

Aula Anterior: Exs de Isometrias
Hiperbolicas

\mathbb{H} \mathbb{D}

1) Rotação hiperbólica

num único pto fixo em \mathbb{D} ou \mathbb{H}

ex: $\rho_{\alpha}^{\mathbb{D}}(z) = e^{\alpha i} z$

$G_{\mathbb{D}}$

$G_{\mathbb{H}}$

2) Rotação limite

num único pto fixo em $\partial\mathbb{D}$ ou $\overline{\mathbb{R}}$

ex: $\rho_{\alpha}^{\mathbb{H}}(z) = z + \alpha$ $\alpha \in \mathbb{R}$

$\alpha \in \overline{\mathbb{R}}$

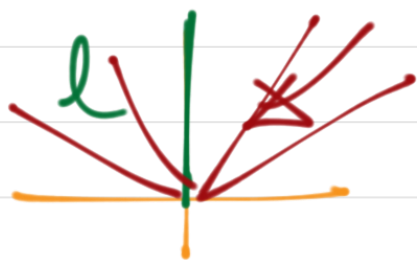
3) Translações hiperbólicas
ao longo da reta hiperbólica

2 pts fixos em $\partial\mathbb{D}$ ou $\overline{\mathbb{R}}$

a reta hiperbólica
entre os pts fixos

ex: $T_k^{\mathbb{H}}(z) = kz$ $\overline{\mathbb{R}}$
0 ∞

Translações ao longo de l



4) Reflexão hiperbólica

fixa numa recta hiperbólica



Reflexão
euclidiana

mvusw

Classificação de Isometrias:

Dados $P_1, P_2 \in \mathbb{H}$ (ou \mathbb{D})

O que é o conjunto dos
pts equidistantes de P_1 e P_2
para a distância
hiperbólica

$d_{\mathbb{H}}$ (ou $d_{\mathbb{D}}$)?

$$L = \left\{ x \in \mathbb{H} : d_{\mathbb{H}}(x, P_1) = d_{\mathbb{H}}(x, P_2) \right\}$$

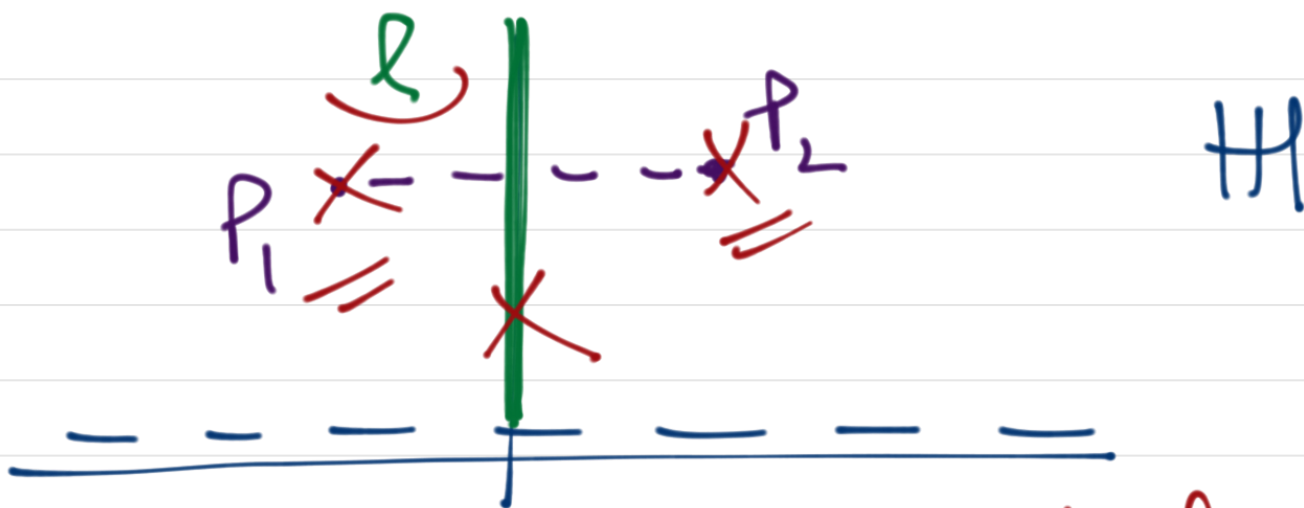
Vamos a ver que L é uma
reta hiperbólica l e

que

$$R_l(P_1) = P_2$$

e

$$R_l(P_2) = P_1$$



$l \subset L$ \iff $d_{\mathbb{H}}(x, P_1) = d_{\mathbb{H}}(x, P_2)$
 pois ...

$x \in l$ \iff $l \subset L$

$$\begin{aligned}
 d_{\mathbb{H}}(x, P_1) &= d_{\mathbb{H}}(R_l^{\mathbb{H}}(x), R_l^{\mathbb{H}}(P_1)) \\
 &= d_{\mathbb{H}}(x, P_2)
 \end{aligned}$$

$R_l^{\mathbb{H}}$ coincide com a reflexão euclidiana em l

$l = L$ puis...

Se existe un $\boxed{R \in L \mid l}$:

• $d_{\mathbb{H}}(\underbrace{R, P_1}) = d_{\mathbb{H}}(\underbrace{R, P_2})$

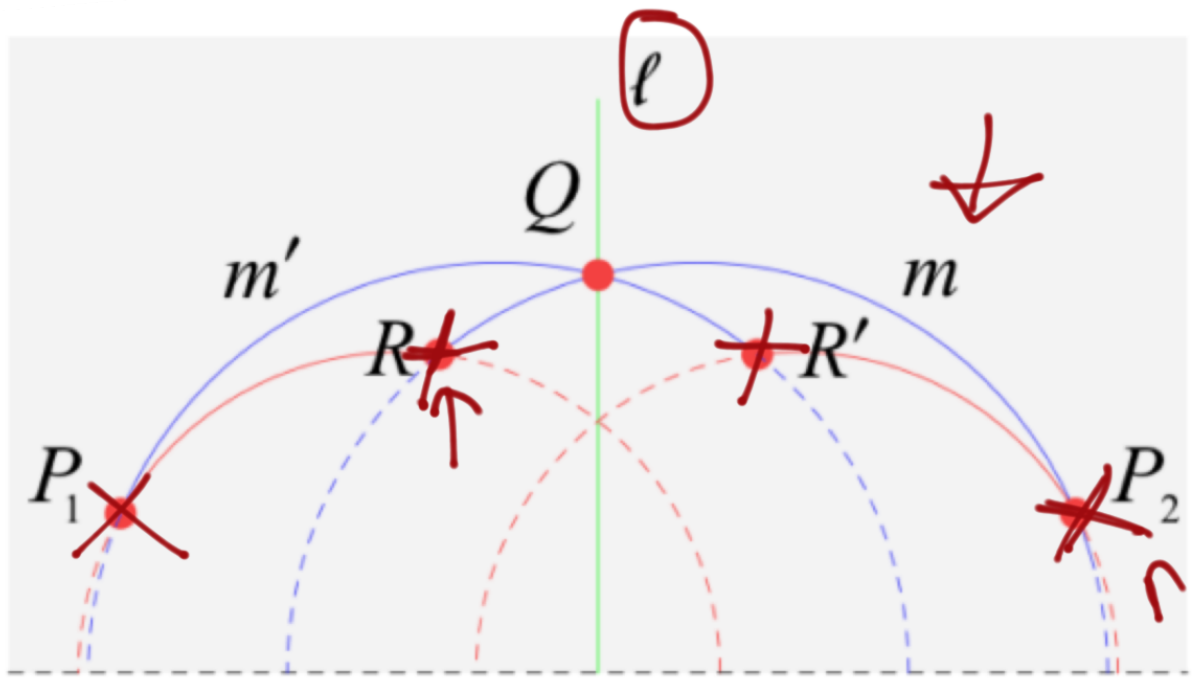
• $\textcircled{R'} = \underline{R}_l(R) \in \underline{L}$

puis

$\boxed{d_{\mathbb{H}}(\underbrace{R', P_1}) = d_{\mathbb{H}}(\underbrace{R_l(R'), R_l(P_1)})}$

