

Nicht-Euklidische Geometrie (Weiss)

WS 2015-16

Vorlesungsnotizen, Woche 4

4.1. Die hyperbolische Ebene als metrischer Raum

Definition 4.1.1. Die hyperbolische Ebene ist

$$\mathbb{H} = \{x \in \mathbb{R}^2 \mid x_2 > 0\}$$

mit der Metrik d^Φ bestimmt (wie in Vorl.notizen Woche 3) durch die Kosten- oder Gewichtsfunktion Φ , wobei $\Phi(x) = 1/x_2$ für $x \in \mathbb{H}$. Also ist für Elemente x und y von \mathbb{H} der Abstand $d^\Phi(x, y)$ das Infimum der Zahlen $L^\Phi(\gamma)$, genommen über alle stückweise glatten Kurven $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{H}$ mit $\gamma(a) = x$ und $\gamma(b) = y$. Zur Erinnerung: im Fall von glatter Kurve γ ist

$$L^\Phi(\gamma) = \int_a^b \Phi(\gamma(t)) \cdot \|\gamma'(t)\| dt = \int_a^b \frac{\|\gamma'(t)\|}{\gamma_2(t)} dt$$

bei dieser Kostenfunktion, $\Phi(x) = 1/x_2$. (Dabei bezeichnet $\gamma_2(t)$ die zweite Koordinate von $\gamma(t)$.) Wenn γ stückweise glatt ist, muss man eine etwas kompliziertere Formel mit Summenzeichen hinschreiben.

Diese Definition ist sehr langwierig, und wir haben schon gesehen, dass die explizite Bestimmung der Abstände $d^\Phi(x, y)$ manchmal schwierig ist. Wir werden aber auch noch sehen, dass diese langwierige Definition einen Vorteil hat: sie macht es uns leicht, viele Isometrien von \mathbb{H} nach \mathbb{H} zu konstruieren. Damit können wir die Berechnung von Abständen $d^\Phi(x, y)$ für beliebige x und y auf einfache Spezialfälle zurückführen. Diese Spezialfälle kommen jetzt dran.

Lemma 4.1.2. Für x und y aus \mathbb{H} mit $x_1 = y_1$ ist

$$d^\Phi(x, y) = |\ln y_2 - \ln x_2|.$$

Beweis. OBdA ist $y_2 \geq x_2$. Sei $\beta: [a, b] \rightarrow \mathbb{H}$ irgendeine stückweise glatte Kurve von x nach y . Wir sollten erstmal zeigen, dass $L^\Phi(\beta) \geq \ln y_2 - \ln x_2$. Ich tue das unter der Annahme, dass β glatt ist; der allgemeine Fall ist ähnlich. Dann haben wir

$$\begin{aligned} L^\Phi(\beta) &= \int_a^b \frac{\|\beta'(t)\|}{\beta_2(t)} dt \geq \int_a^b \frac{\|\beta_2'(t)\|}{\beta_2(t)} dt \geq \int_a^b \frac{\beta_2'(t)}{\beta_2(t)} dt \\ &= \ln(\beta_2(t)) \Big|_{t=a}^{t=b} = \ln y_2 - \ln x_2. \end{aligned}$$

Gut. Wenn jetzt $\beta_1'(t)$ immer Null ist und $\beta_2'(t)$ immer ≥ 0 , dann werden die Zeichen \geq in diesen Abschätzungen zu Gleichheitszeichen, und wir sehen $L^\Phi(\beta) = \ln y_2 - \ln x_2$. (Wir können zB definieren $\beta: [0, 1] \rightarrow \mathbb{H}$ mit $\beta(t) = (x_1, x_2 + t(y_2 - x_2))$, um all das zu erreichen.) \square

Korollar 4.1.3. Für festes $\mathbf{a} \in \mathbb{R}$ ist die Abbildung $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{H}$ definiert durch $f(t) = (\mathbf{a}, \exp(t))$ abstandserhaltend (mit der Standardmetrik auf \mathbb{R}). Also ist ihr Bild

$$\{\mathbf{x} \in \mathbb{H} \mid x_1 = \mathbf{a}\}$$

eine Gerade in \mathbb{H} (gemäss Definition von Gerade in metrischem Raum gegeben in Vorl.notizen Woche 2).

