Realización geométrica de la curvatura

Miguel Brozos Vázquez



Trabajo realizado con: P. Gilkey, H. Kang, E. Merino, S. Nikčević, R. Vázquez Lorenzo y G. Weingart

Workshop on Differential Geometry and Relativity



Objetos dados: modelo algebraico

Sean dados los siguientes elementos:

- V un espacio vectorial
- $\bullet \langle \cdot, \cdot \rangle$ un producto escalar
- R un tensor curvatura algebraico

Objetos dados: modelo algebraico

Sean dados los siguientes elementos:

- V un espacio vectorial
- $\bullet \langle \cdot, \cdot \rangle$ un producto escalar
- R un tensor curvatura algebraico

Problemas

Objetos dados: modelo algebraico

Sean dados los siguientes elementos:

- V un espacio vectorial
- \bullet $\langle \cdot, \cdot \rangle$ un producto escalar
- R un tensor curvatura algebraico

Problemas

• ¿Existe una variedad Riemanniana (M,g) y un punto $p \in M$ en el que se realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$?

Objetos dados: modelo algebraico

Sean dados los siguientes elementos:

- V un espacio vectorial
- $\bullet \langle \cdot, \cdot \rangle$ un producto escalar
- R un tensor curvatura algebraico

Problemas

- ¿Existe una variedad Riemanniana (M,g) y un punto $p \in M$ en el que se realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$?
- Si el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ posee alguna propiedad geométrica, ¿puede ésta extenderse a la variedad que lo realiza?

Objetos dados: modelo algebraico

Sean dados los siguientes elementos:

- V un espacio vectorial
- $\bullet \langle \cdot, \cdot \rangle$ un producto escalar
- R un tensor curvatura algebraico

Problemas

- ¿Existe una variedad Riemanniana (M, g) y un punto $p \in M$ en el que se realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?
- Si el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ posee alguna propiedad geométrica, ¿puede ésta extenderse a la variedad que lo realiza?
- Si el modelo está dotado de una estructura Hermítica, ¿bajo qué condiciones puede ser realizado por una variedad casi-Hermítica?. ¿Y por una variedad Hermítica?

Índice

- Introducción
- 2 Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
- 3 Realización geométrica de modelos complejos

- Introducción
- 2 Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
- 3 Realización geométrica de modelos complejos

Contexto geométrico

Contexto geométrico

(M,g) variedad Riemanniana de dimensión n.

f O denota la conexión de Levi-Civita.

- f O denota la conexión de Levi-Civita.
- **2** $R(x,y)z = \nabla_{[x,y]}z [\nabla_x, \nabla_y]z$ es el tensor curvatura.

- ◆ V denota la conexión de Levi-Civita.

 O denota la conexión de la conexión de Levi-Civita.

 O denota la conexión de la conexió
- **2** $R(x,y)z = \nabla_{[x,y]}z [\nabla_x, \nabla_y]z$ es el tensor curvatura. Definimos el tensor curvatura de tipo (0,4):

$$R(x,y,z,w)=g(R(x,y)z,w)$$

- **2** $R(x,y)z = \nabla_{[x,y]}z [\nabla_x, \nabla_y]z$ es el tensor curvatura. Definimos el tensor curvatura de tipo (0,4):

$$R(x, y, z, w) = g(R(x, y)z, w)$$

Simetrías
$$\begin{cases} R(x, y, z, w) = -R(y, x, z, w) = R(z, w, x, y) \\ R(x, y)z + R(y, z)x + R(z, x)y = 0 \end{cases}$$

- f O denota la conexión de Levi-Civita.
- **2** $R(x,y)z = \nabla_{[x,y]}z [\nabla_x, \nabla_y]z$ es el tensor curvatura. Definimos el tensor curvatura de tipo (0,4):

$$R(x, y, z, w) = g(R(x, y)z, w)$$

Tensor de Ricci

$$\rho(x,y) = \sum_{i} R(e_i, x, e_i, y)$$

- ◆ V denota la conexión de Levi-Civita.
- **2** $R(x,y)z = \nabla_{[x,y]}z [\nabla_x, \nabla_y]z$ es el tensor curvatura. Definimos el tensor curvatura de tipo (0,4):

$$R(x, y, z, w) = g(R(x, y)z, w)$$

Tensor de Ricci

$$\rho(x,y) = \sum_{i} R(e_i, x, e_i, y)$$

Curvatura escalar

$$au = \sum_{i} \rho(e_i, e_i)$$

Contexto geométrico

(M,g) variedad Riemanniana de dimensión n.

- ◆ ∇ denota la conexión de Levi-Civita.
- **2** $R(x,y)z = \nabla_{[x,y]}z [\nabla_x, \nabla_y]z$ es el tensor curvatura. Definimos el tensor curvatura de tipo (0,4):

$$R(x, y, z, w) = g(R(x, y)z, w)$$

Tensor de Ricci

$$\rho(x,y) = \sum_{i} R(e_{i},x,e_{i},y)$$

Curvatura escalar

$$au = \sum_{i} \rho(e_i, e_i)$$

Tensor de Weyl (conforme)

$$W(x, y, z, v) = R(x, y, z, v) + \frac{\tau}{(n-1)(n-2)} \{g(x, z)g(y, v) - g(y, z)g(x, v)\} - \frac{1}{n-2} \{\rho(x, z)g(y, v) - \rho(y, z)g(x, v) + \rho(y, v)g(x, z) - \rho(x, v)g(y, z)\}$$

Contexto algebraico

Modelos algebraicos

Contexto algebraico

Modelos algebraicos

Llamamos modelos algebraico al triple $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ formado por:

1 V: un espacio vectorial de dimensión n.

- \bullet V: un espacio vectorial de dimensión n.
- (\cdot, \cdot) : un producto escalar en V.

- \bullet V: un espacio vectorial de dimensión n.
- (\cdot,\cdot) : un producto escalar en V.
- **3** A: un tensor curvatura algebraico.

- \bullet V: un espacio vectorial de dimensión n.
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$: un producto escalar en V.
- A: un tensor curvatura algebraico. Es decir, un tensor de tipo (0,4) que posee las mismas simetrías que el tensor curvatura de una variedad riemanniana:

$$\begin{cases} A(x, y, z, w) = -A(y, x, z, w) = A(z, w, x, y) \\ A(x, y)z + A(y, z)x + A(z, x)y = 0 \end{cases}$$

Llamamos modelos algebraico al triple $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ formado por:

- \bullet V: un espacio vectorial de dimensión n.
- (\cdot, \cdot) : un producto escalar en V.
- **3** A: un tensor curvatura algebraico. Es decir, un tensor de tipo (0,4) que posee las mismas simetrías que el tensor curvatura de una variedad riemanniana: $\int A(x,y,z,w) = -A(y,x,z,w) = A(z,w,x,y)$

$$\begin{cases} A(x,y,z,w) = -A(y,x,z,w) = A(z,w,x,y) \\ A(x,y)z + A(y,z)x + A(z,x)y = 0 \end{cases}$$

Operadores asociados a la curvatura

- Tensor de Ricci
- Curvatura escalar
- Tensor de Weyl



Definición

ullet Sea (M,g) una variedad Riemanniana.

- ullet Sea (M,g) una variedad Riemanniana.
- \bullet Sea ($V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A$) un modelo algebraico.

Definición

- Sea (M,g) una variedad Riemanniana.
- Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico.

Decimos que (M,g) realiza al modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$ si existe un isomorfismo

$$\phi: V \longrightarrow T_P M$$

- Sea (M,g) una variedad Riemanniana.
- Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico.