$= d_{\mathbb{H}}(\underbrace{R, P_2}) = d_{\mathbb{H}}(\underbrace{R, P_1}) =$

$= d_{\mathbb{H}}(\underline{R}_l(R), \underline{R}_l(P_1)) = \boxed{d_{\mathbb{H}}(R', P_2)}$

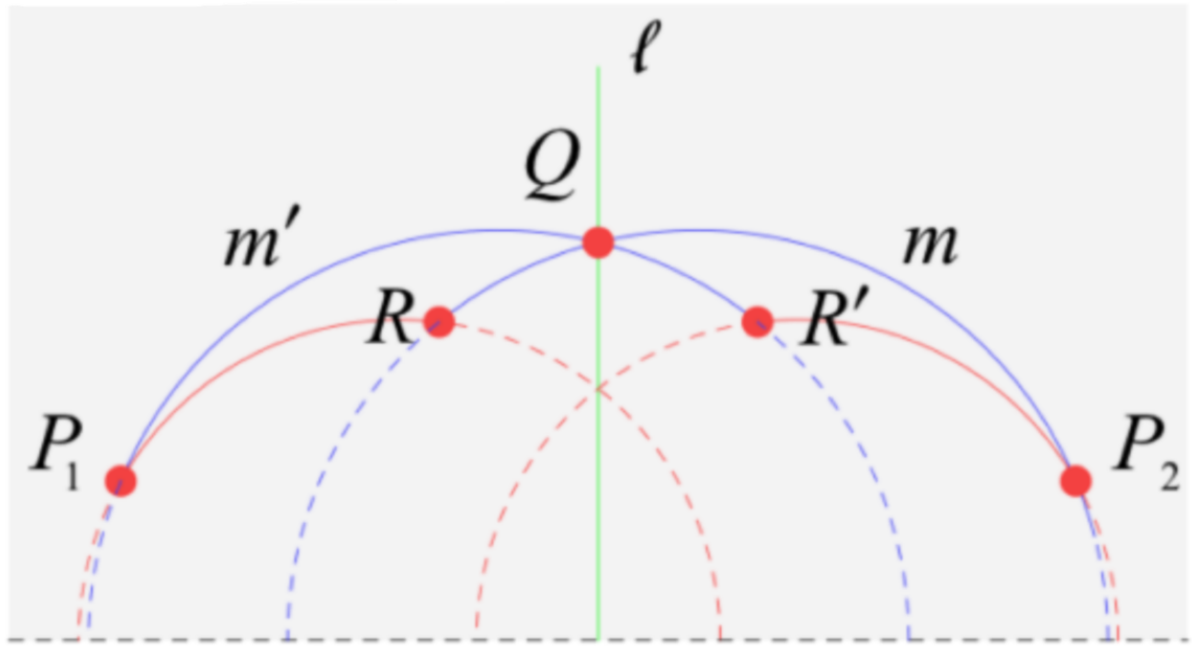


$\rightarrow \underline{m}$ - recta lip. RP_2 } $R(m) = m'$
 $\rightarrow \underline{m'}$ - " " $R'P_1$ } l

R, R' estão em lados opostos de l
 $\Rightarrow m \cap l \neq \emptyset$

$$Q := m \cap l$$

$$Q = m \cap l \cap m'$$

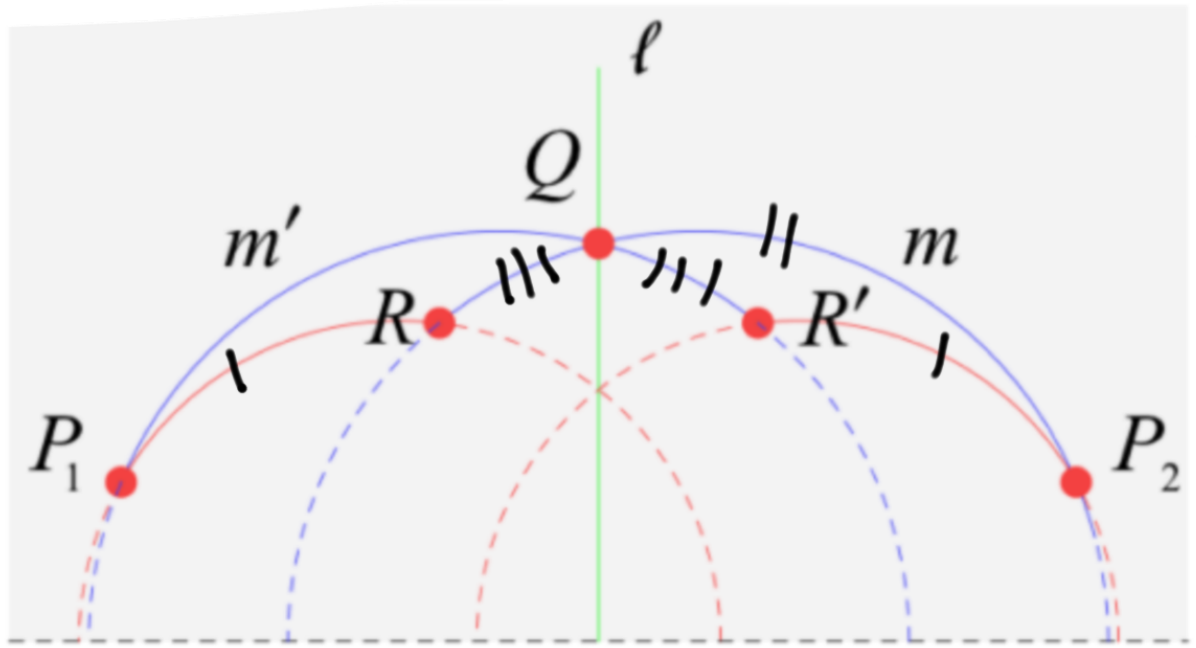


NOTA: $\overset{RP_2}{\parallel} m \neq m' \overset{R'P_1}{\parallel}$

Se $m = m' \Rightarrow P_1, P_2, R, R' \in m$



$$\begin{aligned}
 d_{\mathbb{H}}(P_1, P_2) &= d_{\mathbb{H}}(P_1, R) + d_{\mathbb{H}}(R, R') + d_{\mathbb{H}}(R', P_2) \\
 &\overset{R \in l}{=} d_{\mathbb{H}}(P_2, R) + d_{\mathbb{H}}(R, R') + d_{\mathbb{H}}(R, P_1) \\
 &= d_{\mathbb{H}}(P_2, P_1) + d_{\mathbb{H}}(R, R') \Rightarrow \\
 &\Rightarrow R = R' \in l \quad \mathbb{Z}
 \end{aligned}$$



$$\underbrace{d_{\mathbb{H}}(P_2, R')}_{REL} = d_{\mathbb{H}}(P_1, R) =$$

$$= d_{\mathbb{H}}(P_2, R) =$$

$$= d_{\mathbb{H}}(P_2, Q) + d_{\mathbb{H}}(R, Q)$$

$$= d_{\mathbb{H}}(P_2, Q) + d_{\mathbb{H}}(Q, R')$$

$$\Rightarrow Q \in P_2 R' \Rightarrow \underbrace{P_2, R', Q, R}_{m'} \in m \parallel m'$$

Teorema: Qualquer isometria de \mathbb{D} ou \mathbb{H} é a composta de 1, 2 ou 3 reflexões hiperbólicas

aqui?