Beweis. $d^\Phi(f(t), f(s)) = |\ln(\exp(t)) - \ln(\exp(s))| = |t - s|$. \square

Bemerkung 4.1.4. Der Beweis von Lemma 4.1.2 beweist noch etwas mehr, als behauptet wurde. Wir haben gesehen: es gibt (unter den Voraussetzungen des Lemmas) eine glatte Kurve β von \mathbf{x} nach \mathbf{y} in \mathbb{H} , für die $L^\Phi(\beta) = d^\Phi(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ gilt. (Das heisst, obwohl wir $d^\Phi(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ als Infimum von gewissen gewichteten Kurvenlängen definiert hatten, wissen wir jetzt: das Infimum ist ein Minimum.) Ausserdem: wenn β eine glatte Kurve von \mathbf{x} nach \mathbf{y} ist, bei der β_1 nicht konstant ist, die also nicht $\beta_1'(t) = 0$ erfüllt für alle t , dann ist $L^\Phi(\beta) > d^\Phi(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ (strikte Ungleichung). Denn dann ist eine der Ungleichungen in unseren Abschätzungen strikt:

$$\int_a^b \frac{\|\beta'(t)\|}{\beta_2(t)} dt > \int_a^b \frac{\|\beta_2'(t)\|}{\beta_2(t)} dt.$$

Diese Bemerkung, $L^\Phi(\beta) > d^\Phi(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ falls β_1 nicht konstant, gilt auch wieder im stückweise glatten Fall.

4.2. Selbst-Isometrien der hyperbolischen Ebene

Um einige interessante Isometrien von \mathbb{H} nach \mathbb{H} zu beschreiben, benutzen wir komplexe Zahlen. Insbesondere werden dabei die Elemente (x_1, x_2) von \mathbb{H} als komplexe Zahlen $z = x_1 + x_2 i$ mit positivem Imaginärteil x_2 aufgefasst. Die Abbildungen f von \mathbb{H} nach \mathbb{H} , die wir betrachten wollen, haben die Gestalt

$$f(z) = \frac{az + b}{cz + d}$$

für $z \in \mathbb{H}$, wobei $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}, \mathbf{d}$ feste reelle Zahlen sind mit $\mathbf{ad} - \mathbf{bc} = 1$. Die Division muss in \mathbb{C} ausgeführt werden! Zur Erinnerung oder Belehrung, falls nötig:

- Eine komplexe Zahl $w = k + li$ hat einen Realteil $k = \operatorname{Re} w \in \mathbb{R}$ und einen Imaginärteil $\ell = \operatorname{Im} w \in \mathbb{R}$. Warnung: Der Imaginärteil von $w = k + li$ ist eine *reelle* Zahl, nämlich ℓ .

- Der *Betrag* von w ist $|w| = \sqrt{k^2 + \ell^2} \in \mathbb{R}$.
- Addition von komplexen Zahlen wird koordinatenweise durchgeführt. Beispiel: $(3 + 5i) + (2 - 7i) = 5 - 2i$. Analog dazu: Subtraktion koordinatenweise.
- Bei der Multiplikation von komplexen Zahlen benutzen Sie bitte das Distributivgesetz und denken Sie daran, dass $i^2 = -1$ sein soll, genauer gesagt, $(0 + 1i)^2 = -1 + 0i$. Beispiel: $(3 + 5i)(2 + 7i) = 6 + 35i^2 + 10i + 21i = -29 + 31i$.
- Der Betrag von einem Produkt ist das Produkt der Beträge; also $|uv| = |u| \cdot |v|$. Beweis: Nachrechnen.
- Die *Konjugierte* von $w = k + \ell i$ ist $\bar{w} = k - \ell i$. Die Konjugierte von einem Produkt ist das Produkt der Konjugierten; die Konjugierte von einer Summe ist die Summe der Konjugierten.
- Wenn eine komplexe Zahl w nicht Null ist, dann erhebt sich die Frage, wie man w^{-1} bestimmt. Man findet w^{-1} meist am leichtesten in der Form

$$w^{-1} = \frac{1}{w} = \frac{\bar{w}}{w\bar{w}} = \frac{\bar{w}}{|w|^2}.$$

Und Teilen durch w ist dasselbe wie Multiplizieren mit $1/w$.

- Wie schon angedeutet: statt $k + 0i$ schreiben wir gerne k . Auf diese Weise wird \mathbb{R} mit einer Teilmenge von \mathbb{C} gleichgesetzt (d.h. eine reelle Zahl ist eine komplexe Zahl w mit $\text{Im } w = 0$). Statt $0 + \ell i$ schreiben wir gerne ℓi . Statt $0 + 1i$ schreiben wir gerne i . Undsoweiter.