Decimos que (M,g) realiza al modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$ si existe un isomorfismo

$$\phi: V \longrightarrow T_P M$$

- Sea (M,g) una variedad Riemanniana.
- Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico.

Decimos que (M,g) realiza al modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$ si existe un isomorfismo

$$\phi: V \longrightarrow T_P M$$

- Sea (M,g) una variedad Riemanniana.
- Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico.

Decimos que (M,g) realiza al modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$ si existe un isomorfismo

$$\phi: V \longrightarrow T_P M$$

- $\phi^* R_P = A$

- Sea (M,g) una variedad Riemanniana.
- Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico.

Decimos que (M,g) realiza al modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$ si existe un isomorfismo

$$\phi: V \longrightarrow T_P M$$

tal que

- $\phi^*g_p = \langle \cdot, \cdot \rangle$
- $\phi^* R_P = A$

Es decir, $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ y $(T_P M, g_P, R_p)$ son isomorfos.

Todo modelo algebraico es geométricamente realizable

Todo modelo algebraico es geométricamente realizable

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M, g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Todo modelo algebraico es geométricamente realizable

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M, g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Demostración.

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M,g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Demostración. Tomemos M entorno de $0 \in V$ (P=0).

Todo modelo algebraico es geométricamente realizable

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M, g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Demostración. Tomemos M entorno de $0 \in V$ (P=0). Para $\{e_1, \ldots, e_n\}$ base de V, tomamos (x_1, \ldots, x_n) coordenadas locales inducidas por $\{e_1, \ldots, e_n\}$.

Todo modelo algebraico es geométricamente realizable

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M,g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Demostración. Tomemos M entorno de $0 \in V$ (P=0). Para $\{e_1, \ldots, e_n\}$ base de V, tomamos (x_1, \ldots, x_n) coordenadas locales inducidas por $\{e_1, \ldots, e_n\}$. Definimos:

$$\mathbf{g}_{ij} = \langle e_i, e_j \rangle + A_{ijkl} x^k x^l$$

Todo modelo algebraico es geométricamente realizable

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M, g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Demostración. Tomemos M entorno de $0 \in V$ (P=0). Para $\{e_1, \ldots, e_n\}$ base de V, tomamos (x_1, \ldots, x_n) coordenadas locales inducidas por $\{e_1, \ldots, e_n\}$. Definimos:

$$g_{ij} = \langle e_i, e_j \rangle + A_{ijkl} x^k x^l$$

Entonces:

$$\Gamma_{ijk} := g(\nabla_{\partial_{i}}\partial_{j}, \partial_{k}) = \frac{1}{2}(g_{jk/i} + g_{ik/j} - g_{ij/k}).$$

$$R_{ijkl} = \{\partial_{i}\Gamma_{jkl} - \partial_{j}\Gamma_{ikl}\} + O(|x|^{2})$$

$$= \frac{1}{2}\{g_{jl/ik} + g_{ik/jl} - g_{jk/il} - g_{il/jk}\} + O(|x|^{2})$$

$$= |_{0} \frac{1}{2}\{A_{jlik} + A_{ikjl} - A_{jkil} - A_{iljk}\} = |_{0} A_{ijkl}$$

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Entonces existe una variedad Riemanniana (M, g) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Demostración. Tomemos M entorno de $0 \in V$ (P=0). Para $\{e_1, \ldots, e_n\}$ base de V, tomamos (x_1, \ldots, x_n) coordenadas locales inducidas por $\{e_1, \ldots, e_n\}$. Definimos:

$$g_{ij} = \langle e_i, e_j \rangle + A_{ijkl} x^k x^l$$

Entonces:

$$\Gamma_{ijk} := g(\nabla_{\partial_{i}}\partial_{j}, \partial_{k}) = \frac{1}{2}(g_{jk/i} + g_{ik/j} - g_{ij/k}).$$

$$R_{ijkl} = \{\partial_{i}\Gamma_{jkl} - \partial_{j}\Gamma_{ikl}\} + O(|x|^{2})$$

$$= \frac{1}{2}\{g_{jl/ik} + g_{ik/jl} - g_{jk/il} - g_{il/jk}\} + O(|x|^{2})$$

$$= |_{0} \frac{1}{2}\{A_{jlik} + A_{ikjl} - A_{jkil} - A_{iljk}\} = |_{0} A_{ijkl}$$

Índice

- Introducción
- Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades conformemente llanas
- 3 Realización geométrica de modelos complejos
 - Variedades casi-Hermíticas
 - Variedades Hermíticas
 - Variedades Kähler

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M, g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M, g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ en un punto $P \in M$.

Teorema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M,g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$.

Demostración.

Teorema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M,g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$.

Demostración.

Tomamos M entorno de P y (x_1, \ldots, x_n) un sistema de coordenadas locales (reales analíticas) centradas en P.

Teorema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M,g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$.

Demostración.

Tomamos M entorno de P y (x_1,\ldots,x_n) un sistema de coordenadas locales (reales analíticas) centradas en P. Haciendo un cambio de coordenadas lineal, podemos suponer que $\{\frac{\partial}{\partial x_i}\}$ es una base ortonormal de T_PM .

Teorema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M,g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$.

Demostración.

Tomamos M entorno de P y (x_1, \ldots, x_n) un sistema de coordenadas locales (reales analíticas) centradas en P.

Haciendo un cambio de coordenadas lineal, podemos suponer que $\left\{\frac{\partial}{\partial x_i}\right\}$ es una base ortonormal de T_PM .

Definimos como antes:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + A_{ijkl} x^k x^l$$

Teorema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M,g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$.

Demostración.

Tomamos M entorno de P y (x_1, \ldots, x_n) un sistema de coordenadas locales (reales analíticas) centradas en P.

Haciendo un cambio de coordenadas lineal, podemos suponer que $\{\frac{\partial}{\partial x_i}\}$ es una base ortonormal de T_PM .

Definimos como antes:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + A_{ijkl} x^k x^l$$

Entonces (M,g) realizan el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$. Pero no tiene necesariamente curvatura escalar contante.

Teorema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo algebraico. Existe una variedad Riemanniana (M,g) real analítica con curvatura escalar constante que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ en un punto $P\in M$.

Demostración.

Tomamos M entorno de P y (x_1, \ldots, x_n) un sistema de coordenadas locales (reales analíticas) centradas en P. Haciendo un cambio de coordenadas lineal, podemos suponer que $\{\frac{\partial}{\partial x_n}\}$ es una base ortonormal de T_PM .

Definimos como antes:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + A_{ijkl} x^k x^l$$

Entonces (M,g) realizan el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$. Pero no tiene necesariamente curvatura escalar contante.

OBJETIVO: Modificar g a métrica de curvatura escalar constante.

Transformación de g

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g}:=(1+2\phi)g$$

 $\operatorname{con}\,\phi(0)=0.$

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g}:=(1+2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g}:=(1+2\phi)g$$

con
$$\phi(0) = 0$$
.

Observaciones:

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g}:=(1+2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Observaciones:

• Puesto que $\phi(0)=0$, \tilde{g} es una métrica definida en un entorno de 0.

