

František Husárik

Poznámka k symetrickej konexii na dotykovom a kodotykovom bandli

*Časopis pro pěstování matematiky*, Vol. 110 (1985), No. 2, 193--196

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/108594>

## Terms of use:

© Institute of Mathematics AS CR, 1985

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

POZNÁMKA K SYMETRICKEJ KONEXIÍ NA DOTYKOVOM  
A KODOTYKOVOM BANDLI

FRANTIŠEK HUSÁRIK, Zvolen  
(Došlo dňa 6. januára 1984)

Keď  $M$  je diferencovateľná varieta, potom  $TM$  je dotykový a  $T^*M$  je kodotykový bandl. Nech  $\mathcal{L}: TM \rightarrow T^*M$  je lineárny morfizmus nad  $\text{id}_M$ . Potom predpisom

$$\omega_{\mathcal{L}}(X, Y) = [\mathcal{L}(X)](Y)$$

je na  $M$  určená bilineárna forma. Obrátene, ak  $\omega$  je bilineárna forma na  $M$ , tak predpisom

$$X \mapsto i_X \omega, \quad \text{kde } i_X \omega(Y) = \omega(X, Y)$$

je určený lineárny morfizmus  $\mathcal{L}_{\omega}: TM \rightarrow T^*M$  nad  $\text{id}_M$ .

Keď  $(x^i, y^j)$  a  $(x^i, z_j)$  sú lokálne súradnicové mapy na  $TM$  a  $T^*M$ , potom v súradniciach je morfizmus  $\mathcal{L}$  daný predpisom

$$z_i = A_{ij}(x) y^j \quad \text{a} \quad \omega_{\mathcal{L}} = A_{ij}(x) dx^i \otimes dx^j.$$

Dotykové zobrazenie  $T\mathcal{L}: TTM \rightarrow TT^*M$  je určené rovnicami

$$(1) \quad \begin{aligned} T\mathcal{L}: \quad \bar{x}^i &= x^i \\ z_i &= A_{ij}(x) y^j \\ d\bar{x}^i &= dx^i \\ dz_i &= \frac{\partial A_{ij}}{\partial x^k} y^j dx^k + A_{ij} dy^j \end{aligned}$$

Nech  $T^*X$  je pole na  $T^*M$ , ktoré vzniklo predĺžením poľa  $X$  na  $M$  použitím prolongačného funktora  $T^*$  z kategórie vzájomne difeomorfných variet do kategórie vektorových fibrovaných priestorov. Je známe pozri [2], že konštrukciou polí  $T^*X$  je každým  $h \in T^*M$  určené zobrazenie  $\varphi_h: (J^1 TM)_{ph} \rightarrow T_h T^*M$ . Ak  $\Gamma$  je zovšeobecnená konexia na  $TM$ , t.j.  $\Gamma: TM \rightarrow J^1 TM$ , potom  $\varphi_h \circ \Gamma: T_{ph} M \rightarrow T_h T^*M$ . V [2] sa dokazuje, že zobrazeniami  $\varphi_h \circ \Gamma$  je určená na  $T^*M$  konexia práve vtedy, keď konexia  $\Gamma$  je lineárna. Konexia na  $T^*M$  generovaná zobrazeniami  $\varphi_h \circ \Gamma$  je v [2] označovaná  $T^*\Gamma$ .

V súradniciach, ak  $dy^k = \Gamma_{ij}^k y^j dx^i$  sú rovnice konexie  $\Gamma$ , tak  $dz_i = -\Gamma_{ij}^k z_k dx^j$  sú rovnice konexie  $T^*\Gamma$ .

Pripomeňme, že keď  $X$  je vektorové pole na  $M$ , potom absolútna derivácia poľa  $X$  vzhľadom na konexiu  $\Gamma$  je zobrazenie  $\nabla_\Gamma X: TM \rightarrow VTM$ . Označíme  $I(\nabla_\Gamma X(Y)) = \nabla_Y X$ , kde  $I$  znamená kanonickú identifikáciu  $I: V_h T_{uh} M \equiv T_{uh} M$ , kde  $u: TM \rightarrow M$ . Potom

$$\nabla_{\partial/\partial x^i} \partial/\partial x^j = -\Gamma_{ij}^k \partial/\partial x^k$$

