

# Il Teorema di Bieberbach

Giacomo Mezzedimi

3 febbraio 2018

## Abstract

In questo articolo enunciamo e dimostriamo il *Teorema di Bieberbach*, che mostra che ogni varietà chiusa e piatta è finitamente rivestita da un toro; per farlo, richiamiamo alcuni concetti di base riguardanti i gruppi di Lie, e ne studiamo i sottogruppi discreti usando il *Lemma di Margulis* e alcuni suoi corollari.

## 1 Gruppi di Lie

Un *gruppo di Lie*  $G$  è una varietà liscia di dimensione  $n$  che ammette una struttura di gruppo compatibile con la struttura  $C^\infty$ : le due operazioni

$$\begin{array}{ccc} G \times G & \longrightarrow & G \\ (g, h) & \longmapsto & gh \end{array}, \quad \begin{array}{ccc} G & \longrightarrow & G \\ g & \longmapsto & g^{-1} \end{array}$$

di moltiplicazione e inversione sono lisce. Si possono fare molti esempi di gruppi di Lie; quelli che ci interessano maggiormente sono i gruppi delle matrici ortogonali  $O(n)$ , delle matrici unitarie  $U(n)$ , e il gruppo delle isometrie  $\text{Isom}(\mathbb{R}^n)$  di  $\mathbb{R}^n$ . Osserviamo che i primi due gruppi di Lie sono compatti, mentre l'ultimo non lo è. D'altra parte, ogni isometria  $f \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$  si può scrivere come  $f(x) = Ax + b$ , dove  $A \in O(n)$  è detta *parte rotatoria* e  $b \in \mathbb{R}^n$  *parte traslatoria*; la proiezione di una isometria di  $\mathbb{R}^n$  sulla sua parte rotatoria produce una successione esatta

$$0 \longrightarrow \mathbb{R}^n \longrightarrow \text{Isom}(\mathbb{R}^n) \xrightarrow{r} O(n) \longrightarrow 0.$$

Molto spesso le proprietà di gruppo di un gruppo di Lie  $G$  dicono molto della sua struttura; in questa trattazione ricorreranno spesso i gruppi *abeliani* e *nilpotenti*.

Presi due elementi  $g, h \in G$ , possiamo definire il *commutatore*

$$[g, h] = ghg^{-1}h^{-1}.$$

Chiaramente il commutatore  $[g, h]$  è banale se e solo se i due elementi commutano. Posto  $G_0 = G$ , possiamo definire iterativamente  $G_k = [G_{k-1}, G]$ ; in altre parole, il sottogruppo  $G_k < G$  consiste degli elementi

$$[g_1, [\dots, [g_k, g_{k+1}] \dots]],$$

dove  $g_1, \dots, g_{k+1} \in G$ . Osserviamo che  $G$  è abeliano se e solo se  $G_1 = e$ ; inoltre diciamo che  $G$  è *nilpotente* se  $G_k = e$  per un certo  $k$ .

Per definizione, se  $G$  è nilpotente esiste un  $k$  per cui tutti gli elementi del tipo  $[g_1, [\dots, [g_k, g_{k+1}] \dots]]$  sono banali; la prossima proposizione mostra che in realtà basta meno:

**Proposizione 1.1.** *Sia  $G$  un gruppo generato da un insieme  $S \subseteq G$ , e  $k \in \mathbb{N}$ . Se gli elementi*

$$[g_1, [\dots, [g_k, g_{k+1}] \dots]]$$

*sono banali per ogni  $g_1, \dots, g_{k+1} \in S$ , allora  $G_k = e$  e quindi  $G$  è nilpotente.*

*Dimostrazione.* Un calcolo immediato mostra che

$$[a, bc] = [a, b] \cdot [b, [a, c]] \cdot [a, c]$$

per ogni  $a, b, c \in G$ , dunque ragionando ricorsivamente si ha che  $G_k$  è generato da elementi della forma

$$[g_1, [\dots, [g_m, g_{m+1}] \dots]]$$

con  $m \geq k$  e  $g_1, \dots, g_{m+1} \in S$ . La tesi segue immediatamente.  $\square$