Beispiel 4.2.5.

$$\frac{1 + 5i}{3 - 2i} = \frac{(1 + 5i)(3 + 2i)}{(3 - 2i)(3 + 2i)} = \frac{(3 - 10) + (15 + 2)i}{9 + 4} = \frac{7}{13} + \frac{17}{13}i.$$

Beispiel 4.2.6. $a, b, c, d = 1, -2, 3, -5$ und $z = 2 + i = 2 + 1i$. Dann ist

$$\frac{az + b}{cz + d} = \frac{1(2 + i) - 2}{3(2 + i) - 5} = \frac{i}{1 + 3i} = \frac{i(1 - 3i)}{10} = \frac{3}{10} + \frac{1}{10}i.$$

Bemerkung 4.2.7. Für eine Matrix mit reellen Einträgen

$$M = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

mit $\det(M) = 1$ und ein $z \in \mathbb{H}$ definieren wir versuchsweise

$$f_M(z) := \frac{az + b}{cz + d}.$$

Dann stellt sich heraus:

- (i) f_M ist eine wohldefinierte und stetige Abbildung von \mathbb{H} nach \mathbb{H} ;

- (ii) $f_M \circ f_N = f_{MN}$, wobei MN das Matrixprodukt bezeichnet;
 (iii) $f_{I_2} = \text{id}$ für die Identitätsmatrix I_2 .

Aus (ii) folgt, dass jedes f_M eine invertierbare stetige Abbildung von \mathbb{H} nach \mathbb{H} definiert; als Inverse bietet sich nämlich f_N an, wobei $N = M^{-1}$.

Erklärung von (i). (Jetzt vereinfacht im Vgl zur Vorlesung.) Sei $z \in \mathbb{H}$ und $w = f_M(z)$. Wir bemerken erstmal, dass $cz + d \neq 0$, denn sonst $0 = \text{Im}(cz + d) = c \cdot \text{Im} z$, damit $c = 0$, und dann $d = 0$. Weiter: Die Konjugierte von $cz + d$ ist $c\bar{z} + d$, daher

$$w = \frac{az + b}{cz + d} = \frac{(az + b)(c\bar{z} + d)}{|cz + d|^2} = \frac{ac|z|^2 + adz + bc\bar{z} + bd}{|cz + d|^2},$$

so dass

$$\text{Im} w = \frac{(ad - bc)\text{Im} z}{|cz + d|^2} = \frac{\text{Im}(z)}{|cz + d|^2}.$$

Also ist $\text{Im} w > 0$, weil $\text{Im} z > 0$.

Die Aussagen (ii) und (iii) können durch Nachrechnen bestätigt werden.

Theorem 4.2.8. *Jedes f_M wie in Bemerkung 4.2.7 ist eine Isometrie von \mathbb{H} nach \mathbb{H} , wobei \mathbb{H} mit der Metrik d^Φ ausgestattet ist wie in Definition 4.1.1.*

Beweis. Wegen Bemerkung 4.2.7 ist f_M eine Bijektion von \mathbb{H} nach \mathbb{H} , denn eine inverse Abbildung dazu ist f_N mit $N = M^{-1}$.

Die erste Ableitung von f_M ist

$$f'_M(z) = \frac{a(cz + d) - (az + b)c}{(cz + d)^2} = \frac{ad - bc}{(cz + d)^2} = \frac{1}{(cz + d)^2}$$

nach der Quotientenregel. Man darf die Quotientenregel hier etwa so benutzen, wie man sie aus der reellen Analysis kennt, weil die Abbildungen $z \mapsto az + b$ und $z \mapsto cz + d$ *komplex* differenzierbar sind¹. Andererseits haben wir schon herausgefunden (in Bemerkung 4.2.7):

$$\text{Im}(f_M(z)) = \frac{\text{Im} z}{|cz + d|^2}.$$

¹Dabei sollte $f'_M(z)$ als *lineare Abbildung* von \mathbb{R}^2 nach \mathbb{R}^2 aufgefasst werden, oder, wenn eine weniger gesunde Sichtweise vorgezogen wird, als 2×2 -Matrix mit reellen Einträgen — die Matrix der ersten partiellen Ableitungen, auch Jacobi-Matrix genannt. Die rechte Seite $(cz + d)^{-2}$ muss demnach auch als lineare Abbildung von \mathbb{R}^2 nach \mathbb{R}^2 aufgefasst werden, und das geht. Denn Multiplikation mit einer komplexen Zahl $k + \ell i$ ist tatsächlich eine lineare Abbildung von \mathbb{R}^2 nach \mathbb{R}^2 . Ihre Matrix ist

$$\begin{bmatrix} k & -\ell \\ \ell & k \end{bmatrix}.$$

(Diese beiden Formeln, für $f'_M(z)$ und für $\text{Im}(f_M(z))$, sind ungeheuer nützlich.) Sei jetzt $\gamma: [p, q] \rightarrow \mathbb{H}$ eine glatte Kurve. Dann ist auch $f_M \circ \gamma$ eine glatte Kurve. Die Kettenregel ergibt