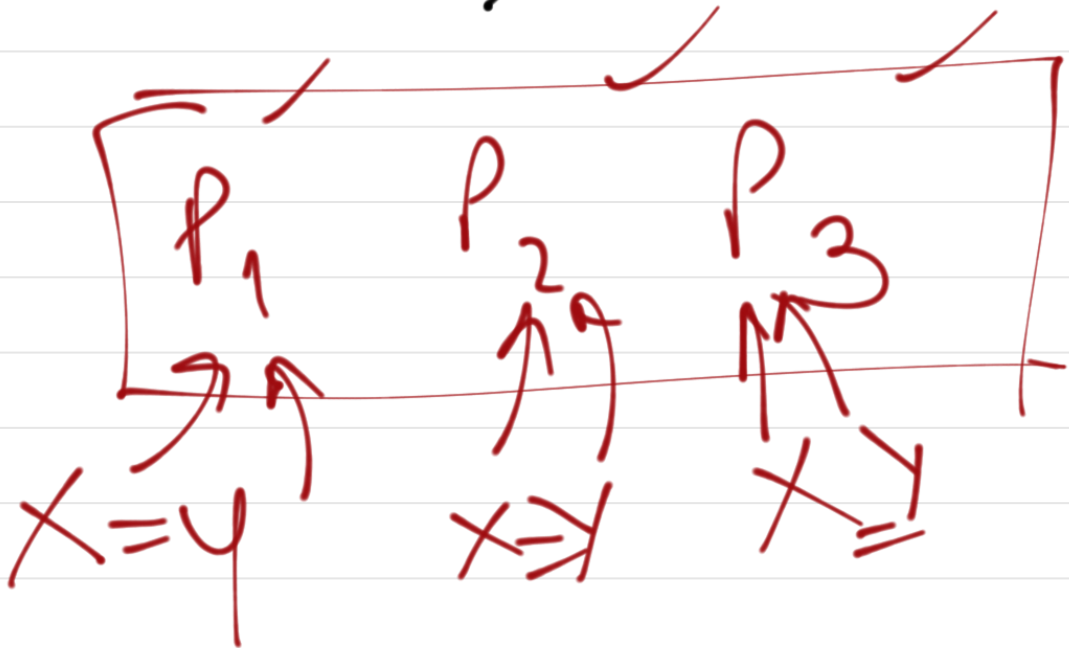
① Um pto de \mathbb{D} ou \mathbb{H} fica univocamente determinado pelas suas distâncias a 3 pts distintos que não estejam na mesma recta hiperbólica.

Prov: Se $x \neq y \in \mathbb{H}$ (ou \mathbb{D})
são t.g.

$$d_{\mathbb{H}}(x, p_i) = d(y, p_i) \quad i=1, 2, 3$$

$\Rightarrow p_i \in$ conj das pts eq. de x e y

$\Rightarrow p_i$ tota numa mesma recta
hiperbólica $\frac{2}{3}$



(2) Se uma isometria fixa
3 pts não colineares é
necessariamente a identidade

$$d(x, p_i) = d(f(x), f(p_i))$$

$$= d(f(x), p_i) \quad i=1,2,3$$

$$\Rightarrow x = f(x) \quad \forall x$$

③ P_1, P_2, P_3 não colineares

→ $f(P_1), f(P_2), f(P_3)$ f

• $f = id$ $\Rightarrow f = R_\ell \circ R_\ell$ $\leftarrow \rightarrow$

• $f \neq id$ $\Rightarrow \exists i \in \{1, 2, 3\}$ t. q.
 $f(P_i) \neq P_i$

l -reta hip. dos pts equid.
de P_1 e $f(P_1)$

$f(P_1) \neq P_1$

$R_\ell(P_1) = f(P_1)$

$$\bullet R_l(P_1) = f(P_1) \quad \checkmark$$

$$\text{se } \left. \begin{array}{l} R_l(P_2) = f(P_2) \\ R_l(P_3) = f(P_3) \end{array} \right\} \Rightarrow \boxed{R_l \circ f = \text{id}} \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow f = R_l \quad \checkmark$$

c.e. se por ex:

$$\underline{f(P_2)} \neq \underline{R_l(P_2)}$$

~~m~~ - recta dos pts equid. de $f(P_2)$ e $R_l(P_2)$

$$\underline{R_m(R_l(P_2))} = \underline{f(P_2)} \quad \checkmark$$

$$R_m(R_l(P_1)) \stackrel{?}{=} f(P_1)$$

$$R_m(R_L(P_1)) = f(P_1) \Leftrightarrow$$

$$f(P_1)$$

$$\Leftrightarrow f(P_1) = R_m(f(P_1))$$

$$\Leftrightarrow f(P_1) \in m$$

$$\Leftrightarrow d(f(P_1), f(P_2)) =$$

$$= d(f(P_1), R_L(P_2))$$

$$d(f(P_1), f(P_2)) = d(P_1, P_2) =$$

$$d(R_L(P_1), R_L(P_2)) = d(f(P_1), R_L(P_2))$$

$$\cdot (R_m \circ R_\ell)(P_1) = f(P_1)$$

$$\gg (P_2) = f(P_2)$$

$$\text{se } (R_m \circ R_\ell)(P_3) \neq f(P_3) \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow f = R_m \circ R_\ell$$

$$\text{c.c. } (R_m \circ R_\ell)(P_3) \neq f(P_3)$$

1) - recta hip. des pts equid. de $f(P_3)$ e $(R_m \circ R_\ell)(P_3)$

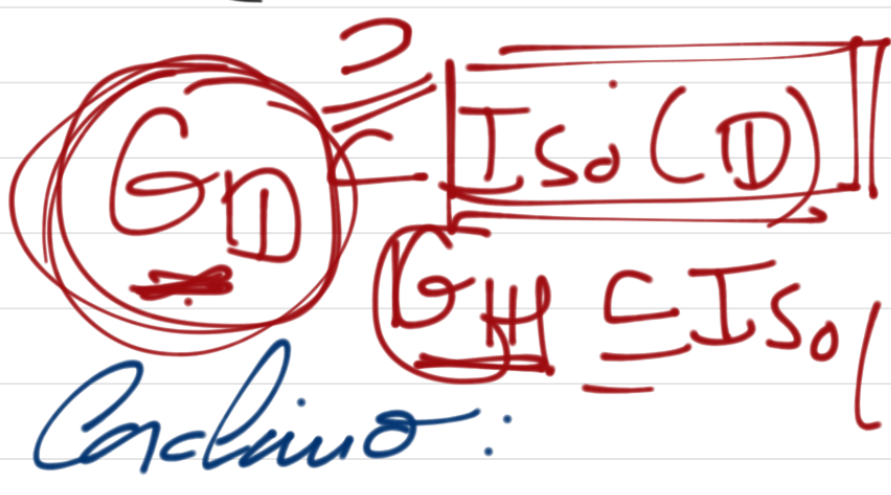
$$(R_m \circ R_m \circ R_\ell)(P_3) = f(P_3)$$