Passiamo ora a studiare la struttura di varietà di un gruppo di Lie  $G$ . Dato che la moltiplicazione a sinistra  $L_g : G \rightarrow G$  per un elemento  $g \in G$  è liscia, deduciamo che l'omomorfismo

$$(L_g)_* : T_e G \longrightarrow T_g G$$

è un isomorfismo, con inversa  $(L_{g^{-1}})_*$ . Dunque, dare una  $n$ -forma invariante a sinistra (cioè  $L_g$ -invariante) su  $G$  equivale a dare una  $n$ -forma sullo spazio vettoriale  $T_e G$ . In particolare, l'unica  $n$ -forma (a meno di riscalamento) positiva su  $T_e G$  dà una  $n$ -forma di volume su  $G$ , detta *misura di Haar*.

Concludiamo la sezione ricordando che un sottogruppo  $\Gamma$  di un gruppo di Lie  $G$  è *discreto* se lo è come spazio topologico, cioè se ogni punto è isolato. Usando ancora una volta che  $L_g$  è un diffeomorfismo, vediamo che  $\Gamma < G$  è discreto se e solo se  $e \in \Gamma$  è isolato.

## 2 Il Lemma di Margulis

Sia  $G$  un gruppo di Lie. Il teorema principale di questa sezione è il Lemma di Margulis, che spiega la struttura di gruppo di “sufficientemente piccoli” sottogruppi discreti di  $G$ .

**Teorema 2.1** (Lemma di Margulis). *Esiste un intorno  $U$  di  $e \in G$  tale che ogni sottogruppo discreto  $\Gamma < G$  generato da elementi in  $U$  è nilpotente.*

*Dimostrazione.* Consideriamo la mappa

$$[\cdot, \cdot] : G \times G \longrightarrow G.$$

Dato che è composizione di mappe lisce, è anch'essa liscia; inoltre manda i sottogruppi  $G \times \{e\}$  e  $\{e\} \times G$  nell'identità  $e$ . A meno di scegliere una carta intorno a  $e$ , possiamo considerare la restrizione

$$[\cdot, \cdot] : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n,$$

che manda a 0 i sottogruppi  $\mathbb{R}^n \times \{0\}$  e  $\{0\} \times \mathbb{R}^n$ . In particolare il suo differenziale in  $(0, 0)$  è nullo, e quindi esiste un intorno  $U$  di 0 tale che  $[\cdot, \cdot]$  è  $\frac{1}{2}$ -Lipischitz in  $U \times U$ . Perciò, per ogni  $x, y \in U$ ,

$$\frac{|[x, y] - [x, 0]|}{|(0, y)|} < \frac{1}{2} \implies |[x, y]| < |[x, 0]| + \frac{1}{2}|(0, y)| = \frac{1}{2}|y|,$$

e analogo per  $x$ , da cui

$$|[x, y]| < \frac{1}{2} \min\{|x|, |y|\}.$$

Di conseguenza, per ogni intorno  $V \subseteq U$  di 0 esiste un  $k$  tale che

$$[U, [U, \dots, [U, U] \dots]] \subseteq V.$$

Sia adesso  $\Gamma$  discreto e generato da elementi in  $U$ . Esiste un intorno  $V \subseteq U$  tale che  $V \cap \Gamma = e$ , dunque gli elementi del tipo

$$[g_1, [\dots, [g_k, g_{k+1}] \dots]]$$

per  $g_1, \dots, g_{k+1} \in U$  sono banali, e la Proposizione 1.1 permette di concludere.  $\square$

Nel caso in cui  $G = O(n)$  è il gruppo di Lie delle matrici ortogonali, il Lemma di Margulis può essere migliorato notevolmente; prima però abbiamo bisogno di un lemma tecnico.

**Lemma 2.2.** *Esiste un intorno  $U$  di  $I \in O(n)$  tale che per ogni  $A \in O(n)$  e ogni  $B \in U$  si abbia l'implicazione*

$$[A, [A, B]] = I \implies [A, B] = I.$$

*Dimostrazione.* Dimostriamo il lemma per  $U(n) \supseteq O(n)$ . Un semplice calcolo mostra che

$$[A, [A, B]] = A[A, BAB^{-1}]A^{-1},$$

dunque i coniugati  $A$  e  $BAB^{-1}$  commutano. Sia  $\mathbb{C}^n = \bigoplus V_i$  la decomposizione in autospazi ortogonali per  $A$ ; chiaramente la decomposizione per  $BAB^{-1}$  è  $\mathbb{C}^n = \bigoplus B(V_i)$ .