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g} := (1+2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Observaciones:

- Puesto que $\phi(0) = 0$, \tilde{g} es una métrica definida en un entorno de 0.
- Puesto que \tilde{g} debe realizar $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$, debe verificarse $(\phi_{ij} = \frac{\partial}{\partial_i} \frac{\partial}{\partial_i} \phi)$:

$$\tilde{R}_{ijkl} = |_{0} R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl} = A_{ijkl}$$

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g} := (1+2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Observaciones:

- Puesto que $\phi(0) = 0$, \tilde{g} es una métrica definida en un entorno de 0.
- Puesto que \tilde{g} debe realizar $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$, debe verificarse $(\phi_{ij} = \frac{\partial}{\partial_i} \frac{\partial}{\partial_j} \phi)$:

$$\tilde{R}_{ijkl} = |_0 R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl} = A_{ijkl}$$

• Para que $\tilde{\tau}$ sea constante debe verificarse:

$$\tilde{\tau} - \tau_{\sigma}(0) = 0$$

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g} := (1+2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Sistema de EDPs

Tenemos la ecuación en derivadas parciales:

$$ilde{ au} - au_g(0) = 0$$
 con condiciones iniciales: $\left\{ egin{array}{l} \phi(0) = 0 \\ ilde{R}_{ijkl}(0) = R_{ijkl}(0) \end{array}
ight.$

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g} := (1 + 2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Sistema de EDPs

Tenemos la ecuación en derivadas parciales:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0$$
 con condiciones iniciales:
$$\begin{cases} \phi(0) = 0 \\ \tilde{R}_{ijkl}(0) = R_{ijkl}(0) \end{cases}$$

Transformación de g

Definimos una tranformación conforme:

$$\tilde{g} := (1+2\phi)g$$

con $\phi(0) = 0$.

Sistema de EDPs

Tenemos la ecuación en derivadas parciales:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0$$
 con condiciones iniciales:
$$\begin{cases} \phi(0) = 0 \\ \tilde{R}_{ijkl}(0) = R_{ijkl}(0) \end{cases}$$

Sean $x=(x_1,...,x_n)$ coordenadas en \mathbb{R}^n y $x=(y,x_n)$ donde $y=(x_1,...,x_{n-1})\in\mathbb{R}^{n-1}$. Sea W un espacio vectorial auxiliar. Sea $u:=(u_0,u_1,...,u_n)\in W\otimes\mathbb{R}^{n+1}$.

Suponemos dada una función real analítica $\psi(x,u)$ que toma valores en W y una colección de funciones reales analíticas $\psi^{ij}(x,u)=\psi^{ji}(x,u)$ que toman valores en $\operatorname{End}(W)$ y que están definidas cerca de 0. Dada una función real analítica $U:\mathbb{R}^n\to W$ definida cerca de x=0, sea $u(x):=(u_0(x),...,u_n(x))$ donde

$$u_0(x) := U(x), \quad u_1(x) := \partial_1 U(x), \quad ..., \quad u_n(x) := \partial_n U(x).$$

Teorema de Cauchy-Kovalevskaya (Evans)

Si $\det \psi^{nn}(0) \neq 0$, existe $\varepsilon > 0$ y una única U real analítica definida para $|x| < \varepsilon$ que satisface las ecuaciones:

$$\psi^{ij}(x, u(x))\partial_i\partial_j U(x) + \psi(x, u(x)) = 0,$$

$$U(y, 0) = 0, \quad y \quad \partial_n U(y, 0) = 0.$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$?

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$?

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\psi_{nn}(0) \neq 0$? $Si \rightarrow \text{existe } \phi$

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$? $Si \rightarrow existe \phi$

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

¿Es
$$\tilde{R}(0) = R(0)$$
?

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$?Sí \rightarrow existe ϕ

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

¿Es
$$\tilde{R}(0) = R(0)$$
?

$$\phi(y,0)=0$$

$$\partial_n \phi(y,0) = 0$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$? $Si \rightarrow existe \phi$

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

¿Es
$$\tilde{R}(0) = R(0)$$
?

$$\begin{cases}
\phi(y,0) = 0 \\
\partial_n \phi(y,0) = 0
\end{cases} \Rightarrow \phi_{ij}(0) = 0, j \neq n.$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$?Sí \rightarrow existe ϕ

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

¿Es
$$\tilde{R}(0) = R(0)$$
?

$$\left. egin{aligned} \phi(y,0) &= 0 \ \partial_n \phi(y,0) &= 0 \end{aligned}
ight\} \ \Rightarrow \phi_{ij}(0) = 0, j
eq n. \ \widetilde{ au} - au_g(0) = 0 \end{aligned}
ight\} \ \Rightarrow \phi_{nn} = 0$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$? $Si \rightarrow existe \phi$

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

¿Es
$$\tilde{R}(0) = R(0)$$
?

$$\begin{cases}
\phi(y,0) = 0 \\
\partial_n \phi(y,0) = 0
\end{cases} \Rightarrow \frac{\phi_{ij}(0) = 0, j \neq n}{\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0}
\Rightarrow \frac{\phi_{nn}}{\phi_{nn}} = 0 \Rightarrow \tilde{R}(0) = R(0)$$

Resolveremos el sistema:

$$\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0, \quad \phi(y, 0) = 0, \quad \partial_n \phi(y, 0) = 0.$$
 (1)

Hipótesis: $\xi \psi_{nn}(0) \neq 0$?Sí \rightarrow existe ϕ

Calculamos

$$\begin{split} \tilde{R}_{ijkl} &= |{}_{0}R_{ijkl} + g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}, \\ \tilde{\tau} - \tau_{g}(0) &= |{}_{0}\tilde{g}^{il}\tilde{g}^{jk} \{g_{jl}\phi_{ik} - g_{il}\phi_{jk} - g_{jk}\phi_{il} + g_{ik}\phi_{jl}\}. \end{split}$$

زEs
$$\tilde{R}(0) = R(0)$$
? 5

$$\begin{cases}
\phi(y,0) = 0 \\
\partial_n \phi(y,0) = 0
\end{cases} \Rightarrow \phi_{ij}(0) = 0, j \neq n. \\
\tilde{\tau} - \tau_g(0) = 0
\end{cases} \Rightarrow \phi_{nn} = 0 \Rightarrow \tilde{R}(0) = R(0)$$

Índice

- Introducción
- Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades conformemente llanas
- 3 Realización geométrica de modelos complejos
 - Variedades casi-Hermíticas
 - Variedades Hermíticas
 - Variedades Kähler

Problema

Sea $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,A)$ un modelo con W=0.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo con W = 0.

• ¿Existe una variedad Riemanniana conformemente llana (M, g) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo con W = 0.

- ¿Existe una variedad Riemanniana conformemente llana (M, g) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g) con curvatura escalar constante?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo con W = 0.

- ¿Existe una variedad Riemanniana conformemente llana (M, g) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g) con curvatura escalar constante?

Teorema

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo con W = 0.

- ¿Existe una variedad Riemanniana conformemente llana (M, g) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g) con curvatura escalar constante?

Teorema

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo con W = 0.

- ¿Existe una variedad Riemanniana conformemente llana (M, g) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g) con curvatura escalar constante?

Teorema

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$ un modelo con W = 0.

- ¿Existe una variedad Riemanniana conformemente llana (M, g) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g) con curvatura escalar constante?

Teorema

Demostración.