$$(f_M \circ \gamma)'(t) = f'_M(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t)$$

wobei die rechte Seite als Produkt von komplexen Zahlen gelesen werden darf und auch muss. Mit den Rechnungen oben erhalten wir für die gewichteten Geschwindigkeiten

$$\begin{aligned} \frac{|(f_M \circ \gamma)'(t)|}{\text{Im}(f_M(\gamma(t)))} &= \frac{|f'_M(\gamma(t))| \cdot |\gamma'(t)|}{\text{Im}(f_M(\gamma(t)))} \\ &= \frac{|c\gamma(t) + d|^2 |f'_M(\gamma(t))| \cdot |\gamma'(t)|}{\text{Im}(\gamma(t))} \\ &= \frac{|\gamma'(t)|}{\text{Im}(\gamma(t))}. \end{aligned}$$

(Es ist ganz lustig, dass ich hier $|\dots|$ statt $\|\dots\|$ schreiben durfte. Der Betrag tut für Elemente von \mathbb{C} dasselbe wie die Norm $\|\dots\|$ für Elemente von \mathbb{R}^2 .) Wenn wir \int_p^q davorschreiben und dt dahinter, ergibt sich für die gewichteten Kurvenlängen

$$L^\Phi(f_M \circ \gamma) = L^\Phi(\gamma).$$

Dieselbe Beziehung ergibt sich für stückweise glatte Kurven γ (mit mehr Schreibarbeit wegen Summenzeichen). Da Zusammensetzung mit f_M eine Bijektion von der Menge der stückweise glatten Kurven γ in \mathbb{H} von u nach w in die Menge der stückweise glatten Kurven in \mathbb{H} von $f_M(u)$ nach $f_M(w)$ ergibt, dürfen wir schliessen

$$d^\Phi(f_M(u), f_M(w)) = d^\Phi(u, w).$$

□

4.3. Bestimmung von Abständen in der hyperbolischen Ebene

Lemma 4.3.9. Sei $z, u \in \mathbb{H}$ (komplexe Bezeichnungen, $\mathbb{H} \subset \mathbb{C}$) und

$$M = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

eine Matrix mit reellen Einträgen, $\det(M) = 1$ wie in Bemerkung 4.2.7. Dann ist

$$\frac{|z - u|}{(\text{Im } z)^{1/2}(\text{Im } u)^{1/2}} = \frac{|f_M(z) - f_M(u)|}{(\text{Im } f_M(z))^{1/2}(\text{Im } f_M(u))^{1/2}}.$$

Beweis. Übungsaufgabe.

□

Lemma 4.3.10. Für beliebige $z, u \in \mathbb{H}$ existiert eine Matrix M wie in Bemerkung 4.2.7 derart, dass $\operatorname{Re}(f_M(z)) = 0$ und $\operatorname{Re}(f_M(u)) = 0$ (für diese speziellen z und u).

Beweis. Wieder Übungsaufgabe. Diese Aufgabe lässt sich allerdings in folgende Schritte zerlegen (unter Benutzung der Formel $f_{XY} = f_X \circ f_Y$ in Bemerkung 4.2.7.)

1. Finde Matrix P derart, dass $\operatorname{Re}(f_P(z)) = 0$ für das gegebene z . Das ist leicht, denn wir können P von der Form

$$P = \begin{bmatrix} 1 & \mathbf{b} \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

nehmen. Dann ist $f_P(\mathbf{y}) = \mathbf{y} + \mathbf{b}$ für alle $\mathbf{y} \in \mathbb{H}$. Wenn wir also $\mathbf{b} = -\operatorname{Re} z$ wählen (für unser spezielles z), dann ist $\operatorname{Re}(f_P(z)) = 0$.

2. Schreibe $f_P(z) = r\mathbf{i}$ für ein positives reelles r . Konstruiere Matrix Q derart, dass $f_Q(\mathbf{i}) = r\mathbf{i}$. Dann ist

$$f_{Q^{-1}P}(z) = (f_Q)^{-1}(f_P(z)) = f_{Q^{-1}}(r\mathbf{i}) = \mathbf{i}.$$

3. Setze $w = f_{Q^{-1}P}(u)$. Finde Matrix N derart, dass $f_N(\mathbf{i}) = \mathbf{i}$ und $\operatorname{Re}(f_N(w)) = 0$. Dann ist

$$f_{NQ^{-1}P}(z) = f_N(\mathbf{i}) = \mathbf{i},$$

$$\operatorname{Re}(f_{NQ^{-1}P}(u)) = \operatorname{Re}(f_N(f_{Q^{-1}P}(u))) = \operatorname{Re}(f_N(w)) = 0.$$

