

Symetrie Lobačevského geometrie

NTMF060 – jaro 2020

Termín odevzdání řešení problému je 30. dubna 2020.

Řešení bude hodnoceno v rámci zkoušky.

Lobačevského geometrie v rovině je dána v polárních souřadnicích metrikou

$$\mathbf{g}_L = dr^2 + \sinh^2 r d\varphi^2 . \quad (1)$$

Pro zobrazování Lobačevského roviny se často používá tzv. Poincarého kruhový model. Ten se dostane předefinováním radiální souřadnice vztahem

$$R = \tanh \frac{r}{2} . \quad (2)$$

Tato souřadnice nabývá hodnot z intervalu $(0, 1)$. Všechny body Lobačevského roviny tak můžeme zobrazit do kruhu o poloměru 1 v euklidovské rovině s polárními souřadnicemi R, φ .

- (i) V jakém vztahu je při tomto zobrazení Lobačevského metrika \mathbf{g}_L k metrice euklidovské roviny

$$\mathbf{g}_E = dR^2 + R^2 d\varphi^2 ? \quad (3)$$

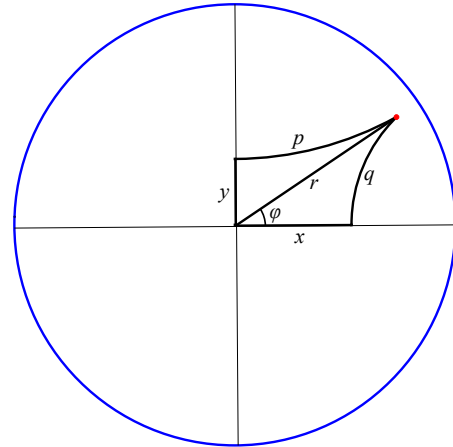
V tomto zobrazení kružnice $R = 1$ odpovídá nekonečnu, geodetiky Lobačevského roviny se zobrazují jako oblouky kolmé na kružnici $R = 1$ a úhly měřené v obou geometriích jsou stejné. Obrázek 1 využívá toto zobrazení.

V Lobačevského rovině nelze zavést souřadnice přesně odpovídající kartézským souřadnicím. Lze však zvolit dvě kolmé osy a z daného bodu na ně spustit kolmice. Vzdálenosti bodu od os označme p a q . Vzdálenosti pat kolmic od počátku x a y , viz obr. 1. Oproti euklidovské rovině, veličiny x, y se liší od p, q . Jejich vztahy k polárním souřadnicím jsou

$$\begin{aligned} \tanh x &= \tanh r \cos \varphi , & \sinh p &= \sinh r \cos \varphi , \\ \tanh y &= \tanh r \sin \varphi , & \sinh q &= \sinh r \sin \varphi , \end{aligned} \quad (4)$$

a vzájemné vztahy jsou

$$\begin{aligned} \sinh x &= \frac{\sinh p}{\cosh q} , & \tanh p &= \tanh x \cosh y , \\ \sinh y &= \frac{\sinh q}{\cosh p} , & \tanh q &= \tanh y \cosh x . \end{aligned} \quad (5)$$



Obrázek 1: Souřadnice x, y, p, q, r, φ .

Ani jedna z dvojic x, y a p, q netvoří ortogonální souřadnice. Ortogonální pár souřadnic ale dostaneme v kombinaci x, q ; netriviální výpočet (vyzkoušejte si) dá, že metrika v těchto souřadnicích má jednoduchý tvar

$$\mathbf{g}_L = dq^2 + \cosh^2 q dx^2 . \quad (6)$$

- (ii) Nalezněte vztahy mezi x, q a polárními souřadnicemi r, φ a to v obou směrech.

Z metriky (1) okamžitě odečteme, že $\boldsymbol{\partial}_\varphi$ je Killingův vektor generující rotaci kolem počátku. Na cvičení v minulém semestru jsme ověřili, že Killingovy vektory jsou také

$$\begin{aligned}\mathbf{X} &= \cos \varphi \boldsymbol{\partial}_r - \sin \varphi \coth r \boldsymbol{\partial}_\varphi, \\ \mathbf{Y} &= \sin \varphi \boldsymbol{\partial}_r + \cos \varphi \coth r \boldsymbol{\partial}_\varphi, \\ \mathbf{R} &= \boldsymbol{\partial}_\varphi.\end{aligned}\tag{7}$$

Tyto Killingovy vektory chápeme jako generátory akce grupy symetrie na Lobačovského rovině a odpovídají tak Lieově algebře grupy symetrie.

- (iii) Nalezněte příslušné strukturní konstanty $c_{\mu\nu}{}^\kappa$ v bázi generátorů (7), tj., pro indexy $\mu, \nu, \kappa = X, Y, R$. Nalezněte Killingovu metriku $k_{\mu\nu}$.
- (iv) Jakou signaturu má Killingova metrika a jaký kvadrát normy v Lieově algebře mají jednotlivé generátory symetrií? Odhadněte, jak charakterizuje znaménko kvadrátu normy typ symetrie.
- (v) S pomocí teorie vyložené na přednášce spočítejte akci rotace $\mathcal{R}_{\Delta\varphi}$ – symetrie spojené s Killingovým vektorem \mathbf{R} – na Killingův vektor tvaru

$$\mathbf{V} = V_X \mathbf{X} + V_Y \mathbf{Y}.\tag{8}$$

Podobně nalezněte akci symetrie $\mathcal{X}_{\Delta x}$ generované Killingovým vektorem \mathbf{X} na Killingův vektor tvaru

$$\mathbf{V} = V_R \mathbf{R} + V_Y \mathbf{Y}.\tag{9}$$

Jaká je souvislost s odpovědí na předchozí otázku?

- (vi) Nalezněte generátory symetrií \mathbf{X} , \mathbf{Y} , \mathbf{R} v souřadnicích x , q . S pomocí výsledku interpretujte význam těchto souřadnic.

Nepovinná část: Zkuste si podobnou diskuzi udělat v Lobačovského trojdimenzálním prostoru. I bez technických výpočtů zkuste odhadnout, kolik bude nezávislých generátorů symetrií, jakou signaturu bude mít Killingova metrika a jak bude souviset s typy symetrií?