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

• $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

- $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A
- Consideramos

$$g:=(1+\phi(x))\langle\cdot,\cdot\rangle$$

con ϕ cuadrática

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

- $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A
- Consideramos

$$g:=(1+\phi(x))\langle\cdot,\cdot\rangle$$

con ϕ cuadrática

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

- $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A
- Consideramos

$$g:=(1+\phi(x))\langle\cdot,\cdot\rangle$$
 con ϕ cuadrática \Rightarrow
$$\begin{cases} \bullet \ g \ \text{no singular para } x \ \text{pequeño} \\ \bullet \ g \ \text{confomemente llana} \end{cases}$$

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

- $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A
- Consideramos

$$g:=(1+\phi(x))\langle\cdot,\cdot\rangle$$

 $\mathsf{con}\ \phi\ \mathsf{cuadrática} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \bullet\ g\ \mathsf{no}\ \mathsf{singular}\ \mathsf{para}\ x\ \mathsf{pequeño} \\ \bullet\ g\ \mathsf{confomemente}\ \mathsf{llana} \end{array} \right.$

• Para que $\rho(0) = \rho_A$ tomamos

$$\phi = \sum_{j} \frac{\varepsilon_{jj}\tau + (2-2n)\rho_{jj}}{2(n-1)(n-2)} x_{j}^{2} + \sum_{i < j} \frac{2}{2-n} \rho_{ij} x_{i} x_{j}$$

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

- $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A
- Consideramos

$$g:=(1+\phi(x))\langle\cdot,\cdot\rangle$$

 $\mathsf{con}\ \phi\ \mathsf{cuadratica} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \bullet\ g\ \mathsf{no}\ \mathsf{singular}\ \mathsf{para}\ x\ \mathsf{peque\~no} \\ \bullet\ g\ \mathsf{confomemente}\ \mathsf{llana} \end{array} \right.$

• Para que $\rho(0) = \rho_A$ tomamos

$$\phi = \sum_{j} \frac{\varepsilon_{jj}\tau + (2-2n)\rho_{jj}}{2(n-1)(n-2)} x_{j}^{2} + \sum_{i < j} \frac{2}{2-n}\rho_{ij}x_{i}x_{j}$$

Paso 2. Modificación de *g* para obtener curvatura escalar constante.

Demostración.

Paso 1. Construcción de g conformemente llana.

- $W = 0 \Rightarrow$ El tensor de Ricci determina la curvatura A
- Consideramos

$$g:=(1+\phi(x))\langle\cdot,\cdot\rangle$$

 $\mathsf{con}\ \phi\ \mathsf{cuadrática} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \bullet\ g\ \mathsf{no}\ \mathsf{singular}\ \mathsf{para}\ x\ \mathsf{pequeño} \\ \bullet\ g\ \mathsf{confomemente}\ \mathsf{llana} \end{array} \right.$

• Para que $\rho(0) = \rho_A$ tomamos

$$\phi = \sum_{j} \frac{\varepsilon_{jj}\tau + (2-2n)\rho_{jj}}{2(n-1)(n-2)} x_{j}^{2} + \sum_{i < j} \frac{2}{2-n}\rho_{ij}x_{i}x_{j}$$

Paso 2. Modificación de *g* para obtener curvatura escalar constante.

• Utilizamos Teorema de Cauchy-Kovalevskaya como en el teorema anterior.

Índice

- 1 Introducción
- 2 Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades conformemente llanas
- 3 Realización geométrica de modelos complejos
 - Variedades casi-Hermíticas
 - Variedades Hermíticas
 - Variedades Kähler

Variedad casi-Hermítica

(M,g,J) es una variedad casi-Hermítica si

Variedad casi-Hermítica

(M,g,J) es una variedad casi-Hermítica si

(M,g) es una variedad Riemanniana

Variedad casi-Hermítica

(M,g,J) es una variedad casi-Hermítica si

- (M,g) es una variedad Riemanniana
- 2 $J: TM \longrightarrow TM$ estructura compleja:

$$J^2 = -Id$$
, $g(J\cdot, J\cdot) = g(\cdot, \cdot)$

Variedad casi-Hermítica

(M,g,J) es una variedad casi-Hermítica si

- (M,g) es una variedad Riemanniana
- ② $J: TM \longrightarrow TM$ estructura compleja: $J^2 = -Id, \quad g(J, J) = g(\cdot, \cdot)$

Variedad Hermítica

Sea (M, g, J) una variedad casi-Hermítica. (M, g, J) se dice Hermítica si J es integrable:

Variedad casi-Hermítica

(M, g, J) es una variedad casi-Hermítica si

- (M,g) es una variedad Riemanniana
- ② $J: TM \longrightarrow TM$ estructura compleja: $J^2 = -Id, \quad g(J, J) = g(\cdot, \cdot)$

Variedad Hermítica

Sea (M, g, J) una variedad casi-Hermítica. (M, g, J) se dice Hermítica si J es integrable:

• Existen coordenadas locales en torno a cada punto $(x_1,...,x_n,y_1,...,y_n)$ de modo que $\mathcal{J}\partial_{x_i}=\partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}\partial_{y_i}=-\partial_{x_i}$.

Variedad casi-Hermítica

(M, g, J) es una variedad casi-Hermítica si

- (M,g) es una variedad Riemanniana
- ② $J: TM \longrightarrow TM$ estructura compleja: $J^2 = -Id, \quad g(J, J) = g(\cdot, \cdot)$

Variedad Hermítica

Sea (M, g, J) una variedad casi-Hermítica. (M, g, J) se dice Hermítica si J es integrable:

- Existen coordenadas locales en torno a cada punto $(x_1,...,x_n,y_1,...,y_n)$ de modo que $\mathcal{J}\partial_{x_i}=\partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}\partial_{y_i}=-\partial_{x_i}$.
- Equivalentemente, el tensor de Nijenhuis se anula: $N_{\mathcal{J}}(x,y) := [x,y] + \mathcal{J}[\mathcal{J}x,y] + \mathcal{J}[x,\mathcal{J}y] [\mathcal{J}x,\mathcal{J}y].$

Modelo algebraico complejo

Modelo algebraico complejo

Llamamos modelo algebraico complejo al cuádruple ($V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A$):

1 V: un espacio vectorial de dimensión n.

Modelo algebraico complejo

- $oldsymbol{0}$ V: un espacio vectorial de dimensión n.
- (\cdot, \cdot) : un producto escalar en V.

Modelo algebraico complejo

- $oldsymbol{0}$ V: un espacio vectorial de dimensión n.
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$: un producto escalar en V.
- 3 J: estructura compleja $(J^2 = -Id \ y \ J^*\langle \cdot, \cdot \rangle = \langle \cdot, \cdot \rangle)$

Modelo algebraico complejo

- $oldsymbol{0}$ V: un espacio vectorial de dimensión n.
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$: un producto escalar en V.
- 3 J: estructura compleja $(J^2 = -Id \text{ y } J^*\langle \cdot, \cdot \rangle = \langle \cdot, \cdot \rangle)$
- 4: un tensor curvatura algebraico.

Modelo algebraico complejo

Llamamos modelo algebraico complejo al cuádruple $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$:

- $oldsymbol{0}$ V: un espacio vectorial de dimensión n.
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$: un producto escalar en V.
- 3 J: estructura compleja $(J^2 = -Id \ y \ J^*\langle \cdot, \cdot \rangle = \langle \cdot, \cdot \rangle)$
- 4: un tensor curvatura algebraico.

Operadores asociados a la curvatura

Modelo algebraico complejo

Llamamos modelo algebraico complejo al cuádruple $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$:

- $oldsymbol{0}$ V: un espacio vectorial de dimensión n.
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$: un producto escalar en V.
- 3 J: estructura compleja ($J^2 = -Id$ y $J^*\langle \cdot, \cdot \rangle = \langle \cdot, \cdot \rangle$)
- 4 A: un tensor curvatura algebraico.

Operadores asociados a la curvatura

Tensor de Ricci estrella

$$\rho^{\star}(x,y) = \sum_{i} R(e_i, x, Je_i, Jy)$$

Modelo algebraico complejo

Llamamos modelo algebraico complejo al cuádruple $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$:

- $oldsymbol{0}$ V: un espacio vectorial de dimensión n.
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$: un producto escalar en V.
- 3 J: estructura compleja ($J^2 = -Id$ y $J^*\langle \cdot, \cdot \rangle = \langle \cdot, \cdot \rangle$)
- 4 A: un tensor curvatura algebraico.

