

Il risultato del teorema 1.5.1 è conseguenza di alcune proprietà per le distanze di Kobayashi e di Carathéodory in domini di spazi di Banach complessi. Nella dimostrazione si utilizza la nozione di curva geodetica complessa in B: sia $g : \Delta \rightarrow B$ una applicazione olomorfa tale che $g(0) = x_0$, allora

$$\omega(0, \xi) \geq C_B(x_0, g(\xi)) \quad \text{per ogni } \xi \in \Delta ;$$

se vale l'uguale per ogni $\xi \in \Delta$, $\gamma = g(\Delta)$ si dice curva geodetica complessa per x_0 .

Per ogni $x \in B$, $x \neq 0$, l'immagine di Δ per l'applicazione lineare $\xi \longmapsto \frac{\xi}{\|x\|} x$ è l'unica curva geodetica complessa per 0 contenente x .

Il teorema 1.5.1 vale anche per $1 \leq p < 2$ e $2 < p < \infty$.

Per $p = 2$ il teorema non vale in quanto il disco unita aperto di ogni spazio di Hilbert è omogeneo.

§ 1.6. METRICHE DIFFERENZIALI DI KOBAYASHI E DI CARATHEODORY.

Con le stesse notazioni del §1.4 sia D un dominio di E .

Le considerazioni che seguiranno si estendono al caso in cui D è una varietà complessa. E è allora lo spazio tangente a D in x .

LEMMA 1.6.1. Dato $x \in D$, $v \in E$, $\xi_0 \in \Delta$, esistono $h \in \text{Hol}(\Delta, D)$ e $\tau \in \mathbb{C}$ tale che $h(\xi_0) = x$ e $dh(\xi_0)\tau = v$.

Dimostrazione. Per ogni intorno aperto U di x in D , esiste una seminorma continua p su E tale che $B_p(x,1) \subset U$.

Se $p(v) > 0$, prendiamo $k \in \text{Hol}(\mathbb{C}, E)$ definita da

$$k(\xi) = x + \frac{\xi}{p(v)} v.$$

Risulta $k(\Delta) \subset U$ e quindi $k|_{\Delta} \in \text{Hol}(\Delta, U)$. Inoltre $k(0) = x$, $dk(0)p(v) = p(v)k'(0) = v$. La funzione h definita da

$$h(\xi) = k\left(\frac{\xi - \xi_0}{1 - \bar{\xi}_0 \xi}\right)$$

e il vettore $\tau = p(v)(1 - |\xi_0|^2)$ verificano il lemma, nel caso $p(v) > 0$.

Se $p(v) = 0$, basta prendere la funzione $h \in \text{Hol}(\Delta, D)$ definita da

$$h(\xi) = x + \frac{\xi - \xi_0}{1 - \bar{\xi}_0 \xi} v \quad (\xi \in \Delta),$$

con $\tau = (1 - |\xi_0|^2)$.

C.V.D.

Dal lemma 1.6.1 segue che ha senso porre

$$\mathcal{X}(x, v) = \inf \langle \tau \rangle_{\xi}, \quad (1.6.1)$$

dove l'estremo inferiore è preso su tutti i $\tau \in \mathbb{C}$, $\xi \in \Delta$,

$h \in \text{Hol}(\Delta, D)$ con $h(\xi) = x$ e $dh(\xi) \tau = v$.

Siccome Δ è omogeneo e gli elementi di $\text{Aut}(\Delta)$ sono isometrie per la metrica di Poincaré, possiamo mantenere $\xi \in \Delta$ fisso nella (1.6.1). In particolare scegliendo $\xi = 0$, abbiamo

$$K(x, v) = \inf\{|\tau| : \tau \in \mathbb{C}, h \in \text{Hol}(\Delta, D), h(0) = x, dh(0) \tau = v\}.$$

La funzione

$$K : D \times E \longrightarrow \mathbb{R}_+$$

si chiama metrica differenziale di Kobayashi in D .