...

$$(R_m \circ R_m \circ R_e)(P_1) = f(P_1)$$

$$(P_2) = f(P_2)$$

$$(P_3) = f(P_3)$$



Conclusão:

Os grupos das isometrias de H e D são respectivamente

$$G_H \text{ e } G_D$$

$$G_H \subset Iso(H)$$

$$Iso(H) \subset G_H$$

Contém todas as reflexões em retas hiperbólicas

Isometrias

Directas - Conjunto de
2 reflexões

Inversa - e. e.

Para terminar a classificação
de isometrias de \mathbb{H}^n e \mathbb{D}^n
precisamos de 2 resultados

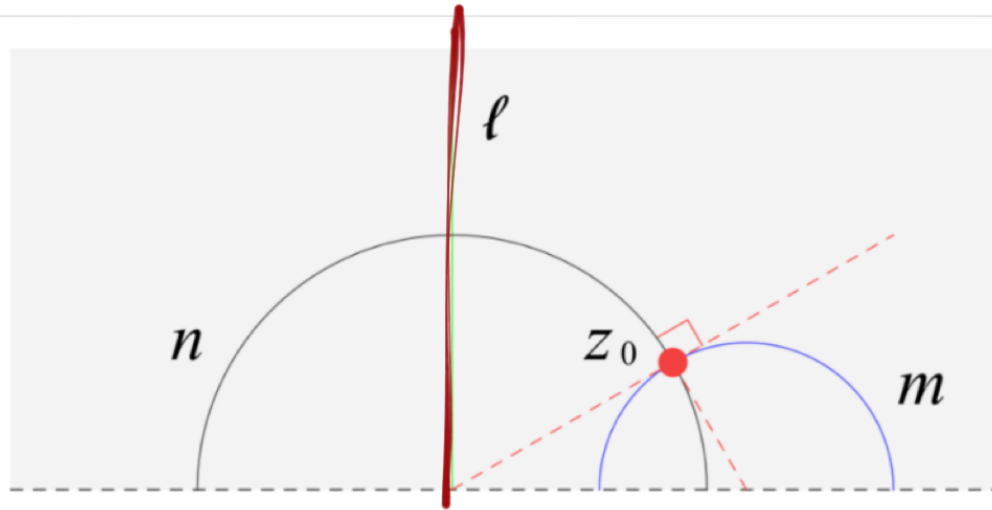
① l, m - retas hip. de \mathbb{H}
(ou \mathbb{D})

que não se intersectam
em $\mathbb{H} \cup \mathbb{R}$ (ou $\mathbb{D} \cup \partial \mathbb{D}$)

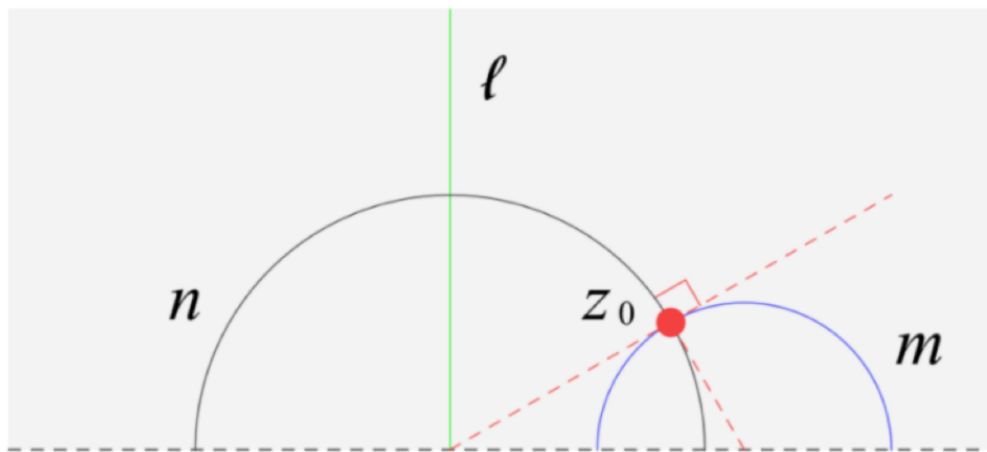
$\Rightarrow \exists!$ recta hiperbólica
 n perp. a l e a m .

l, m dizem-se

ULTRAPARALELAS



- l e m não se intersectam em $\mathbb{H} \cup \mathbb{R}$
- Comparando com uma isometria posso definir l - reta de eq. $\operatorname{Re} z = 0$
- $\Rightarrow m$ é uma circ. euclidiana (c.c. $\ln m = \infty$)



• $n \perp l \Rightarrow n$ tem eq. $|z| = cte$
(l é um raio de n)

• $m \perp m \Rightarrow$ um raio de m é tangente a n

\Rightarrow um raio de n é tang. a m

$$\begin{cases} (x-k)^2 + y^2 = r^2 & |k| > r \\ y = tx \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{Só pode ter} \\ \text{1 solução} \end{array}$$