Operadores asociados a la curvatura

Tensor de Ricci estrella

$$\rho^{\star}(x,y) = \sum_{i} R(e_{i}, x, Je_{i}, Jy)$$

Curvatura escalar estrella

$$\tau^* = \sum_i \rho^*(e_i, e_i)$$

Índice

- 1 Introducción
- Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades conformemente llanas
- 3 Realización geométrica de modelos complejos
 - Variedades casi-Hermíticas
 - Variedades Hermíticas
 - Variedades Kähler

Variedades casi-Hermíticas

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

• ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

- ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g, \mathcal{J}) con curvatura escalar constante?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

- ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g, \mathcal{J}) con curvatura escalar constante? ¿Y con curvatura escalar estrella constante?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

- ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g, \mathcal{J}) con curvatura escalar constante?¿Y con curvatura escalar estrella constante?

Teorema

- curvatura escalar constante y
- curvatura escalar estrella constante.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

- ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g, \mathcal{J}) con curvatura escalar constante? ¿Y con curvatura escalar estrella constante?

Teorema

- curvatura escalar constante y
- curvatura escalar estrella constante.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

- ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g, \mathcal{J}) con curvatura escalar constante?¿Y con curvatura escalar estrella constante?

Teorema

- curvatura escalar constante y
- curvatura escalar estrella constante.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

- ¿Existe una variedad casi-Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realice el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?
- Además, ¿puede escogerse (M, g, \mathcal{J}) con curvatura escalar constante?¿Y con curvatura escalar estrella constante?

Teorema

- curvatura escalar constante y
- curvatura escalar estrella constante.

Demostración.

Demostración.

Paso 1. Construimos (M,g) como en el teorema previo

Demostración.

Paso 1. Construimos (M,g) como en el teorema previo Paso 2.

Demostración.

Paso 1. Construimos (M,g) como en el teorema previo Paso 2.

ullet Extendemos J constante en los campos coordenados.

Demostración.

Paso 1. Construimos (M,g) como en el teorema previo Paso 2.

- ullet Extendemos J constante en los campos coordenados.
- Definimos ψ autoadjunta de modo que $\langle x, y \rangle = g(\psi x, \psi y)$ y tomamos $\tilde{J} = \psi J \psi^{-1}$.

Demostración.

- Paso 1. Construimos (M,g) como en el teorema previo Paso 2.
 - ullet Extendemos J constante en los campos coordenados.
 - Definimos ψ autoadjunta de modo que $\langle x, y \rangle = g(\psi x, \psi y)$ y tomamos $\tilde{J} = \psi J \psi^{-1}$.

Paso 3.

Demostración.

Paso 1. Construimos (M, g) como en el teorema previo Paso 2.

- Extendemos J constante en los campos coordenados.
- Definimos ψ autoadjunta de modo que $\langle x, y \rangle = g(\psi x, \psi y)$ y tomamos $\tilde{J} = \psi J \psi^{-1}$.

Paso 3.

O Consideramos una variación de la métrica del tipo:

$$\tilde{g} = g + \xi \{ dx_1 \otimes dx_1 - Jdx_1 \otimes Jdx_1 \} + \eta \{ dx_n \otimes dx_n - Jdx_n \otimes Jdx_n \}$$
$$\operatorname{con} \xi(P) = 0 \text{ y } \eta(P) = 0.$$

Demostración.

Paso 1. Construimos (M, g) como en el teorema previo Paso 2.

- Extendemos *J* constante en los campos coordenados.
- Definimos ψ autoadjunta de modo que $\langle x, y \rangle = g(\psi x, \psi y)$ y tomamos $\tilde{J} = \psi J \psi^{-1}$.

Paso 3.

O Consideramos una variación de la métrica del tipo:

$$\tilde{g} = g + \xi \{ dx_1 \otimes dx_1 - Jdx_1 \otimes Jdx_1 \} + \eta \{ dx_n \otimes dx_n - Jdx_n \otimes Jdx_n \}$$
$$\operatorname{con} \xi(P) = 0 \text{ y } \eta(P) = 0.$$

Demostración.

Paso 1. Construimos (M, g) como en el teorema previo Paso 2.

- Extendemos J constante en los campos coordenados.
- Definimos ψ autoadjunta de modo que $\langle x, y \rangle = g(\psi x, \psi y)$ y tomamos $\tilde{J} = \psi J \psi^{-1}$.

Paso 3.

O Consideramos una variación de la métrica del tipo:

$$\tilde{g} = g + \xi \{ dx_1 \otimes dx_1 - Jdx_1 \otimes Jdx_1 \} + \eta \{ dx_n \otimes dx_n - Jdx_n \otimes Jdx_n \}$$
$$\operatorname{con} \xi(P) = 0 \text{ y } \eta(P) = 0.$$

② Aplicamos el Teorema de Cauchy-Kovalevskaya en su versión vectorial para garantizar la existencia de la métrica con τ y τ^* constantes.

Índice

- 1 Introducción
- Realización geométrica mediante variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades con curvatura escalar constante
 - Variedades conformemente llanas
- 3 Realización geométrica de modelos complejos
 - Variedades casi-Hermíticas
 - Variedades Hermíticas
 - Variedades Kähler

Problema

Sea ($V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A$) un modelo complejo.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

• ¿Existe una variedad Hermítica (M,g,\mathcal{J}) que realiza el modelo $(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,J,A)$?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

• ¿Existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

ullet ¿Existe una variedad Hermítica (M,g,\mathcal{J}) que realiza el modelo

$$(V,\langle\cdot,\cdot\rangle,J,A)$$
?

Identidad de Gray

El tensor curvatura de toda variedad Hermítica verifica:

$$0 = A(x, y, z, w) + A(Jx, Jy, Jz, Jw) -A(Jx, Jy, z, w) - A(x, y, Jz, Jw) - A(Jx, y, Jz, w) -A(x, Jy, z, Jw) - A(Jx, y, z, Jw) - A(x, Jy, Jz, w)$$

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

• ¿Existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?

NO

Identidad de Gray

El tensor curvatura de toda variedad Hermítica verifica:

$$0 = A(x, y, z, w) + A(Jx, Jy, Jz, Jw) -A(Jx, Jy, z, w) - A(x, y, Jz, Jw) - A(Jx, y, Jz, w) -A(x, Jy, z, Jw) - A(Jx, y, z, Jw) - A(x, Jy, Jz, w)$$

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo. Entonces A verifica la *Identidad de Gray* si y sólo si existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ en un punto P.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

• ¿Existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?

Identidad de Gray

El tensor curvatura de toda variedad Hermítica verifica:

$$0 = A(x, y, z, w) + A(Jx, Jy, Jz, Jw) -A(Jx, Jy, z, w) - A(x, y, Jz, Jw) - A(Jx, y, Jz, w) -A(x, Jy, z, Jw) - A(Jx, y, z, Jw) - A(x, Jy, Jz, w)$$

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo. Entonces A verifica la *Identidad de Gray* si y sólo si existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ en un punto P.

Problema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo.

• ¿Existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza el modelo $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$?

Identidad de Gray

El tensor curvatura de toda variedad Hermítica verifica:

$$0 = A(x, y, z, w) + A(Jx, Jy, Jz, Jw) -A(Jx, Jy, z, w) - A(x, y, Jz, Jw) - A(Jx, y, Jz, w) -A(x, Jy, z, Jw) - A(Jx, y, z, Jw) - A(x, Jy, Jz, w)$$

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo complejo. Entonces A verifica la *Identidad de Gray* si y sólo si existe una variedad Hermítica (M, g, \mathcal{J}) que realiza $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ en un punto P.