Sia  $U$  l'intorno di  $I$  dato dalle matrici che muovono ogni vettore di un angolo  $< \frac{\pi}{2}$ . Se  $B \in U$ , l'ortogonalità dei  $V_i$  mostra che  $B(V_i) \cap V_j$  per ogni  $i \neq j$ . D'altra parte,  $A$  e  $BAB^{-1}$  commutano, e quindi ammettono una base comune di autovettori; l'unica possibilità è perciò che  $B(V_i) = V_i$  per ogni  $i$ . La restrizione  $A|_{V_i}$  coincide con  $\lambda_j I$  per un certo  $\lambda_j \in \mathbb{C}$ , e perciò commuta con  $B|_{V_i}$ ; dunque  $A$  e  $B$  commutano dovunque.  $\square$

**Corollario 2.3.** *Esiste un intorno  $U$  di  $I \in O(n)$  tale che ogni sottogruppo finito  $\Gamma < O(n)$  generato da elementi in  $U$  è abeliano.*

*Dimostrazione.* Dal Lemma di Margulis sappiamo che esiste un intorno  $U$  per cui ogni tale  $\Gamma$  è nilpotente. D'altra parte, il lemma precedente mostra che, a meno di restringere  $U$ , se  $A, B \in \Gamma \cap U$  sono generatori di  $\Gamma$  tali che

$$[A, [A, \dots, [A, B] \dots]] = I,$$

allora  $A, B$  commutano. Combinando le implicazioni, si ottiene la tesi.  $\square$

**Proposizione 2.4.** *Sia  $G$  un gruppo di Lie compatto e  $U$  un intorno di  $e \in G$ . Esiste un  $N > 0$  tale che, per ogni sottogruppo  $\Gamma < G$ , il sottogruppo  $\Gamma_U < \Gamma$  generato da  $\Gamma \cap U$  ha indice al massimo  $N$  in  $\Gamma$ .*

*Dimostrazione.* Sia  $W \subseteq U$  un intorno di  $e$  tale che  $W^{-1} = W$  e  $W^2 \subseteq U$ , e poniamo  $N = \frac{\text{vol}(G)}{\text{vol}(W)}$  usando la misura di Haar di  $G$ . Dato che  $W \cap \Gamma \subseteq \Gamma_U$ , per ogni  $g, g' \in \Gamma$  si ha

$$g\Gamma_U \cap g'W \subseteq g\Gamma_U \cap g'\Gamma_U.$$

Dunque ogni traslato  $gW$  interseca la classe laterale  $g\Gamma_U$  in  $\Gamma$  e nessun'altra. D'altra parte i traslati  $gW$  (al variare di  $g \in \Gamma/\Gamma_U$ ) sono disgiunti: se  $gW \cap g'W \neq \emptyset$ , esistono  $w, w' \in W$  tali che  $gw = g'w'$ , da cui  $g^{-1}g' = w(w')^{-1} \in U$ , e cioè  $g\Gamma_U = g'\Gamma_U$ . Di conseguenza,  $\Gamma_U$  ha indice al massimo  $N$  in  $\Gamma$ .  $\square$

Dai precedenti due risultati otteniamo un interessante corollario:

**Corollario 2.5.** *Esiste un  $N > 0$  (dipendente solo da  $n$ ) tale che ogni sottogruppo finito di  $O(n)$  contiene un sottogruppo abeliano di indice al massimo  $N$ .*

### 3 Isometrie di $\mathbb{R}^n$

Concentriamoci adesso sulle varietà piatte, cioè che ammettono un ricoprimento di aperti isometrici ad aperti di  $\mathbb{R}^n$ . Ricordiamo che le isometrie di  $\mathbb{R}^n$  stanno in una successione esatta

$$0 \longrightarrow \mathbb{R}^n \longrightarrow \text{Isom}(\mathbb{R}^n) \xrightarrow{r} \text{O}(n) \longrightarrow 0.$$