$$\begin{cases} (x-k)^2 + y^2 = r^2 & |k| > r \\ y = tx \end{cases}$$

$$\cdot (x-k)^2 + t^2 x^2 = r^2$$

$$x^2 - 2kx + k^2 + t^2 x^2 = r^2$$

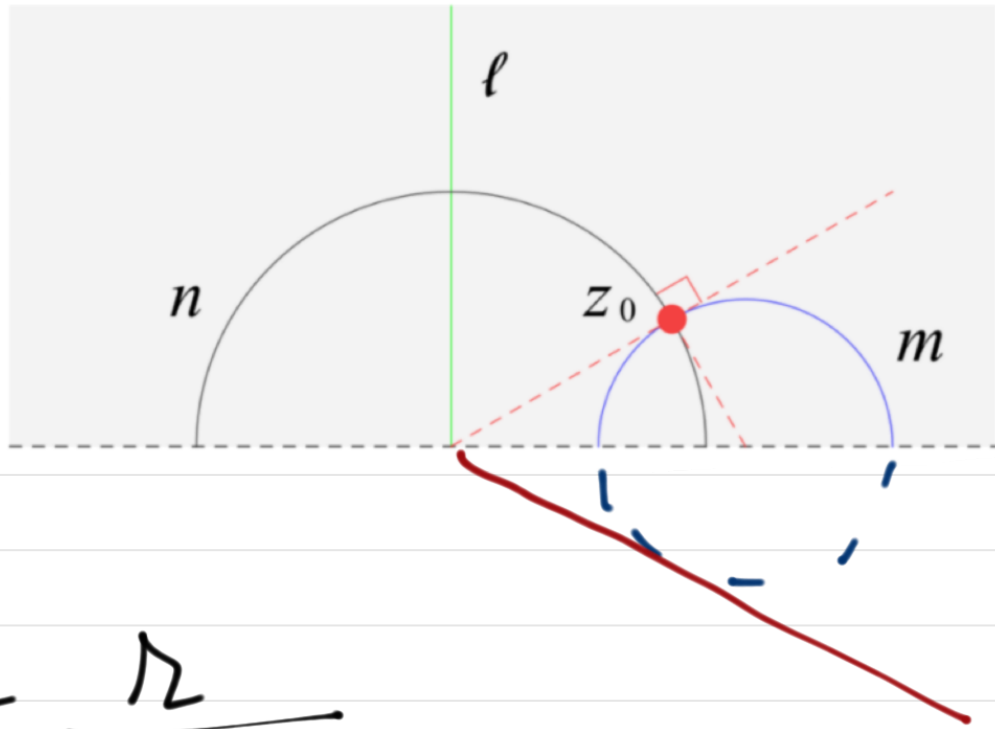
$$(1+t^2)x^2 - 2kx + k^2 - r^2 = 0$$

$$x = \frac{2k \pm \sqrt{4k^2 - 4(1+t^2)(k^2 - r^2)}}{2(1+t^2)}$$

$$\Delta = 0$$

$$\Leftrightarrow k^2 - (1+t^2)(k^2 - r^2) = 0$$

$$t^2 = \frac{k^2}{k^2 - r^2} - 1 = \frac{r^2}{k^2 - r^2}$$



$$l = \pm \frac{\lambda}{\sqrt{\kappa^2 - \lambda^2}}$$

② Se f é uma isometria
inversa de \mathbb{D} ou \mathbb{H}
então a sua extensão
a $\bar{\mathbb{C}}$ tem 2 pts fixos
em $\partial\mathbb{D}$ (ou $\bar{\mathbb{R}}$)

③ \mathbb{H}

$$f(z) = \frac{a\bar{z} + b}{c\bar{z} + d}$$

$$a, b, c, d \in \mathbb{R}$$
$$ad - bc < 0$$

Se $x \in \mathbb{R}$ é pto fixo de f

$$\bar{x} = n$$

$$\frac{an+b}{cn+d} = n \Rightarrow an+b = cn^2+dn$$

$$\Rightarrow cn^2 + (d-a)n - b = 0$$

1) $c=0 \Rightarrow f(x) = x$

$$ad - bc < 0$$

$$ad < 0$$

a, d têm sinais
opostos

$\Rightarrow a \neq d$

$$x = \frac{b}{d-a}$$

2 pts fixos
em \mathbb{R}

ii) c ≠ 0

$$cn^2 + (d-a)n - b = 0$$

$$n = \frac{-(d-a) \pm \sqrt{(d-a)^2 + 4bc}}{2c}$$

$$\Delta = (d-a)^2 + 4bc =$$

$$= d^2 - 2ad + a^2 + 4bc$$

$$= d^2 + a^2 - 4(ad - bc) + 2ad$$

$$= (a+d)^2 - 4(ad - bc) > 0$$

Teorema: Uma isometria hiperbólica é de um dos seguintes tipos:

- 1) Notação hiperbólica ✓
- 2) " " limite ✓
- 3) translação hiperbólica ao longo de uma recta hiperbólica ✓
- 4) reflexão numa recta hiperbólica ✓
- 5) reflexão com desliz ao longo de uma recta hiperbólica:
Composta de uma reflexão hip
com uma translação ao longo
da mesma recta hiperbólica

Panque:

- f - isometria directa
(\Rightarrow transf. de Möbius)

$f = \underline{R_l} \circ R_m$ l, m rectas
hiperbólicas

① $l \cap m = z_0 \in \underline{\mathbb{D}}$ ou \mathbb{H}
 $\Rightarrow z_0$ é pto fixo de f

Podemos supor $z_0 = 0 \in \mathbb{D}$


\Rightarrow l, m não rectas euclidianas,
que passam em 0


$$\Rightarrow R_l \circ R_m = \rho^{\mathbb{D}}_{\alpha} \quad \times$$

$$\alpha = \underline{\underline{\phi_{\alpha}(m, l)}}$$

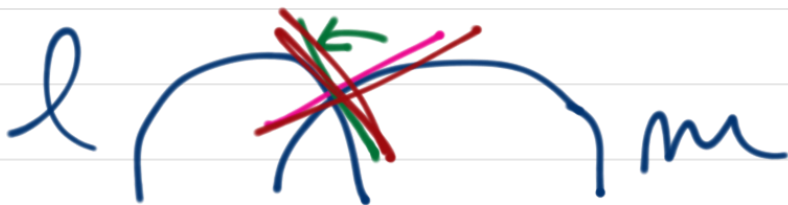
Em geral

$$R_l \circ R_m = \text{rotação de hip.}$$





$$\alpha = \underline{\underline{\phi_{\alpha_2}(m, l)}}$$



NOTA:

$$l \cap m = z_0$$

$$h(z_0) = 0 \quad h \in G_{\mathbb{D}}$$

$$\underbrace{(h \circ R_l \circ h^{-1})}_{R_{\tilde{l}}} \quad \underbrace{(h \circ R_m \circ h^{-1})}_{R_{\tilde{m}}}$$

$$R_{\tilde{l}} \quad //$$

$$\tilde{l} = h(l)$$

$$R_{\tilde{m}} \quad //$$

$$\tilde{m} = h(m)$$

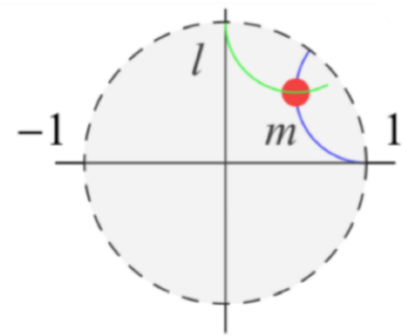
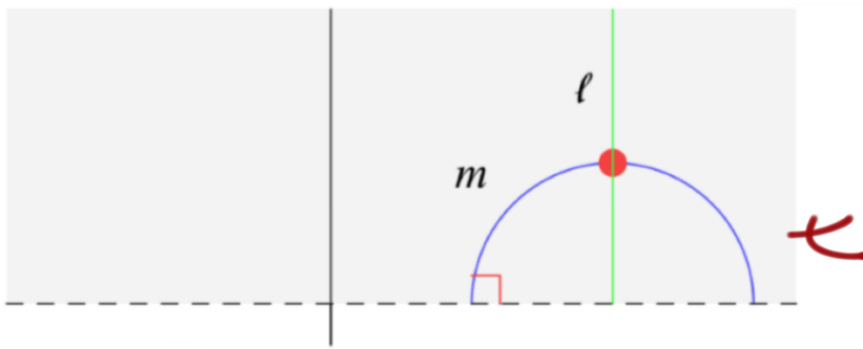
$$R_{\tilde{l}} \circ R_{\tilde{m}} = h \circ (R_l \circ R_m) \circ h^{-1}$$

$$\underbrace{P_{0, 2\alpha}}_{\tilde{l} \cap \tilde{m} = \{0\}} \implies R_{\tilde{l}} \circ R_{\tilde{m}} = h^{-1} \circ P_{0, 2\alpha} \circ h = P_{h^{-1}(0), 2\alpha} = P_{z_0, 2\alpha}$$