Teorema. Sea $\mathcal{A} = \{\text{tensores curvatura algebraicos}\}$. Entonces \mathcal{A} se descompone en \mathcal{U} -módulos irreducibles:

$$\mathfrak{A}=\mathcal{W}_1\oplus\mathcal{W}_2\oplus\mathcal{W}_3\oplus\mathcal{W}_4\oplus\mathcal{W}_5\oplus\mathcal{W}_6\oplus\mathcal{W}_7\oplus\mathcal{W}_8\oplus\mathcal{W}_9\oplus\mathcal{W}_{10}.$$

Teorema. Sea $\mathcal{A} = \{ \text{tensores curvatura algebraicos} \}$. Entonces \mathcal{A} se descompone en \mathcal{U} -módulos irreducibles:

$$\underline{\mathfrak{A}} = \mathcal{W}_1 \oplus \mathcal{W}_2 \oplus \mathcal{W}_3 \oplus \mathcal{W}_4 \oplus \mathcal{W}_5 \oplus \mathcal{W}_6 \oplus \mathcal{W}_7 \oplus \mathcal{W}_8 \oplus \mathcal{W}_9 \oplus \mathcal{W}_{10}.$$

	dim(V) = 4	dim(V) = 6	$\dim(V)=2n\geq 8$
\mathcal{W}_1	1	1	1
\mathcal{W}_2	3	8	$n^2 - 1$
W_3	5	27	$\frac{1}{4}n^2(n-1)(n+3)$
\mathcal{W}_4	1	1	1
\mathcal{W}_5	0	8	$n^2 - 1$
\mathcal{W}_6	0	0	$\frac{1}{4}n^2(n+1)(n-3)$
W_7	2	12	$\frac{1}{6}n^2(n^2-1)$
\mathcal{W}_8	6	12	$n^2 + n$
\mathcal{W}_9	2	6	$n^2 - n$
\mathcal{W}_{10}	0	30	$\frac{2}{3}n^2(n^2-4)$

Teorema. Sea $\mathcal{A}=\{\text{tensores curvatura algebraicos}\}$. Entonces \mathcal{A} se descompone en \mathcal{U} -módulos irreducibles:

$$\underline{\mathfrak{A}} = \mathcal{W}_1 \oplus \mathcal{W}_2 \oplus \mathcal{W}_3 \oplus \mathcal{W}_4 \oplus \mathcal{W}_5 \oplus \mathcal{W}_6 \oplus \mathcal{W}_7 \oplus \mathcal{W}_8 \oplus \mathcal{W}_9 \oplus \mathcal{W}_{10}.$$

	$\dim(V) = 4$		$\dim(V) = 2n \ge 8$
\mathcal{W}_1	1	1	1
\mathcal{W}_2	3	8	$n^2 - 1$
W_3	5	27	$\frac{1}{4}n^2(n-1)(n+3)$
\mathcal{W}_4	1	1	1
\mathcal{W}_5	0	8	$n^2 - 1$
\mathcal{W}_6	0	0	$\frac{1}{4}n^2(n+1)(n-3)$
\mathcal{W}_7	2	12	$\frac{1}{6}n^2(n^2-1)$
\mathcal{W}_8	6	12	$n^2 + n$
\mathcal{W}_9	2	6	$n^2 - n$
\mathcal{W}_{10}	0	30	$\frac{2}{3}n^2(n^2-4)$

Teorema. Sea $\mathcal{A} = \{ \text{tensores curvatura algebraicos} \}$. Entonces \mathcal{A} se descompone en \mathcal{U} -módulos irreducibles:

$$\underline{\mathfrak{A}} = \underline{\mathcal{W}}_1 \oplus \underline{\mathcal{W}}_2 \oplus \underline{\mathcal{W}}_3 \oplus \underline{\mathcal{W}}_4 \oplus \underline{\mathcal{W}}_5 \oplus \underline{\mathcal{W}}_6 \oplus \underline{\mathcal{W}}_7 \oplus \underline{\mathcal{W}}_8 \oplus \underline{\mathcal{W}}_9 \oplus \underline{\mathcal{W}}_{10}.$$

	dim(V) = 4	dim(V) = 6	$\dim(V) = 2n \ge 8$
\mathcal{W}_1	1	1	1
\mathcal{W}_2	3	8	$n^2 - 1$
W_3	5	27	$\frac{1}{4}n^2(n-1)(n+3)$
\mathcal{W}_4	1	1	1
\mathcal{W}_5	0	8	$n^2 - 1$
\mathcal{W}_6	0	0	$\frac{1}{4}n^2(n+1)(n-3)$
\mathcal{W}_7	2	12	$\frac{1}{6}n^2(n^2-1)$
\mathcal{W}_8	6	12	$n^2 + n$
\mathcal{W}_9	2	6	$n^2 - n$
\mathcal{W}_{10}	0	30	$\frac{2}{3}n^2(n^2-4)$

Teorema. Sea $\mathcal{A} = \{ \text{tensores curvatura algebraicos} \}$. Entonces \mathcal{A} se descompone en \mathcal{U} -módulos irreducibles:

$$\mathfrak{A}=\mathcal{W}_1\oplus\mathcal{W}_2\oplus\mathcal{W}_3\oplus\mathcal{W}_4\oplus\mathcal{W}_5\oplus\mathcal{W}_6\oplus\mathcal{W}_7\oplus\mathcal{W}_8\oplus\mathcal{W}_9\oplus\mathcal{W}_{10}.$$

- ② Si 2n = 4, $\rho_{0,+,S} : \mathcal{W}_2 \approx S_{0,+}^2(V^*)$.
- **③** Si 2*n* ≥ 6, $\rho_{0,+,S} \oplus \rho_{0,+,S}^* : \mathcal{W}_2 \oplus \mathcal{W}_5 \approx S_{0,+}^2(V^*) \oplus S_{0,+}^2(V^*)$.

- $\rho_{-,S}: W_8 \approx S_-^2(V^*).$
- $\bullet \quad \rho_{-\Lambda}^{\star}: \mathcal{W}_9 \approx \Lambda_{-}^2(V^*).$

Descomposición del espacio de tensores curvatura en \mathcal{U} -modulos irreducibles:

$$\textit{W}_1 \oplus \textit{W}_2 \oplus \textit{W}_3 \ \oplus \ \textit{W}_4 \oplus \textit{W}_5 \oplus \textit{W}_6 \ \oplus \ \textit{W}_7 \ \oplus \textit{W}_8 \oplus \textit{W}_9 \oplus \textit{W}_{10}$$

Descomposición del espacio de tensores curvatura en \mathcal{U} -modulos irreducibles:

$$W_1 \oplus W_2 \oplus W_3 \oplus W_4 \oplus W_5 \oplus W_6 \oplus W_7 \oplus W_8 \oplus W_9 \oplus W_{10}$$

$$R(x,y) = R(Jx,Jy)$$

Descomposición del espacio de tensores curvatura en $\mathcal{U} ext{-}$ modulos irreducibles:

$$W_1 \oplus W_2 \oplus W_3 \oplus W_4 \oplus W_5 \oplus W_6 \oplus W_7 \oplus W_8 \oplus W_9 \oplus W_{10}$$

$$R(x,y) = R(Jx,Jy)$$

$$R(x, y, z, v) = R(Jx, Jy, z, v) + R(Jx, y, Jz, v) + R(Jx, y, z, Jv)$$

Descomposición del espacio de tensores curvatura en \mathcal{U} -modulos irreducibles:

$$W_{1} \oplus W_{2} \oplus W_{3} \oplus W_{4} \oplus W_{5} \oplus W_{6} \oplus W_{7} \oplus W_{8} \oplus W_{9} \oplus W_{10}$$

$$R(x,y) = R(Jx,Jy)$$

$$R(x,y,z,v) = R(Jx,Jy,z,v)$$

$$+ R(Jx,y,Jz,v) + R(Jx,y,z,Jv)$$

$$I^{*}R = R$$

$$I^{*}R = -R$$

Descomposición del espacio de tensores curvatura en \mathcal{U} -modulos irreducibles:

$$W_1 \oplus W_2 \oplus W_3 \oplus W_4 \oplus W_5 \oplus W_6 \oplus W_7 \oplus W_8 \oplus W_9 \oplus W_{10}$$

$$R(x,y) = R(Jx,Jy)$$

$$R(x,y,z,v) = R(Jx,Jy,z,v)$$

$$+ R(Jx,y,Jz,v) + R(Jx,y,z,Jv)$$

$$J^*R = R$$

$$J^*R = -R$$

Si R es el tensor curvatura de una variedad Hermítica verifica, entonces

$$R \in W_7^{\perp}$$

Coordenadas en
$$\mathbb{C}^n = \mathbb{R}^{2n}$$
: $(u_1, \dots, u_{2n}) = (x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_n)$.

