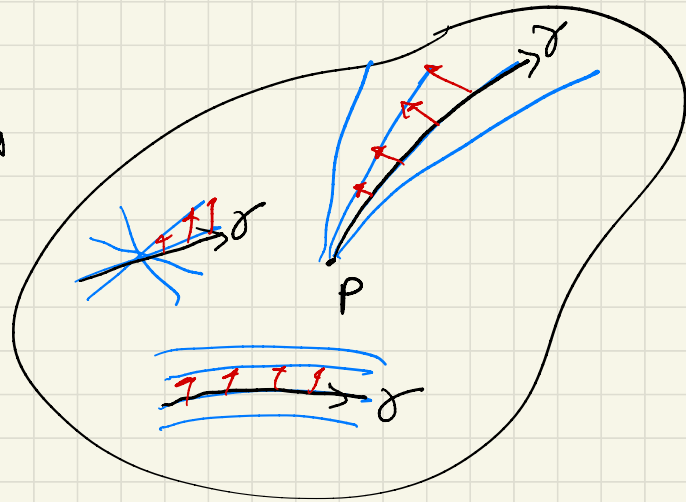
□

Def. Una **FAMIGLIA DI GEODETICHE** è una

$f: (-\epsilon, \epsilon) \times I \rightarrow M$ t.c. γ_s è geod. $\forall s \in (-\epsilon, \epsilon)$



\exp



Def: Sia γ geodetica in M .

Un **CAMPO DI JACOBI** è

un campo $J = S$ ottenuto da una famiglia di geodetiche γ_s con $\gamma_0 = \gamma$.

Prop: Un campo di Jacobi J su una geodetica γ è soluzione di questo sist. di eq. differenziali:

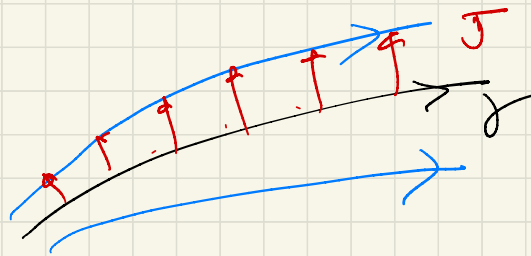
$$\boxed{D_t D_t J + R(J, \gamma', \gamma') = 0} \quad \text{eq. di Jacobi}$$

dim:

$$D_S D_t X - D_t D_S X = R(S, T, X)$$

$$X = T$$

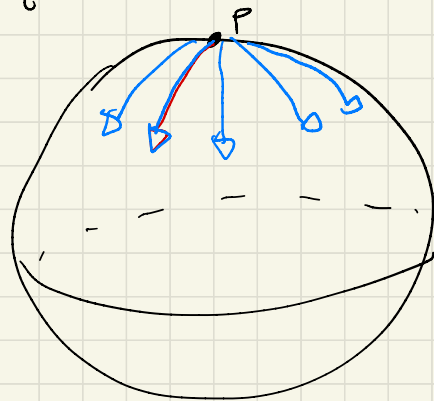
$$D_S D_t T - D_t D_S T = R(S, T, T)$$
$$\begin{array}{c} \text{"} \\ 0 \end{array} \quad \begin{array}{c} \text{"} \\ - D_t D_t S \end{array}$$



$$S = J$$

$$D_t T = 0$$

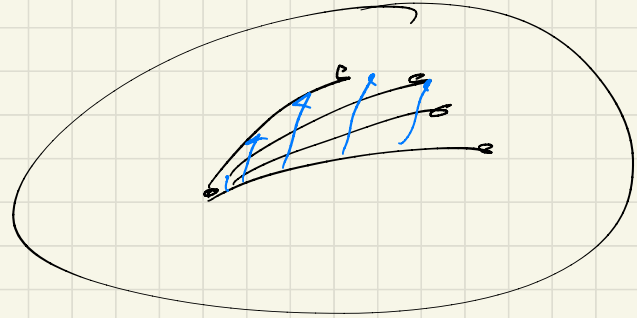
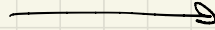
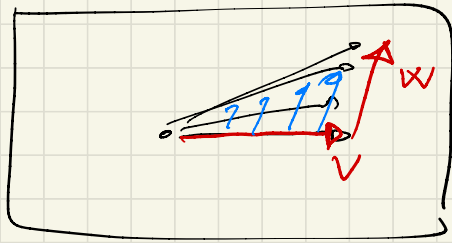
Prop: Ogni soluzione dell'eq di Jacobi
è un campo di Jacobi:



dim (linea): soluz. J è determinata
da $J(p)$ e $D_t J(p)$

Costruiamo famiglie di geodetiche che realizzano tutti
i possibili $J(p)$ e $D_t J(p)$