Sia $h \in \text{Hol}(\Delta, D)$ una funzione che verifichi il lemma 1.6.1, e sia $g \in \text{Hol}(D, \Delta)$. Allora

$$dg(x)v = dg(h(\xi_0)) \cdot (dh(\xi_0)\tau) = d(g \circ h)(\xi_0)\tau.$$

Siccome $g \circ h \in \text{Hol}(\Delta, \Delta)$, dalla 2) del lemma di Schwarz-Pick (cfr. § 1.2) segue che

$$\frac{|dg(x)v|}{1 - |g(x)|^2} = \frac{|d(g \circ h)(\xi_0)\tau|}{1 - |g \circ h(\xi_0)|^2} = \frac{|\tau \cdot (g \circ h)'(\xi_0)|}{1 - |g \circ h(\xi_0)|^2} \leq \frac{|\tau|}{1 - |\xi_0|^2},$$

cioè

$$\langle dg(x)v \rangle_{g(x)} \leq \langle \tau \rangle_{\xi_0}$$

per ogni funzione $h \in \text{Hol}(\Delta, D)$ che verifica il lemma 1.6.1.

Quindi

$$\langle dg(x)v \rangle_{g(x)} \leq \mathbf{K}(x,v) \quad \text{per ogni } g \in \text{Hol}(D,\Delta).$$

Pertanto il numero $\gamma(x,v) \in \mathbf{R}_+$ definito dalla

$$\gamma(x,v) = \sup\{\langle dg(x)v \rangle_{g(x)} : g \in \text{Hol}(D,\Delta)\}$$

verifica la disuguaglianza

$$\gamma(x,v) \leq \mathbf{K}(x,v) \quad (x \in D, v \in E) \quad (1.6.2)$$

e perciò è finito.

La funzione $\gamma : D \times E \longrightarrow \mathbf{R}_+$ si chiama

metrica differenziale di Carathéodory in D .

Per $a \in \mathbf{C}$:

$$\mathbf{K}(x,av) = |a|\mathbf{K}(x,v) \quad \text{e} \quad \gamma(x,av) = |a|\gamma(x,v).$$

Inoltre, per $v_1, v_2 \in E$:

$$\gamma(x, v_1 + v_2) \leq \gamma(x, v_1) + \gamma(x, v_2),$$

(non si sa se una simile disuguaglianza vale anche per \mathbf{K}).

PROPOSIZIONE 1.6.1. *Sia D_1 un dominio di E_1 . Per ogni $F \in \text{Hol}(D, D_1)$, $x \in D$, $v \in E$, risulta*

$$\mathbf{K}_{D_1}(F(x), dF(x)v) \leq \mathbf{K}_D(x,v) \quad \text{e} \quad \gamma_{D_1}(F(x), dF(x)v) \leq \gamma_D(x,v).$$

Dimostrazione. Segue banalmente dalle definizioni.

In particolare, se $F \in \text{Aut}(D)$, allora

$$K_D(F(x), dF(x)v) = K_D(x, v) \quad \text{e} \quad \gamma_D(F(x), dF(x)v) = \gamma_D(x, v) \quad .$$

ESEMPIO 1.6.1 Sia $E = \mathbb{C}$, $D = \Delta$. Presa $g : \xi \longmapsto \xi$, è

$$\gamma_{\Delta}(\xi, \tau) \geq \langle dg(\xi)\tau \rangle_{g(\xi)} = \langle \tau \rangle_{\xi} = \frac{|\tau|}{1-|\xi|^2} \quad .$$

Poiché $dg(\xi)\tau = \tau$, è anche

$$K_{\Delta}(\xi, \tau) \leq \frac{|\tau|}{1-|\xi|^2} \quad .$$

Quindi dalla (1.6.2) abbiamo

$$\gamma_{\Delta}(\xi, \tau) = K_{\Delta}(\xi, \tau) = \frac{|\tau|}{1-|\xi|^2}, \quad (\xi \in \Delta, \tau \in \mathbb{C}) \quad (1.6.3) \quad .$$