Coordenadas en
$$\mathbb{C}^n = R^{2n}$$
: $(u_1, \dots, u_{2n}) = (x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$

Coordenadas en $\mathbb{C}^n = R^{2n}$: $(u_1, \ldots, u_{2n}) = (x_1, \ldots, x_n, y_1, \ldots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$ Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Coordenadas en $\mathbb{C}^n = R^{2n}$: $(u_1, \ldots, u_{2n}) = (x_1, \ldots, x_n, y_1, \ldots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$ Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Entonces:

$$\frac{R_{P}(\partial_{u_{i}}, \partial_{u_{j}}, \partial_{u_{k}}, \partial_{u_{l}}) = \frac{1}{2} \{ \partial_{u_{i}} \partial_{u_{k}} g_{jl} + \partial_{u_{j}} \partial_{u_{l}} g_{ik} - \partial_{u_{i}} \partial_{u_{l}} g_{jk} - \partial_{u_{j}} \partial_{u_{k}} g_{il} \}
= \Theta_{ikjl} + \Theta_{jlik} - \Theta_{iljk} - \Theta_{jkil}$$

Coordenadas en $\mathbb{C}^n = R^{2n}$: $(u_1, \ldots, u_{2n}) = (x_1, \ldots, x_n, y_1, \ldots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$ Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Entonces:

$$R_{P}(\partial_{u_{i}}, \partial_{u_{j}}, \partial_{u_{k}}, \partial_{u_{l}}) = \frac{1}{2} \{ \partial_{u_{i}} \partial_{u_{k}} g_{jl} + \partial_{u_{j}} \partial_{u_{l}} g_{ik} - \partial_{u_{i}} \partial_{u_{l}} g_{jk} - \partial_{u_{j}} \partial_{u_{k}} g_{il} \}$$

$$= \Theta_{ikjl} + \Theta_{jlik} - \Theta_{iljk} - \Theta_{jkil}$$

Linealización del problema

Para $\Theta \in S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*)$. Definimos

$$\mathcal{L}: S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*) \to \mathfrak{A}$$

$$\mathcal{L}(\Theta)(x,y,z,w) := \Theta(x,z,y,w) + \Theta(y,w,x,z) -\Theta(x,w,y,z) - \Theta(y,z,x,w)$$

Coordenadas en $\mathbb{C}^n = R^{2n}$: $(u_1, \ldots, u_{2n}) = (x_1, \ldots, x_n, y_1, \ldots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$ Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Entonces:

$$R_{P}(\partial_{u_{i}}, \partial_{u_{j}}, \partial_{u_{k}}, \partial_{u_{l}}) = \frac{1}{2} \{ \partial_{u_{i}} \partial_{u_{k}} g_{jl} + \partial_{u_{j}} \partial_{u_{l}} g_{ik} - \partial_{u_{i}} \partial_{u_{l}} g_{jk} - \partial_{u_{j}} \partial_{u_{k}} g_{il} \}$$

$$= \Theta_{ikjl} + \Theta_{jlik} - \Theta_{iljk} - \Theta_{jkil}$$

Linealización del problema

Para $\Theta \in S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*)$. Definimos

$$\mathcal{L}: S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*) \to \mathfrak{A}$$

$$\mathcal{L}(\Theta)(x,y,z,w) := \Theta(x,z,y,w) + \Theta(y,w,x,z) -\Theta(x,w,y,z) - \Theta(y,z,x,w)$$

Coordenadas en $\mathbb{C}^n = R^{2n}$: $(u_1, \ldots, u_{2n}) = (x_1, \ldots, x_n, y_1, \ldots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$ Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Entonces:

$$R_{P}(\partial_{u_{i}}, \partial_{u_{j}}, \partial_{u_{k}}, \partial_{u_{l}}) = \frac{1}{2} \{ \partial_{u_{i}} \partial_{u_{k}} g_{jl} + \partial_{u_{j}} \partial_{u_{l}} g_{ik} - \partial_{u_{i}} \partial_{u_{l}} g_{jk} - \partial_{u_{j}} \partial_{u_{k}} g_{il} \}$$

$$= \Theta_{ikjl} + \Theta_{jlik} - \Theta_{iljk} - \Theta_{jkil}$$

Linealización del problema

Para $\Theta \in S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*)$. Definimos

$$\mathcal{L}: S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*) \to \mathfrak{A}$$

$$\mathcal{L}(\Theta)(x, y, z, w) := \Theta(x, z, y, w) + \Theta(y, w, x, z) -\Theta(x, w, y, z) - \Theta(y, z, x, w)$$

Coordenadas en $\mathbb{C}^n = R^{2n}$: $(u_1, \ldots, u_{2n}) = (x_1, \ldots, x_n, y_1, \ldots, y_n)$. Estructura compleja integrable: $\mathcal{J}(\partial_{x_i}) = \partial_{y_i}$ y $\mathcal{J}(\partial_{y_i}) = -\partial_{x_i}$ Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Entonces:

$$R_{P}(\partial_{u_{i}}, \partial_{u_{j}}, \partial_{u_{k}}, \partial_{u_{l}}) = \frac{1}{2} \{ \partial_{u_{i}} \partial_{u_{k}} g_{jl} + \partial_{u_{j}} \partial_{u_{l}} g_{ik} - \partial_{u_{i}} \partial_{u_{l}} g_{jk} - \partial_{u_{j}} \partial_{u_{k}} g_{il} \}$$

$$= \Theta_{ikjl} + \Theta_{jlik} - \Theta_{iljk} - \Theta_{jkil}$$

Linealización del problema

Para
$$\Theta \in S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*)$$
. Definimos

$$\mathcal{L}: S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*) \to \mathfrak{A}$$

$$\mathcal{L}(\Theta)(x, y, z, w) := \Theta(x, z, y, w) + \Theta(y, w, x, z) -\Theta(x, w, y, z) - \Theta(y, z, x, w)$$

Conclusión

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico. Entonces podemos realizarlo si (y sólo si) $A \in Rango(\mathcal{L})$

Conclusión

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico. Entonces podemos realizarlo si (y sólo si) $A \in Rango(\mathcal{L})$

Objetivo final

Comprobar que

$$Rango(\mathcal{L}) = W_7^{\perp}$$

Conclusión

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico. Entonces podemos realizarlo si (y sólo si) $A \in Rango(\mathcal{L})$

Objetivo final

Comprobar que

$$Rango(\mathcal{L}) = W_7^{\perp}$$

• Ya sabemos $Rango(\mathcal{L}) \subset W_7^{\perp}$

Conclusión

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico. Entonces podemos realizarlo si (y sólo si) $A \in Rango(\mathcal{L})$