Oss: Se $\gamma_s(t) = \exp(t(v + sw))$



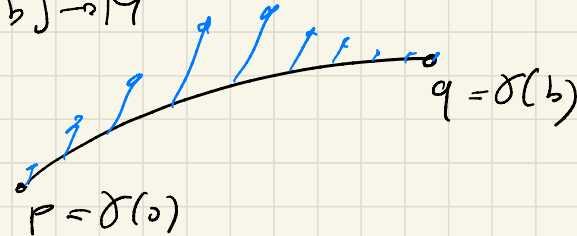
Facendo i conti, in questo caso

$$J(0) = 0, \quad D_t J(0) = w$$

Def: γ geodetica da p a q $\gamma: [0, b] \rightarrow M$

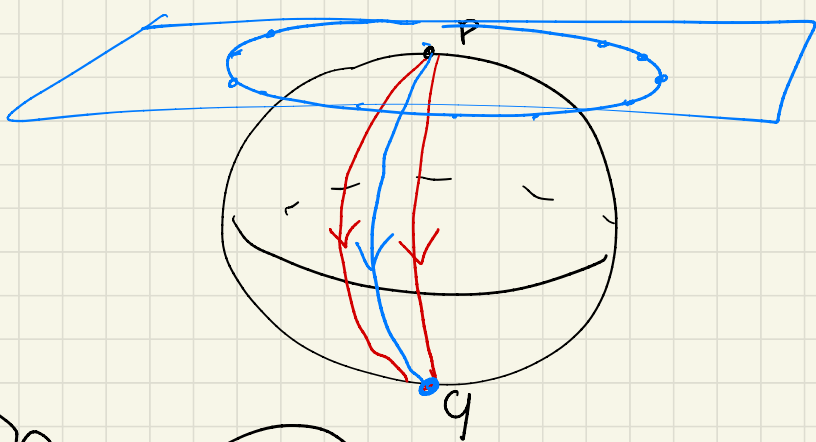
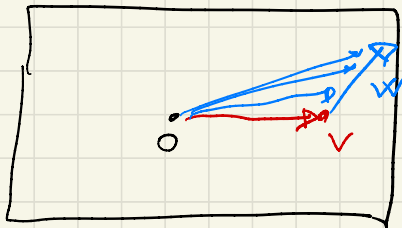
p e q sono **CONIUGATI** se \exists
campo di Jacobi J su γ con

$$J(0) = 0 \quad J(b) = 0$$



Es: Punti antipodali in S^2

Prop:



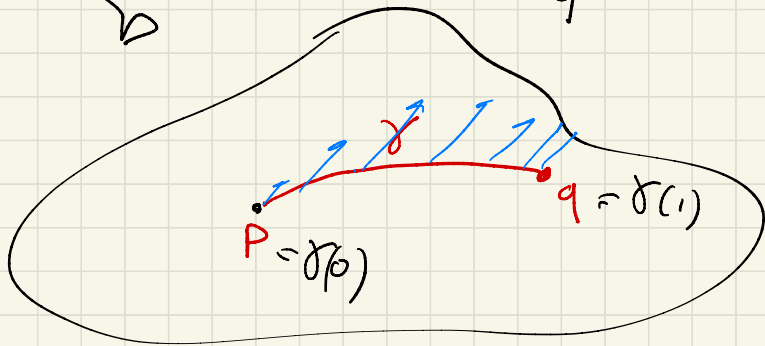
$$\gamma(t) = \exp_p(tv)$$

$$\gamma:]0,1[\rightarrow M$$

p e q sono coniugati lungo γ

$\Leftrightarrow v$ è singolare per $\exp_p: V_p \rightarrow M$

(cioè $(d\exp_p)_v$ non è iniettivo)



dim: Il campo ξ di Jacobi: J con $J(0) = 0$, $D_t J(0) = v$

\bar{e} ottenuto dalla famiglia $\gamma_s(t) = \exp_p(t(v + sw))$

Teo (Cartan - Hadamard)

(M, g) Riemanniana

$K \leq 0$ ($K(\sigma) \leq 0 \quad \forall \sigma \in T_p M$)
 $\forall \sigma \in T_p M$)