Also ist $M = NQ^{-1}P$ eine Lösung. \square

Korollar 4.3.11. Für den Abstand $d^\Phi(u, z)$ von $u, z \in \mathbb{H}$ gilt:

$$\cosh(d^\Phi(u, z)) = 1 + \frac{|z - u|^2}{2(\operatorname{Im} z)(\operatorname{Im} u)}.$$

Beweis. Erstmal in Erinnerung rufen, dass $\cosh(t) = (\exp(t) + \exp(-t))/2$ für $t \in \mathbb{R}$. Die \cosh -Funktion (Cosinus Hyperbolicus) ist injektiv nach Einschränkung auf die nicht-negativen reellen Zahlen. — Wir suchen uns dann eine Matrix M wie in Lemma 4.3.10, so dass $\operatorname{Re}(f_M(u)) = 0 = \operatorname{Re}(f_M(z))$. Weil f_M eine Isometrie ist, Theorem 4.2.8, haben wir

$$d^\Phi(f_M(u), f_M(z)) = d^\Phi(u, z).$$

Aber wegen Lemma 4.3.9 gilt auch

$$1 + \frac{|f_M(z) - f_M(u)|^2}{2(\operatorname{Im} f_M(z))(\operatorname{Im} f_M(u))} = 1 + \frac{|z - u|^2}{2(\operatorname{Im} z)(\operatorname{Im} u)}.$$

Das heisst, es genügt uns jetzt, zu zeigen, dass

$$\cosh(d^\Phi(f_M(z), f_M(u))) = 1 + \frac{|f_M(z) - f_M(u)|^2}{2(\operatorname{Im} f_M(z))(\operatorname{Im} f_M(u))}.$$

Sieht so aus wie vorher, nur mit $f_M(\mathbf{u})$ und $f_M(z)$ anstelle von \mathbf{u} und z . Wir können jetzt sagen: $f_M(z)$ ist “das neue” z und $f_M(\mathbf{u})$ ist “das neue” \mathbf{u} . Fortschritt: wir haben damit auf den Spezialfall reduziert, dass (die neuen) z und \mathbf{u} Realteil gleich Null haben.

Unter dieser zusätzlichen Voraussetzung, also $\operatorname{Re} \mathbf{u} = 0 = \operatorname{Re} z$, haben wir aber schon eine ausgezeichnete Formel für $d^\Phi(\mathbf{u}, z)$. Angenommen $\mathbf{u} = p\mathbf{i}$ und $z = q\mathbf{i}$ für gewisse positive reelle p, q , und oBdA ist $p \geq q$. Die Formel ist dann $d^\Phi(\mathbf{u}, z) = \ln p - \ln q = \ln(p/q)$. Das ist (ein Spezialfall von) Lemma 4.1.2 in komplexer Schreibweise. Jetzt muss also nur noch gezeigt werden

$$\cosh(\ln(p/q)) = 1 + \frac{(p-q)^2}{2pq}.$$

Aber das ist leicht. □

Beispiel 4.3.12. Wir hatten den Fall $\mathbf{u} = \mathbf{i} = 0 + 1\mathbf{i}$ und $z = 1000 + \mathbf{i}$ betrachtet. Eine erste grobe Abschätzung ergab $d^\Phi(\mathbf{u}, z) \leq 1000$ und eine zweite weniger grobe Abschätzung ergab

$$d^\Phi(\mathbf{u}, z) \leq 500 + 2(\ln 2).$$

Wir hatten dazu Kurven γ von \mathbf{u} nach z konstruiert und ihre gewichtete Kurvenlänge $L^\Phi(\gamma)$ bestimmt, wussten aber nicht recht, ob wir damit dem Infimum solcher gewichteten Kurvenlängen einigermaßen nahegekommen waren. (Man hätte es bestimmt besser machen können mit derselben Strategie.) Jetzt stellt sich jedenfalls heraus: dieses Infimum, genannt $d^\Phi(\mathbf{u}, z)$, erfüllt

$$\cosh(d^\Phi(\mathbf{u}, z)) = 1 + \frac{|z - \mathbf{u}|^2}{2(\operatorname{Im} z)(\operatorname{Im} \mathbf{u})} = 1 + \frac{10^6}{2} = 500\,001.$$

Mein Rechner sagt dazu, dass

$$d^\Phi(\mathbf{u}, z) \approx 13,815512557961274110774597894823.$$