Objetivo final

Comprobar que

$$Rango(\mathcal{L}) = W_7^{\perp}$$

- ullet Ya sabemos $Rango(\mathcal{L})\subset W_7^\perp$
- Para probar que $W_7^{\perp} \subset Rango(\mathcal{L})$ buscaremos ejemplos que tengan componentes en los 9 subespacios invariantes irreducibles de la descomposición de Tricerri y Vanhecke:

$$W_1 \oplus W_2 \oplus W_3 \oplus W_4 \oplus W_5 \oplus W_6 \oplus W_8 \oplus W_9 \oplus W_{10}$$



W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

W	L	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}

['] Métrica

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
\checkmark	√		√			√		

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
\checkmark	√		√			√		

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
\checkmark	√		√			√	√	

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
√	√		√			√	√	

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
✓	√		√	√		√	√	

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

V	$\overline{V_1}$	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
	/	√		√	√		√	√	

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
√	√	√	√	√		√	√	

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 - y_1^2\} (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
\checkmark	√	√	√	√		√	√	

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 - y_1^2\} (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
√	√	√	√	√		√	√	✓

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 - y_1^2\} (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 4\{x_1x_2 + y_1y_2\} (dx_3 \circ dx_4 + dy_3 \circ dy_4)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
√	√	√	√	√		√	√	✓

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 - y_1^2\} (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 4\{x_1x_2 + y_1y_2\} (dx_3 \circ dx_4 + dy_3 \circ dy_4)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
√	✓							

Métrica

$$g = \delta - \varepsilon x_1^2 (dx_1 \otimes dx_1 + dy_1 \otimes dy_1) - \varrho x_1^2 (dx_2 \otimes dx_2 + dy_2 \otimes dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varepsilon x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\varrho x_1^2 (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2) - 2\varepsilon x_1^2 (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 + y_1^2 - x_2^2 - y_2^2\} (dx_1 \circ dx_2 + dy_1 \circ dy_2)$$

$$g = \delta - 2\{x_1^2 - y_1^2\} (dx_2 \circ dx_3 + dy_2 \circ dy_3)$$

$$g = \delta - 4\{x_1x_2 + y_1y_2\} (dx_3 \circ dx_4 + dy_3 \circ dy_4)$$

W_1	W_2	W_3	W_4	W_5	W_6	W_8	W_9	W_{10}
\checkmark	✓	\checkmark	\checkmark	\checkmark	\checkmark	\checkmark	\checkmark	✓

CONCLUSIÓN: Todo modelo algebraico que cumple la identidad de Gray es realizable en un punto de una variedad Hermítica.

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico complejo. Entonces es realizable en un punto de una variedad Kähler $(\nabla J = 0)$ si y sólo si verifica la identidad de Kähler:

$$A(Jx, Jy) = A(x, y) \forall x, y$$

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico complejo. Entonces es realizable en un punto de una variedad Kähler $(\nabla J = 0)$ si y sólo si verifica la identidad de Kähler:

$$A(Jx,Jy)=A(x,y)\forall x,y$$

Demostración.

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico complejo. Entonces es realizable en un punto de una variedad Kähler $(\nabla J = 0)$ si y sólo si verifica la identidad de Kähler:

$$A(Jx,Jy)=A(x,y)\forall x,y$$

Demostración.

Paso 1. Construimos (M, g) como en el caso Hermítico general.

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Teorema

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico complejo. Entonces es realizable en un punto de una variedad Kähler $(\nabla J = 0)$ si y sólo si verifica la identidad de Kähler:

$$A(Jx, Jy) = A(x, y) \forall x, y$$

Demostración.

Paso 1. Construimos (M, g) como en el caso Hermítico general. Métrica:

$$g_{ij} = \delta_{ij} + 2\Theta_{ijkl}u^ku^l$$

Paso 2. La aplicación lineal $\Theta o d\Omega_{\mathbf{g}_{\Theta}}$ define una aplicación lineal

$$K_J: S^2_+(V^*) \otimes S^2(V^*) \rightarrow \Lambda^3(V^*) \otimes V^*$$

dada por

$$\{(K_J\Theta)(x,y,z)\}(w) := \Theta(x,Jy,z,w) + \Theta(y,Jz,x,w) + \Theta(z,Jx,y,w).$$

• $\ker(K_J)$ es invariante bajo la acción de \mathcal{U} .

- $\ker(K_J)$ es invariante bajo la acción de \mathcal{U} .
- $\Theta \in \ker(K_J)$ si y sólo si g_{Θ} es Kähler.

- $\ker(K_J)$ es invariante bajo la acción de \mathcal{U} .
- $\Theta \in \ker(K_J)$ si y sólo si g_{Θ} es Kähler.

•

$$\mathcal{L}: \ker(K_J) \to W_1 \oplus W_2 \oplus W_3$$

es equivariante con respecto a la acción de \mathcal{U} .

- $\ker(K_J)$ es invariante bajo la acción de \mathcal{U} .
- $\Theta \in \ker(K_J)$ si y sólo si g_{Θ} es Kähler.

•

$$\mathcal{L}: \ker(K_J) \to W_1 \oplus W_2 \oplus W_3$$

es equivariante con respecto a la acción de \mathcal{U} .

Tomamos $\mathbb{S}^2 \times \mathbb{C}^{\frac{n-2}{2}}$, cuya métrica tiene componentes en W_1 , W_2 y W_3 .

- $\ker(K_J)$ es invariante bajo la acción de \mathcal{U} .
- $\Theta \in \ker(K_J)$ si y sólo si g_{Θ} es Kähler.

•

$$\mathcal{L}: \ker(K_J) \to W_1 \oplus W_2 \oplus W_3$$

es equivariante con respecto a la acción de \mathcal{U} .

Tomamos $\mathbb{S}^2 \times \mathbb{C}^{\frac{n-2}{2}}$, cuya métrica tiene componentes en W_1 , W_2 y W_3 .

CONCLUSIÓN: $\mathcal{L}_{|\ker(K_I)}$ es sobre en $W_1 \oplus W_2 \oplus W_3$.

Otros resultados

Otros resultados

Variedades almost Kähler

Sea $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle, J, A)$ un modelo algebraico complejo. Si $\tau > \tau^*$ entonces el modelo no es realizable por una variedad almost Kähler $(d\Omega = 0)$.

Bibliografía

- L. Evans, Partial Differential Equations, Graduate Texts in Mathematics 19, American Mathematical Society, Providence R. I.
- Weingart, 'Geometric realizations of curvature models by manifolds with constant scalar curvature', *Differential Geom. Appl.*, doi:10.1016/j.difgeo.2009.05.002 (arXiv:0811.1651).

M. Brozos-Vázguez, P. Gilkey, H. Kang, S. Nikčević, and G.

- M. Brozos-Vázquez, P. Gilkey, H. Kang, and S. Nikčević, 'Geometric Realizations of Hermitian curvature models', J. Math. Soc. Japan, a aparecer (arXiv:0812.2743).
- M. Brozos-Vázquez, P. Gilkey, S. Nikčević, and R. Vázquez-Lorenzo, 'Geometric Realizations of para-Hermitian curvature models', Results Math., a aparecer (arXiv:0902.1697)
- M. Brozos-Vázquez, P. Gilkey, E. Merino-Gayoso, 'Geometric Realizations of Kähler models', pendiente de publicación.

¡Muchas gracias!

Realización geométrica de la curvatura

Miguel Brozos Vázquez



Trabajo realizado con: P. Gilkey, H. Kang, E. Merino, S. Nikčević, R. Vázquez Lorenzo y G. Weingart

Workshop on Differential Geometry and Relativity