In generale per $\Delta_R = \{\xi \in \mathbb{C} : |\xi| < R\}$ abbiamo

$$\gamma_{\Delta_R}(\xi, \tau) = K_{\Delta_R}(\xi, \tau) = \frac{R|\tau|}{R^2 - |\xi|^2}, \quad (\xi \in \Delta_R, \tau \in \mathbb{C}) \quad (1.6.3')$$

LEMMA 1.6.2. Sia p una seminorma continua su E e

$B_p = B_p(0, 1) = \{x \in E : p(x) < 1\}$. Allora

$$\gamma_{B_p}(0, v) = K_{B_p}(0, v) = p(v) \quad \text{per ogni } v \in E.$$

Dimostrazione. Supponiamo dapprima $p(v) > 0$. Per il teorema di Hahn-Banach esiste una forma lineare continua λ su E tale che

$$\lambda(v) = p(v) \quad \text{e} \quad |\lambda(y)| \leq p(y) \quad \text{per ogni } y \in E.$$

Quindi $\lambda \in \text{Hol}(B_p, \Delta)$. Sia $h : \Delta \longrightarrow B_p$ definita dalla

$$h(\xi) = \frac{\xi}{p(v)} v, \quad \text{è } h \in \text{Hol}(\Delta, B_p), \quad h(0) = 0, \quad h(p(v)) = v \quad \text{e}$$

$$dh(0)p(v) = v.$$

Dalla 1.6.3 e dalla proposizione 1.6.1 segue :

$$\begin{aligned} p(v) &= \gamma_{\Delta}(0, p(v)) = \gamma_{\Delta}(\lambda(0), \lambda(v)) = \gamma_{\Delta}(\lambda(0), d\lambda(0)v) \leq \gamma_{B_p}(0, v) \leq \\ &\leq \mathbf{K}_{B_p}(0, v) = \mathbf{K}_{B_p}(h(0), dh(0)p(v)) \leq \mathbf{K}_{\Delta}(0, p(v)) = p(v). \end{aligned}$$

$$\text{Quindi } \gamma_{B_p}(0, v) = \mathbf{K}_{B_p}(0, v) = p(v).$$

Consideriamo ora il caso in cui $p(v) = 0$. Sia $t > 1$, e sia $h_t \in \text{Hol}(\Delta, B_p)$ definita da $h_t(\xi) = t \xi v$. Allora

$$\gamma_{B_p}(0, v) \leq \mathbf{K}_{B_p}(0, v) = \mathbf{K}_{B_p}(h_t(0), dh_t(0) \frac{1}{t}) \leq \mathbf{K}_{\Delta}(0, \frac{1}{t}) = \frac{1}{t},$$

ma $\frac{1}{t} \longrightarrow 0$ per $t \longrightarrow +\infty$, perciò $\gamma_{B_p}(0, v) = \mathbf{K}_{B_p}(0, v) = p(v) = 0$.

C.V.D.

Per ogni $R > 0$, posto $B_p(0, R) = \{x \in E : p(x) < R\}$ abbiamo

$$\gamma_{B_p(0, R)}(0, v) = \kappa_{B_p(0, R)}(0, v) = \frac{p(v)}{R} \text{ per ogni } v \in E. \quad (1.6.4)$$

ESEMPIO 1.6.2. Per $(\xi_1, \xi_2) \in D = \Delta \times \Delta$, $(\tau_1, \tau_2) \in \mathbb{C}^2$, si ha

$$\gamma_{\Delta \times \Delta}((\xi_1, \xi_2), (\tau_1, \tau_2)) = \kappa_{\Delta \times \Delta}((\xi_1, \xi_2), (\tau_1, \tau_2)) = \max(\langle \tau_1 \rangle_{\xi_1}, \langle \tau_2 \rangle_{\xi_2}) .$$

Dimostrazione. Consideriamo il caso in cui $\xi_1 = \xi_2 = 0$.