\mathbb{H}



\mathbb{D}



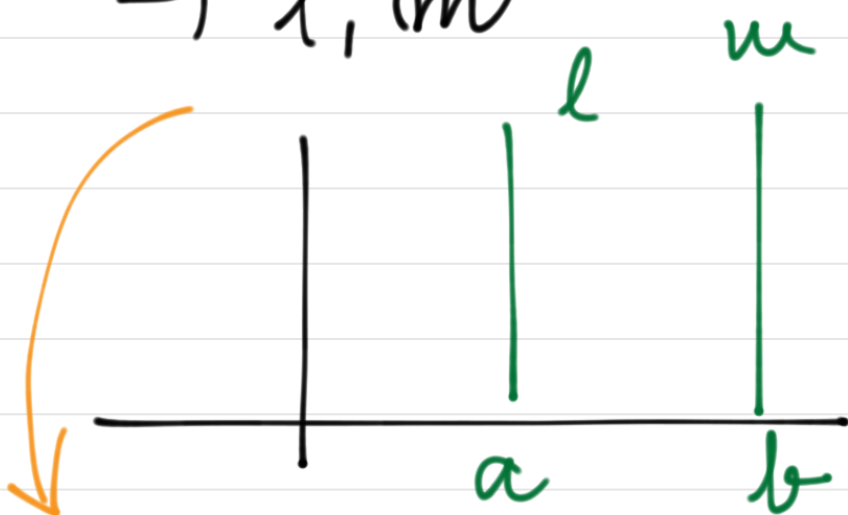
Ejemplos de rectas concuentes

② Se $l \circ m = z_0 \in \partial \mathbb{D}$ on $\overline{\mathbb{R}}$

$\Rightarrow z_0$ é pto fixo de rectas paralelas
 $f: \overline{\mathbb{C}} \rightarrow \overline{\mathbb{C}}$

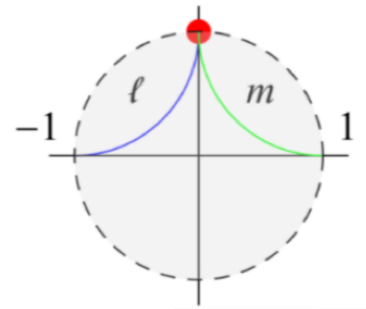
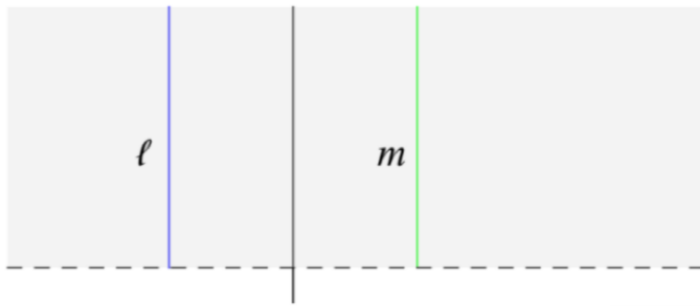
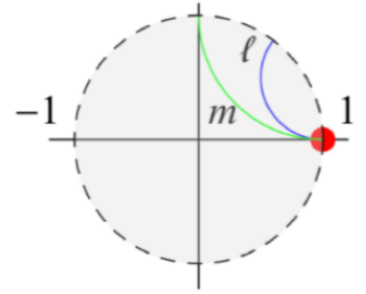
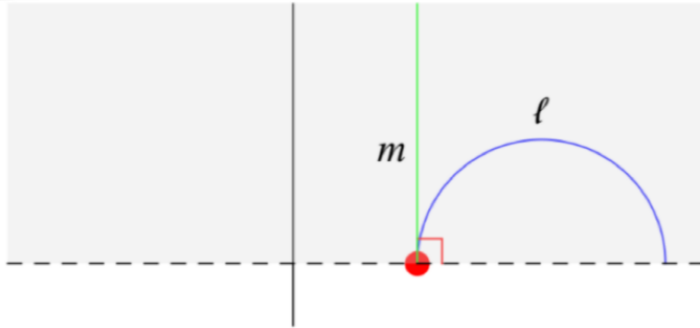
Podemos supor $z_0 = \infty$ (\mathbb{H})

$\Rightarrow l, m$



rotação
em torno de ∞
 \mathbb{H}
 $(\infty, 2(a-b))$
 $\parallel \uparrow$

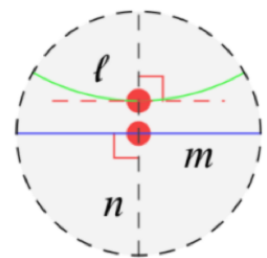
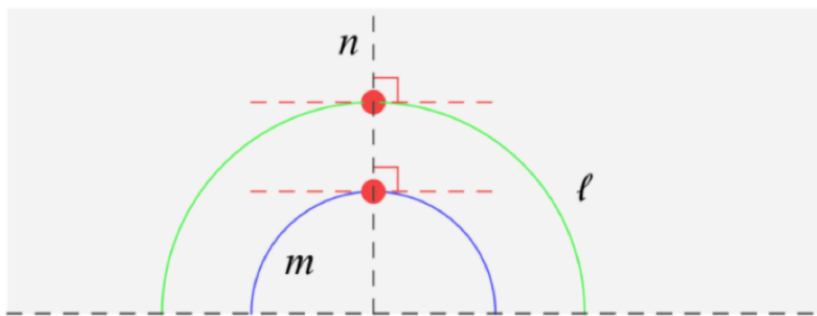
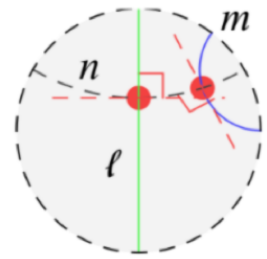
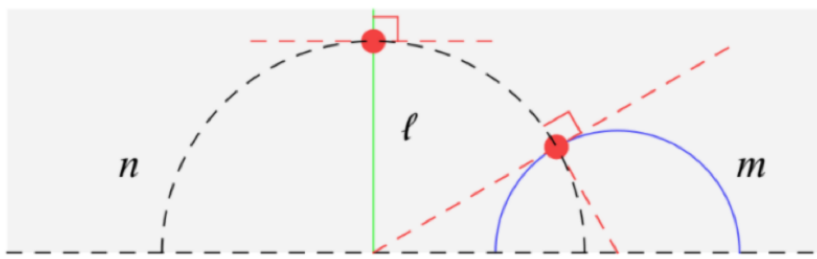
$(R_l \circ R_m)(z) = z + 2(a-b)$



Exemplos de retas paralelas

③ Se $l \cap m$ não se
 intersectam em $H \cup \bar{R}$
 ou $\mathbb{D} \cup \partial \mathbb{D}$