completa
connessa

$\Rightarrow \exp_p: T_p M \rightarrow M$

\bar{e} un RIVESTIMENTO

Prop: M Riem. conn. $\exists p \in M$ t.c. $\exp_p: T_p M \rightarrow M$

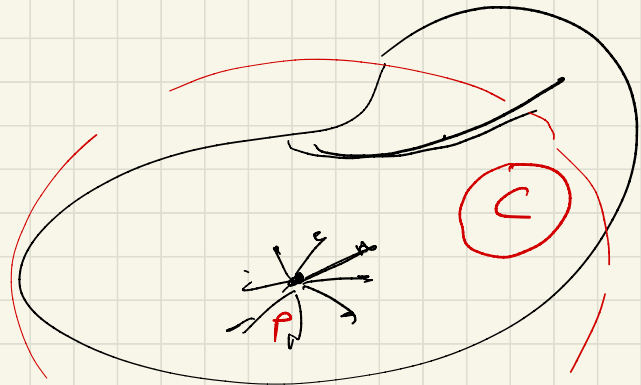
$\Rightarrow M$ completa

dim: a) ogni q \bar{e} collegato a p
con geodetiche

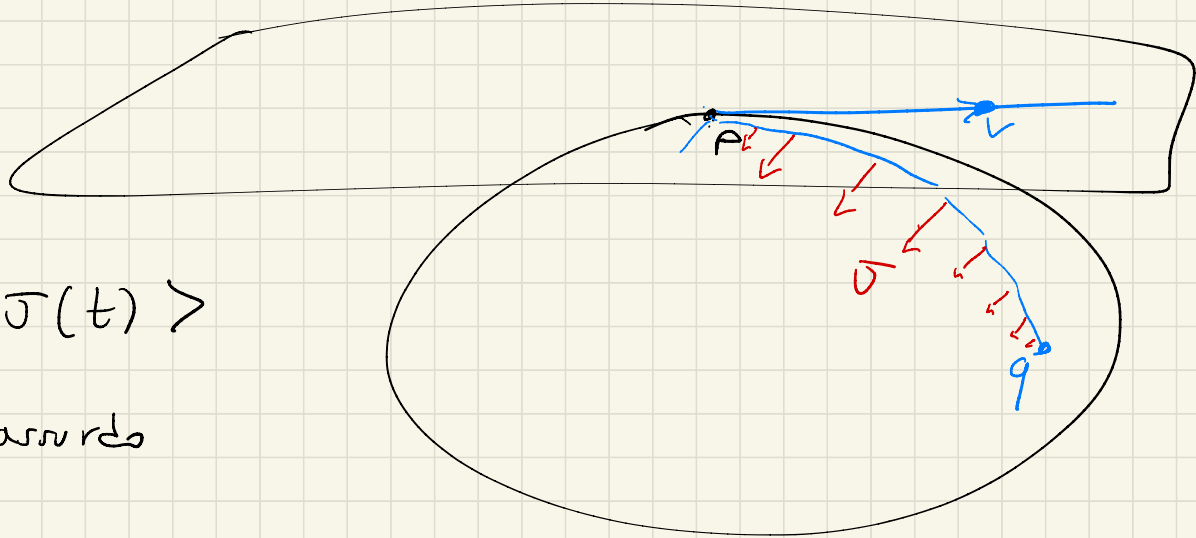
b) mostrano che $K \subseteq M$

opt \Rightarrow chiuso & lim.

\Rightarrow
 \Rightarrow



dim: $K \leq 0 \Rightarrow$ non esistono punti coniugati



$$f(t) = \langle \gamma(t), \gamma(t) \rangle$$

$$\left. \begin{array}{l} f(0) = 0 \\ f(1) = 0 \end{array} \right\} \text{per assurdo}$$

$$f'(t) = 2 \langle D_t \gamma, \gamma \rangle$$

$$\begin{aligned} f''(t) &= 2 \left(\langle D_t D_t \gamma, \gamma \rangle + \langle D_t \gamma, D_t \gamma \rangle \right) \\ &= 2 \left(\langle -R(\gamma, \gamma', \gamma'), \gamma \rangle + \|D_t \gamma\|^2 \right) \end{aligned}$$

$$D_t D_t J + R(J, \gamma', \gamma') = 0$$

$$R_{ijk}{}^l$$

$$R(u, v, w) \in T_p M$$

$$R_{ijke}$$

$$R(u, v, w, z) \in \mathbb{R}$$

"

$$g(R(u, v, w), z) = \langle R(u, v, w), z \rangle$$

$$= 2 \left(-R(J, \gamma', \gamma', J) + \|D_t J\|^2 \right) \geq 0$$

> 0 se $J \neq 0$

$$K(\sigma) \leq 0 \Rightarrow R(u, v, v, u) \leq 0$$

u, v gen σ

$$\frac{R(u, v, v, u)}{Q(u, v)}$$

$$(Q(u, v) > 0)$$

$\Rightarrow \exp_p: T_p M \rightarrow M$ diffeo loc. $\stackrel{?}{\Rightarrow}$ invertimento

Ex: $f: A \rightarrow B$ isom. loc. A completa $\Rightarrow f$ invertimento

Dato $T_p M$ della metrica $g^* = (\exp_p)^*(g)$

Ora \exp_p è isom. loc.

Nota che g^* è completa:

Le geodetiche che escono da $0 \in T_p M$
sono quelle euclidee $\gamma(t) = tv$

\Rightarrow esiste $\forall t \Rightarrow$ (Prop) $(T_p M, g^*)$ è
completo

Cor: Se M^n ha $K \leq 0$, allora $\tilde{M} \cong \mathbb{R}^n$
completa diffeom

Cor: Se M ha $K \leq 0$ e $\pi_1(M) = \{e\} \Rightarrow M \cong \mathbb{R}^n$
completa diffeom