Sia  $f(x) = Ax + b$  un'isometria di  $\mathbb{R}^n$ , dove  $A = r(f)$ ; il seguente lemma ne studia la struttura algebrica:

**Lemma 3.1.** *Siano  $f(x) = Ax + b$ ,  $g(x) = Cx + d$  isometrie di  $\mathbb{R}^n$ .*

1. *L'inversa di  $f$  è  $f^{-1}(x) = A^{-1}x - A^{-1}b$ .*
2. *Se  $f$  agisce liberamente, cioè  $\text{Fix}(f) = \emptyset$ , allora  $\text{Fix}(A) \neq \emptyset$ .*
3. *Esiste una traslazione di  $\mathbb{R}^n$  che coniuga  $f$  ad  $Ax + b'$ , con  $b' \in \text{Fix}(A)$ .*
4. *Il commutatore di  $f$  e  $g$  è*

$$[f, g] = [A, C]x + A(I - C)A^{-1}b + AC(I - A^{-1})C^{-1}d.$$

*In particolare, se  $C = I$ , la formula si semplifica a*

$$[f, g] = x + (A - I)d.$$

*Dimostrazione.* 1. Facile calcolo.

2. Se l'equazione  $Ax + b = x$  non ammette soluzione, cioè  $(A - I)x = -b$  non ammette soluzione, necessariamente la matrice  $A - I$  non è surgettiva, e quindi non iniettiva. Concludiamo osservando che  $\text{Fix}(A) = \text{Ker}(A - I)$ .
3. La traslazione  $x \mapsto x + d$  coniuga  $f$  a

$$(A(x + d) + b) - d = Ax + (A - I)d + b.$$

Dato che  $A$  è ortogonale, si ha che  $\text{Im}(A - I) = \text{Ker}(A - I)^\perp = \text{Fix}(A)^\perp$ , dunque decomponendo  $\mathbb{R}^n = \text{Fix}(A) \oplus^\perp \text{Fix}(A)^\perp$  e scrivendo  $b = b' - b''$ , con  $b' \in \text{Fix}(A)$  e  $b'' \in \text{Fix}(A)^\perp$ , esiste  $d \in \mathbb{R}^n$  tale che  $(A - I)d = b''$ , cioè  $b' = (A - I)d + b \in \text{Fix}(A)$ .

4. Basta usare il primo punto. □

Sia adesso  $\Gamma < \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$  un sottogruppo discreto. La mappa  $r : \text{Isom}(\mathbb{R}^n) \rightarrow \text{O}(n)$  induce una successione esatta

$$0 \longrightarrow T \longrightarrow \Gamma \longrightarrow r(\Gamma) \longrightarrow 0,$$

dove  $T \triangleleft \Gamma$  è detto *sottogruppo delle traslazioni* di  $\Gamma$ . Osserviamo che il sottogruppo  $r(\Gamma) < \text{O}(n)$  non è necessariamente discreto: se  $\Gamma$  è generato da un'isometria  $f \in \text{Isom}(\mathbb{R}^3)$  che è composizione di una rotazione di un angolo  $\theta$  e di una traslazione non banale lungo l'asse di rotazione  $r$ , è facile vedere che  $\Gamma$  è discreto e agisce liberamente, ma  $r(\Gamma)$  non lo è se  $\frac{\theta}{\pi} \notin \mathbb{Q}$  (in effetti  $r(\Gamma)$  è un sottoinsieme denso delle rotazioni intorno a  $r$ ).

Nel contesto particolare dello spazio euclideo, siamo in grado di migliorare il risultato ottenuto nel Corollario 2.5:

**Teorema 3.2.** *Esiste un  $N > 0$  (dipendente solo da  $n$ ) tale che ogni sottogruppo discreto di  $\text{Isom}(\mathbb{R}^n)$  contiene un sottogruppo abeliano di indice al massimo  $N$ .*