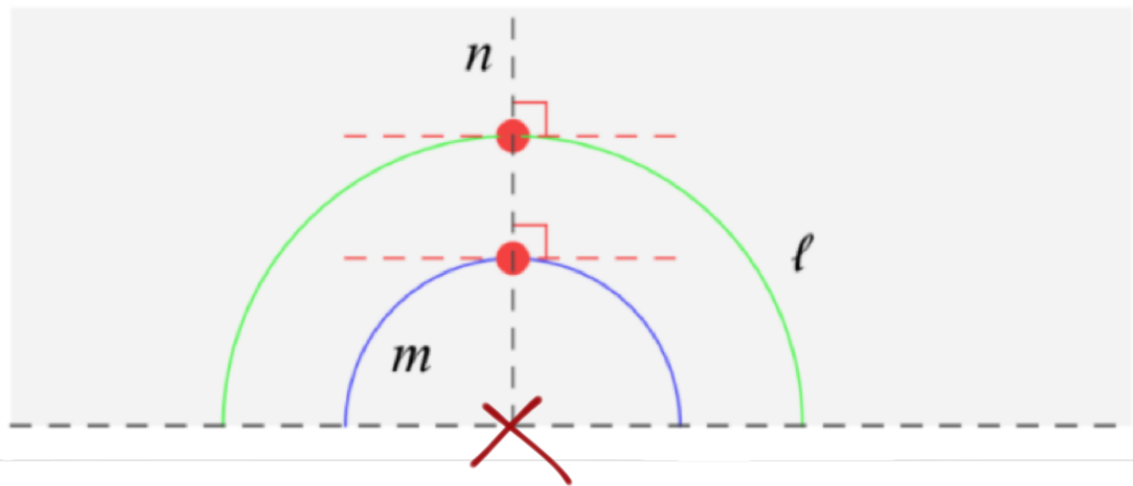
— ULTRAPARALELAS



$\exists! n \perp a \text{ e } a m$

Poderes super

$n =$ lixo imaginário



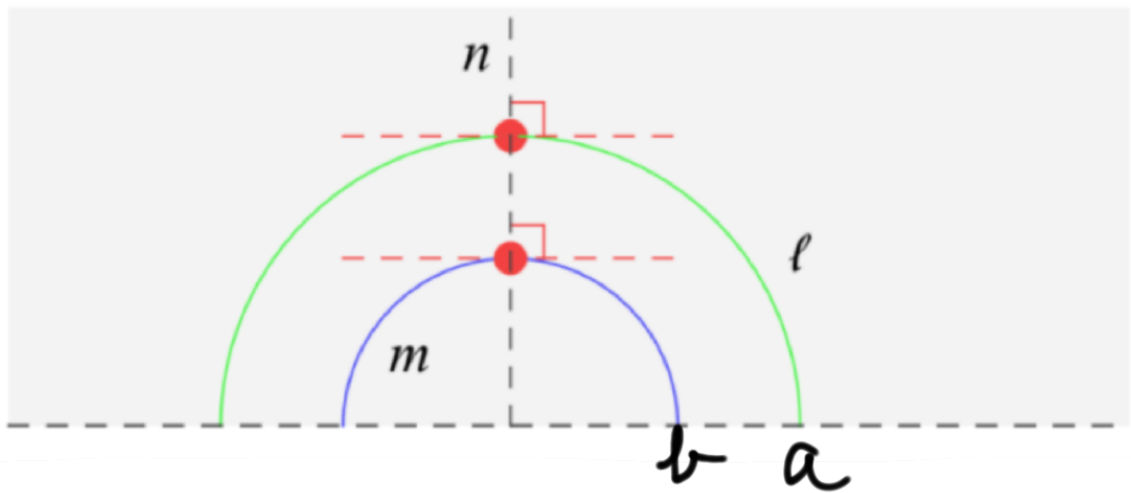
$R_L, R_m = ?$

h

$$|z|^2 = r^2 \Leftrightarrow z \bar{z} = r^2$$

$$\Leftrightarrow z = \frac{r^2}{\bar{z}}$$

$$\left[I_C(z) = \frac{r^2}{z} \right]$$



$$R_m(z) = \frac{b^2}{z}$$

$$R_l(z) = \frac{a^2}{z}$$

$$(R_l \circ R_m)(z) = \frac{a^2}{b^2} z \quad \square \downarrow \infty$$

transformação hiperbólica
ao longo da recta $\text{liip. } m$

→ recta que "une" os pts
fixos: 0 e ∞ //

Conclusão:

↳ isometria direta:

1. rotações hip. retas concorrentes
2. rotações eucl. retas paralelas
3. translações hip. retas ultraparalelas

↳ inversa

⇒ tem 2 pts fixos em \mathbb{R}
(ou $\partial\mathbb{D}$): Z_0 , Z_1

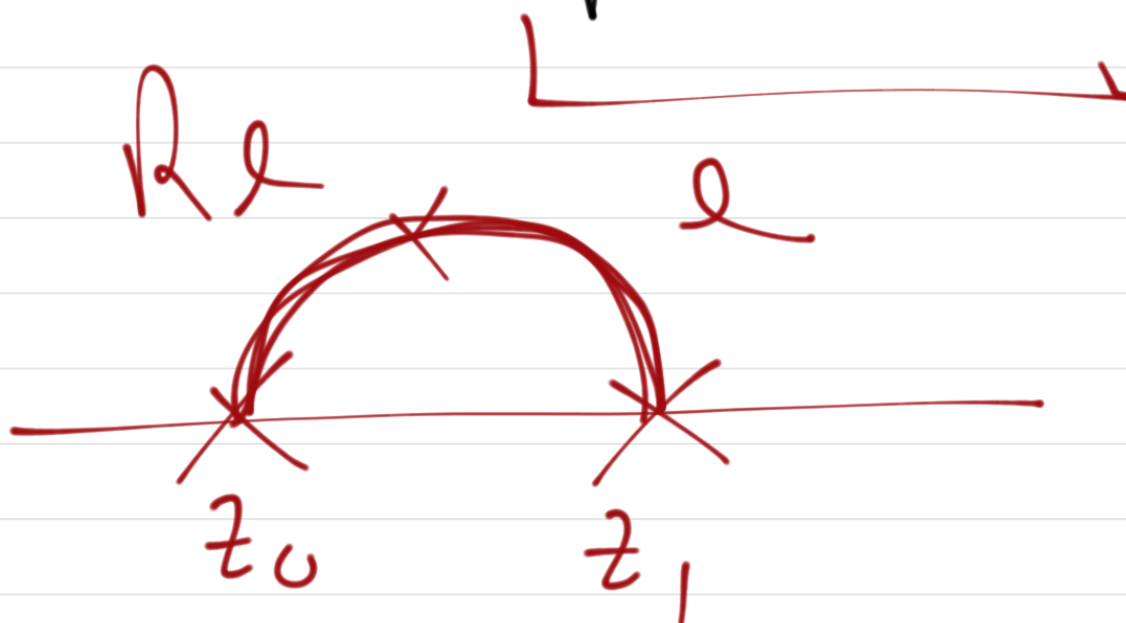
↳ l-recta hip que "une os dois
ptos fixos"

→ Se f fixa os pontos de l .