Sia $p : \mathbb{C} \times \mathbb{C} \longrightarrow \mathbb{R}$ la norma così definita:

$$(\delta_1, \delta_2) \longmapsto \max\{|\delta_1|, |\delta_2|\} .$$

Chiaramente $D = \Delta \times \Delta = B_p = \{y \in \mathbb{C}^2 : p(y) < 1\}$, perciò

dal lemma 1.6.2 abbiamo

$$\begin{aligned} \gamma_{\Delta \times \Delta}((0, 0), (\tau_1, \tau_2)) &= \kappa_{\Delta \times \Delta}((0, 0), (\tau_1, \tau_2)) = p((\tau_1, \tau_2)) = \\ &= \max\{|\tau_1|, |\tau_2|\} = \max\{\langle \tau_1 \rangle_0, \langle \tau_2 \rangle_0\} . \end{aligned}$$

La conclusione, per il caso in cui $(\xi_1, \xi_2) \neq (0, 0)$ segue dal fatto che il gruppo $\text{Aut}(D)$ opera transitivamente su D lasciando invarianti γ_D e κ_D .

C.V.D.

LEMMA 1.6.3. Siano D e D_1 domini rispettivamente di E ed E_1 . Per $(x, x_1) \in D \times D_1$ e $(v, v_1) \in E \times E_1$ risulta

$$K_{D \times D_1}((x, x_1), (v, v_1)) = \max \{K_D(x, v), K_{D_1}(x_1, v_1)\}.$$

Dimostrazione. Siano F ed F_1 le proiezioni di $D \times D_1$ rispettivamente su D e D_1 . Dalla proposizione 1.6.1. segue

$$K_D(x, v) = K_D(F(x, x_1), dF(x, x_1)(v, v_1)) \leq K_{D \times D_1}((x, x_1), (v, v_1))$$

e

$$K_{D_1}(x_1, v_1) = K_{D_1}(F_1(x, x_1), dF_1(x, x_1)(v, v_1)) \leq K_{D \times D_1}((x, x_1), (v, v_1)).$$

Perciò

$$K_{D \times D_1}((x, x_1), (v, v_1)) \geq \max\{K_D(x, v), K_{D_1}(x_1, v_1)\}. \quad (1.6.5)$$

Sia $h \in \text{Hol}(\Delta, D)$ ($h_1 \in \text{Hol}(\Delta, D_1)$) tale che

$$h(0) = x \quad \text{e} \quad dh(0)\tau = v \quad (h_1(0) = x_1 \quad dh_1(0)\tau_1 = v_1)$$

con $\tau \in \mathbb{C}$ ($\tau_1 \in \mathbb{C}$). Applicando ancora la proposizione 1.6.1 e successivamente l'esempio 1.6.2, abbiamo

$$K_{D \times D_1}((x, x_1), (v, v_1)) \leq K_{\Delta \times \Delta}((0, 0), (\tau, \tau_1)) = \max\{|\tau|, |\tau_1|\}.$$

Passando quindi agli estremi inferiori abbiamo

$$K_{D \times D_1}((x, x_1), (v, v_1)) \leq \max \{K_D(x, v), K_{D_1}(x_1, v_1)\} . \quad (1.6.6)$$

Dalla (1.6.5) e dalla (1.6.6) risulta

$$K_{D \times D_1}(x, x_1), (v, v_1) = \max \{K_D(x, v), K_{D_1}(x_1, v_1)\} . \quad \text{C.V.D.}$$

LEMMA 1.6.4. Per ogni $\varepsilon > 0$, esiste un intorno V di $(0, 0)$ in $B_p(0, R) \times E$ tale che

$$K_{B_p(0, R)}(x, v) < \varepsilon$$

per ogni $(x, v) \in V$.

Dimostrazione. Consideriamo l'intorno $V = B_p(0, \frac{R}{2}) \times B_p(0, \frac{R\varepsilon}{4})$.