*Dimostrazione.* Sia  $U \subseteq \text{O}(n)$  un intorno di  $I$  tale che:  $[U, U] \subseteq \frac{1}{2}U$ ,  $U$  è simmetrico, cioè  $U = U^{-1}$ , per ogni  $A \in U$ ,  $|(A - I)v| < \frac{1}{4}|v|$  per ogni  $v \neq 0$ , e verifica il Lemma 2.2. Sia  $\Gamma < \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$  un sottogruppo discreto, e indichiamo con  $r(\Gamma)_U$  il gruppo generato da  $r(\Gamma) \cap U$ . La Proposizione 2.4 assicura che l'indice di  $r(\Gamma)_U$  in  $r(\Gamma)$  è limitato da  $N$ , con  $N$  che dipende solo da  $U$ . Dunque la sua controimmagine

$$\Gamma^* = r^{-1}(r(\Gamma)_U) \cap \Gamma$$

ha indice in  $\Gamma$  limitato da  $N$ . Osserviamo che  $\Gamma^*$  è il sottogruppo di  $\Gamma$  formato da tutte le isometrie  $Ax + b$  con  $A \in r(\Gamma)_U$ ; vogliamo mostrare che  $\Gamma^*$  è abeliano, e avremmo finito.

Siano  $A_1x + b_1$  e  $A_2x + b_2$  due isometrie di  $\Gamma^*$ . Definiamo per ogni  $i \geq 2$  l'isometria

$$A_{i+1}x + b_{i+1} = [A_1x + b_1, A_ix + b_i] \in \Gamma^*.$$

Un calcolo precedente dice che

$$A_{i+1} = [A_1, A_i], \quad b_{i+1} = A_1(I - A_i)A_1^{-1}b_1 + A_1A_i(I - A_1^{-1})A_i^{-1}b_i.$$

Supponiamo innanzitutto che  $A_1, A_2 \in U$ . Dato che la mappa  $[\cdot, \cdot]$  contrae i vettori di  $U$  e  $A_i - I$  contrae i vettori uniformemente, otteniamo che  $A_i \rightarrow I$  e  $b_i \rightarrow 0$  quando  $i \rightarrow \infty$ . Ma allora  $A_ix + b_i$  tende all'identità, e dato che  $\Gamma^*$  è discreto, la successione si deve stabilizzare, cioè esiste un  $i_0$  tale che  $A_{i_0} = I$ ; perciò usando ricorsivamente il Lemma 2.2 si ottiene che  $A_3 = [A_1, A_2] = I$ , cioè  $A_1, A_2$  commutano. Dato che  $r(\Gamma^*)$  è generato da  $r(\Gamma^*) \cap U$ , ne deduciamo che  $r(\Gamma^*)$  è abeliano.

Di conseguenza possiamo scrivere

$$A_{i+1}x + b_{i+1} = x + (I - A_i)b_1 + (A_1 - I)b_i. \quad (\star)$$

Consideriamo ora il caso in cui  $A_1 \in U$  e  $A_2 = I$ . Dall'uguaglianza precedente otteniamo

$$A_{i+1}x + b_{i+1} = x + (A_1 - I)b_i = \dots = x + (A_1 - I)^{i-1}b_2.$$

Dato che  $A_1 \in U$ , si ha che  $(A_1 - I)^i b_2 \rightarrow 0$  quando  $i \rightarrow \infty$ , e perciò come prima  $(A_1 - I)^i b_2 = 0$  per qualche  $i$ , da cui  $(A_1 - I)b_2 = 0$  in quanto  $A_1$  è diagonalizzabile; dunque  $b_2 \in \text{Fix}(A_1)$ .

Questo argomento mostra che, se  $\Gamma^*$  contiene una traslazione  $x + b$ , allora  $b \in \text{Fix}(A)$  per ogni  $A \in r(\Gamma^*) \cap U$ . Dato che tali  $A$  generano  $r(\Gamma^*)$ , il vettore  $b$  appartiene a  $W = \text{Fix}(r(\Gamma^*))$ .