$f = R_l$ \triangleleft

$f \circ R_l$ - direta $o/$
3 pts fixas

$$\Rightarrow f \circ R_l = id \triangleleft$$
$$\Rightarrow f = R_l$$



→ So f não fixa l

$f \circ R_l$ — direita

fixa Z_0, Z_1

⇒ transformação hiperbólica
ao longo de l

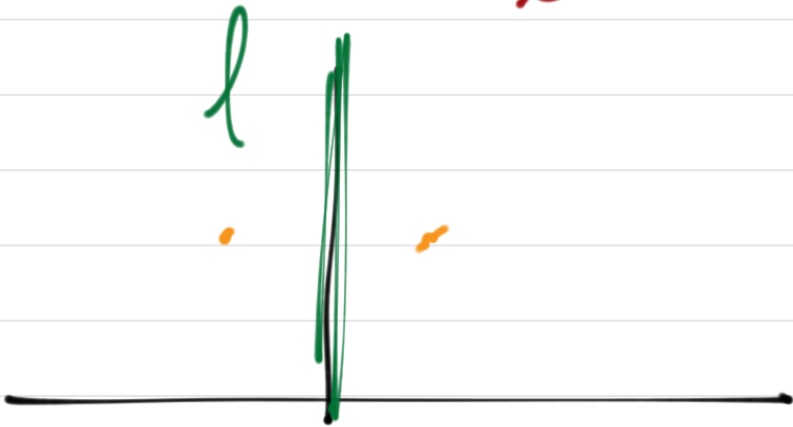
$$f \circ R_l = T_l$$

$$\Rightarrow f = T_l \circ R_l$$

Ref. c/
deslize
ao longo
de l

Nota: También aqui

$$T_\ell \circ R_\ell = R_\ell \circ T_\ell$$



Sobre l -eixo imaginário

$$R_\ell(z) = -\bar{z}$$

$$T_\ell(z) = \lambda z, \lambda \in \mathbb{R}^+$$

$$(T_\ell \circ R_\ell)(z) = -\lambda \bar{z} = (R_\ell \circ T_\ell)(z)$$

Concluiç:

Isometria direta \neq id de \mathbb{D} ou \mathbb{H}

- 1) um ponto fixo em \mathbb{D} ou \mathbb{H}
 \Rightarrow Rotaçãõ hiperbólica
- 2) um único pto fixo em $\partial\mathbb{D}$ ou $\overline{\mathbb{R}}$
 \Rightarrow Rotaçãõ limite
- 3) 2 ptos fixos em $\partial\mathbb{D}$ ou $\overline{\mathbb{R}}$
 \Rightarrow Translaçãõ hiperbólica
ao longo da recta hiperbólica
que une os ptos fixos

• f isometria inversa de \mathbb{D} ou \mathbb{H}

1) fixa uma recta hiperbólica

\Rightarrow Reflexão hiperbólica

2) fixa 2 pts em $\partial \mathbb{D}$
ou \mathbb{R} e nenh pto
em \mathbb{D} ou \mathbb{H}

\Rightarrow Reflexão com deslize
ao longo da recta que
une os pts fixos.

Exc. //

$$1) f: \mathbb{H} \rightarrow \mathbb{H}$$

$$f(z) = \frac{2z+1}{z+1}$$



$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$2-1 > 0$$

isometria directa ✓

pts fijos: $\frac{2z+1}{z+1} = z \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow 2z+1 = z^2+z \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow z^2 - z - 1 = 0 \Leftrightarrow$$

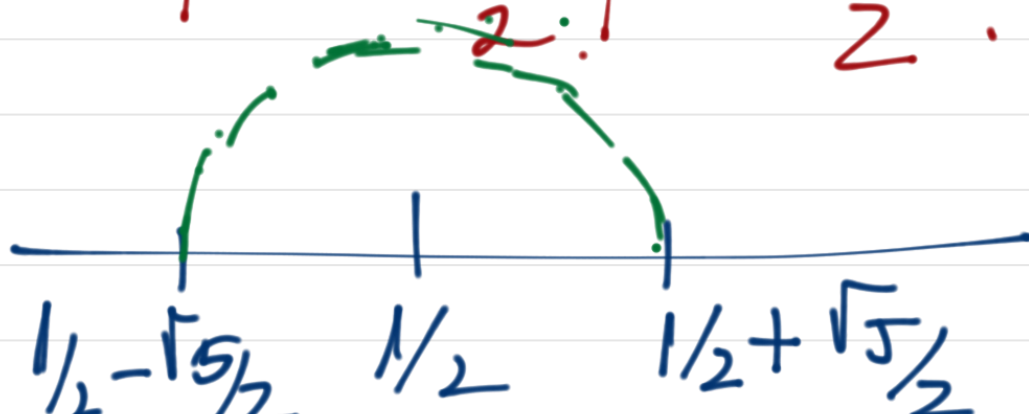
$$\Leftrightarrow z = \frac{1 \pm \sqrt{1+4}}{2}$$

$$\frac{1+\sqrt{5}}{2}$$

$$\frac{1-\sqrt{5}}{2}$$

$$\begin{array}{l} / \frac{1+\sqrt{5}}{2} // \\ \backslash \frac{1-\sqrt{5}}{2} // \end{array} \quad \begin{array}{l} 2 \text{ pts fixas em} \\ \mathbb{R} // \end{array}$$

$\Rightarrow f$ é uma função em uma hiperbólica ao longo da recta hiperbólica de eq.

$$\left| z - \frac{1}{2} \right| = \frac{\sqrt{5}}{2}$$


The diagram shows a horizontal number line with three points marked: $\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{5}}{2}$, $\frac{1}{2}$, and $\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{5}}{2}$. A green semi-circular arc is drawn above the line, connecting the two outer points. A vertical tick mark is placed at the center point $\frac{1}{2}$.

$$2) f: \mathbb{H} \rightarrow \mathbb{H}$$

$$f(z) = \frac{2\bar{z} + 3}{\bar{z} + 1}$$

isometria m\u00fasica

$$\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$2 - 3 < 0$$

pts fixos:

$$f(z) = z \Leftrightarrow \frac{2\bar{z} + 3}{\bar{z} + 1} = z \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow 2\bar{z} + 3 = |z|^2 + z \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow |z|^2 + z - 2\bar{z} - 3 = 0$$

$$|z|^2 + z - 2\bar{z} - 3 = 0 \quad z = x + yi$$

$$\underline{x^2 + y^2} + \underline{x + yi} - \underline{2x} + \underline{2yi} - 3 = 0$$

$$\begin{cases} x^2 + y^2 - x - 3 = 0 \\ 3y = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \underline{x^2 - x - 3 = 0} \\ y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{1 \pm \sqrt{1+12}}{2} \\ y = 0 \end{cases}$$

$$\star z = \frac{1 + \sqrt{13}}{2} \quad \text{ou} \quad z = \frac{1 - \sqrt{13}}{2} \quad \star$$

Reflexão em deslize ao longo da reta sup. de eq. $|z - 1/2| = \sqrt{13}/2$

$$3) f: \mathbb{H} \rightarrow \mathbb{H}$$

$$f(z) = \frac{2\bar{z} + 3}{z - 2}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$-4 - 3 < 0$$

↙
inversa

Ptos fixos:

$$\frac{2\bar{z} + 3}{z - 2} = z \Leftrightarrow 2\bar{z} + 3 = |z|^2 - 2z$$

$$\Leftrightarrow |z|^2 - 2z - 2\bar{z} - 3 = 0$$

$$\Leftrightarrow |z|^2 - 4\operatorname{Re} z - 3 = 0$$

circ. de centro 2

$$\Leftrightarrow x^2 + y^2 - 4x - 3 = 0$$

$$x^2 + y^2 - 4x - 3 = 0$$

$$(x-2)^2 + y^2 = 3 + 4 = 7$$

$$|z - \underset{\uparrow}{2}| = \sqrt{7}$$

Reflexão na reta
hiperbólica $|z - 2| = \sqrt{7}$