Per $x \in B_p(0, \frac{R}{2})$ e $v \in B_p(0, \frac{R \cdot \varepsilon}{4})$ la funzione $f \in \text{Hol}(\Delta, E)$

definita dalla

$$f(\xi) = x + \frac{2\xi}{\varepsilon} v$$

applica Δ in $B_p(0, R)$. Siccome $f(0) = x$ e $df(0) \frac{\varepsilon}{2} = v$,

dalla proposizione 1.6.1 abbiamo

$$K_{B_p(0, R)}(x, v) = K_{B_p(0, R)}(f(0), df(0) \frac{\varepsilon}{2}) \leq K_{\Delta}(0, \frac{\varepsilon}{2}) = \frac{\varepsilon}{2} < \varepsilon .$$

C.V.D.

LEMMA 1.6.5. Sia D un dominio di E . Per ogni $x \in D$

$\gamma_D(x, \cdot)$ è una seminorma continua su E . Se D è limitato, e se p

è una seminorma continua su E tale che $B_p(x, R) \subset D$ per un

$R > 0$ e un $x \in D$, allora $\gamma_D(x, \cdot)$ è una seminorma equivalente

a p .

Dimostrazione. Per $x \in D$, esiste una seminorma continua p su E e un $R > 0$ tale che $B_p(x, R) \subset D$. La traslazione che porta y in $x+y$, applica $B_p(0, R)$ in $B_p(x, R)$.

Applicando la proposizione 1.6.1 e la relazione (1.6.4), ab-

$$\text{biamo } \gamma_D(x, v) \leq \gamma_{B_p(x, R)}(x, v) = \gamma_{B_p(0, R)}(0, v) = \frac{p(v)}{R}$$

per ogni $v \in E$, cioè

$$\gamma_D(x, v) \leq \frac{p(v)}{R} \quad \text{per ogni } v \in E.$$

D'altronde $\gamma_D(x, av) = |a| \gamma_D(x, v)$ e $\gamma_D(x, v + v_1) \leq \gamma_D(x, v) + \gamma_{D_1}(x, v_1)$, perciò $\gamma_D(x, \cdot)$ è effettivamente una seminorma continua su E .

Sia ora D limitato. Allora per ogni seminorma continua p su E esiste un $R' > 0$ tale che $D \subset B_p(x, R')$ con $x \in D$, quindi per la proposizione 1.6.1 risulta

$$\gamma_D(x, v) \geq \gamma_{B_p(x, R')}(x, v) = \frac{p(v)}{R'} \quad \text{per ogni } v \in E.$$

D'altronde se p è tale che esiste un $R > 0$ per cui $B_p(x, R) \subset D$, allora vale

$$\gamma_D(x, v) \leq \frac{p(v)}{R} \quad \text{per ogni } v \in E.$$

Perciò abbiamo

$$\frac{p(v)}{R'} \leq \gamma_D(x,v) \leq \frac{p(v)}{R} \text{ per ogni } v \in E,$$

cioè $\gamma_D(x, \cdot)$ è una seminorma equivalente a p .

C.V.D.

§ 1.7. METRICHE INTERNE

Ricordiamo la nozione di metrica interna, rinviando per maggiori dettagli a W. Rinow [7].

Sia X uno spazio metrico connesso con una pseudo-distanza d . Data una curva $\sigma : [a,b] \rightarrow X$, la sua lunghezza è per definizione

$$L(\sigma) = \sup \sum_j d(\sigma(t_{j-1}), \sigma(t_j))$$

dove l'estremo superiore è preso rispetto a tutte le suddivisioni di $[a,b]$.

La curva σ si dice rettificabile se $L(\sigma) < \infty$

Lo spazio X si dice finitamente connesso per archi se ogni coppia di punti può essere congiunto da una curva rettificabile.

Definiamo su X la pseudo-distanza d' indotta da d , mediante la

$$d'(x,y) = \inf L(\sigma)$$

dove l'estremo inferiore è preso rispetto a tutte le curve rettificabili che congiungono x e y .