Siano finalmente  $Ax + b, Cx + d$  elementi qualsiasi in  $\Gamma^*$ . Dalla relazione  $(\star)$  otteniamo

$$[Ax + b, Cx + d] = x + (I - C)b + (A - I)d.$$

Da quanto detto sopra, il vettore  $(I - C)b + (A - I)d$  sta in  $W$ . D'altra parte  $\text{Im}(I - C) = \text{Ker}(I - C)^\perp = \text{Fix}(C)^\perp \subseteq W^\perp$ , e analogamente  $\text{Im}(A - I) \subseteq W^\perp$ , da cui  $(I - C)b + (A - I)d \in W \cap W^\perp = \{0\}$  e quindi le due isometrie commutano.  $\square$

## 4 Gruppi cristallografici

Un sottogruppo discreto  $\Gamma < \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$  si dice *gruppo cristallografico* se il quoziente  $\mathbb{R}^n/\Gamma$  è compatto. La prossima proposizione sottolinea una fondamentale proprietà di tali gruppi:

**Proposizione 4.1.** *L'immagine  $r(\Gamma)$  di un gruppo cristallografico è finita.*

*Dimostrazione.* Grazie al Teorema 3.2, possiamo supporre che  $\Gamma$  sia abeliano. Vogliamo mostrare che, nell'ipotesi in cui  $\Gamma$  è abeliano, l'immagine  $r(\Gamma)$  è banale, cioè tutti gli elementi di  $\Gamma$  sono traslazioni. Supponiamo per assurdo che  $\Gamma$  contenga un'isometria  $Ax + b$  con  $A \neq I$ . A meno di coniugare  $\Gamma$  per una traslazione, possiamo supporre  $b \in \text{Fix}(A)$ ; sia inoltre  $Cx + d$  un'altra isometria di  $\Gamma$ . Il commutatore

$$[Ax + b, Cx + d] = x + (A - I)d - (C - I)b$$

è banale; visto che  $A$  e  $C$  commutano e  $b \in \text{Fix}(A)$ , si ha che  $(A - I)d = (C - I)b \in \text{Fix}(A)$ , cioè  $(A - I)^2d = 0$  e perciò  $(A - I)d = 0$  in quanto  $A - I$  è diagonalizzabile. Perciò abbiamo mostrato che  $d \in \text{Fix}(A) \subsetneq \mathbb{R}^n$  per ogni isometria  $Cx + d$  in  $\Gamma$ . Di conseguenza, l'orbita di  $0 \in \mathbb{R}^n$  tramite  $\Gamma$  è interamente contenuta in  $\text{Fix}(A)$ . Ma la compattezza di  $\mathbb{R}^n/\Gamma$  implica che esiste un dominio fondamentale compatto, e quindi un  $R > 0$  tale che ogni punto di  $\mathbb{R}^n$  dista al massimo  $R$  da ogni orbita; questa è una contraddizione in quanto  $\text{Fix}(A)$  è un sottospazio vettoriale proprio di  $\mathbb{R}^n$ .  $\square$

**Corollario 4.2.** *Ogni gruppo cristallografico ammette un sottogruppo delle traslazioni  $T$  di indice finito e isomorfo a  $\mathbb{Z}^n$ .*

*Dimostrazione.* Sicuramente  $T$  è libero su  $\mathbb{Z}$ , in quanto è finitamente generato e non ammette torsione. La proposizione precedente dice che  $T$  ha indice finito in  $\Gamma$ , dunque  $\text{rk } T = \text{rk } \Gamma = n$  in quanto il quoziente  $\mathbb{R}^n/\Gamma$  è compatto.  $\square$

Questo risultato ci permette finalmente di dimostrare il teorema centrale della trattazione:

**Teorema 4.3** (Teorema di Bieberbach). *Ogni varietà chiusa e piatta è finitamente rivestita da un toro piatto.*

*Dimostrazione.* La caratterizzazione delle varietà chiuse assicura che la varietà  $X$  è un quoziente  $\mathbb{R}^n/\Gamma$  per un certo gruppo cristallografico  $\Gamma$ . Il corollario precedente dice che esiste un sottogruppo  $T \triangleleft \Gamma$  isomorfo a  $\mathbb{Z}^n$  e di indice finito, dunque la mappa  $\mathbb{R}^n/T \rightarrow X$  è un rivestimento finito, e si conclude osservando che  $T$  è un reticolo in  $\mathbb{R}^n$  (in quanto è discreto e  $\langle T \rangle_{\mathbb{R}} = \langle \Gamma \rangle_{\mathbb{R}} = \mathbb{R}^n$ ).  $\square$