Absolútna derivácia formy  $\omega_\mathcal{L}$  vzhľadom na konexiu  $\Gamma$  je forma určená predpisom (pozri [1])

$$(\nabla_X \omega_\mathcal{L})(Y, Z) = X(\omega(Y, Z)) - \omega(\nabla_X Y, Z) - \omega(Y, \nabla_X Z).$$

Z toho vyplýva, že forma  $\omega_\mathcal{L}$  je invariantná vzhľadom na paralelný prenos určený konexiou  $\Gamma$ , t.j.  $\nabla \omega_\mathcal{L} = 0$  práve vtedy keď  $X(\omega(Y, Z)) = \omega(\nabla_X Y, Z) + \omega(Y, \nabla_X Z)$ . Keď zvolíme  $X = \partial/\partial x^k$ ,  $Y = \partial/\partial x^i$ ,  $Z = \partial/\partial x^j$  dostaneme súradnicový tvar nutnej a postačujúcej podmienky preto, aby  $\nabla \omega_\mathcal{L} = 0$ . Táto je

$$(2) \quad \frac{\partial A_{ij}}{\partial x^k} = -A_{sj} \Gamma_{ki}^s - A_{is} \Gamma_{kj}^s.$$

Hovoríme, že zobrazenie  $\mathcal{L}$  je symetrické ak forma  $\omega_\mathcal{L}$  je symetrická.

V prípade, že zobrazenie  $\mathcal{L}$  je regulárne a symetrické, štruktúra  $(M, \omega_\mathcal{L})$  je kvázi-Riemannova. Potom existuje práve jedna symetrická lineárna konexia, tzv. kvázi-Riemannova konexia na  $M$  tak, že platí rovnica (2).

V prípade, keď zobrazenie  $\mathcal{L}$  je regulárne, konexiou  $\Gamma$  na  $TM$  je učená konexia  $\mathcal{L}(\Gamma)$  na  $T^*M$ . Z rovníc (1) vyplývajú rovnice konexie  $\mathcal{L}(\Gamma)$ , tieto sú:

$$(3) \quad dz_i = \left( \frac{\partial A_{ij}}{\partial x^k} A^{js} z_s + A_{ij} \Gamma_{ku}^j A^{us} z_s \right) dx^k$$

kde  $A^{us}$  je matica inverzná k matici  $A_{us}$ .

Keď porovnáme rovnice konexie  $T^*\Gamma$  s (3) dostaneme nutnú a postačujúcu súradnicovú podmienku pre to, aby  $\mathcal{L}(\Gamma) = T^*\Gamma$ . Táto je

$$\left( \frac{\partial A_{ij}}{\partial x^k} A^{js} + A_{ij} \Gamma_{ku}^j A^{us} \right) z_s = -\Gamma_{ik}^s z_s, \quad \text{t. j.}$$

$$(4) \quad \frac{\partial A_{ij}}{\partial x^k} = -A_{sj} \Gamma_{ik}^s - A_{is} \Gamma_{kj}^s.$$

**Veta 1.** *Nech  $\Gamma$  je lineárna symetrická konexia na  $TM$ . Nech  $\mathcal{L}$  je regulárne zobrazenie. Potom  $T^*\Gamma = \mathcal{L}(\Gamma)$  práve vtedy, keď  $\nabla \omega_\mathcal{L} = 0$ .*

**Dôkaz:** Plyní z porovnania vzťahov (2) a (4).

**Dôsledok 1.** *Nech  $\mathcal{L}$  je symetrický izomorfizmus. Potom jedinou symetrickou lineárnou konexiou na  $TM$  takou, že  $T^*\Gamma = \mathcal{L}(\Gamma)$  je kvázi-Riemannova konexia štruktúry  $(M, \omega_\varphi)$ .*

Nech  $\Gamma$  je zovšeobecnená konexia na  $T^*M$  daná rovnicou

$$dz_i = a_{ij}(x, z) dx^j .$$

Konexiou  $\Gamma$  je určený rozklad  $T^*M = V T^*M + H_\Gamma T^*M$  a tým aj kanonické projekcie  $v_\Gamma: T T^*M \rightarrow V T^*M$ ,  $h_\Gamma: T T^*M \rightarrow H_\Gamma T^*M$ . Nech  $\alpha$  je forma  $k$ -tého stupňa na  $T^*M$ . Hovoríme, že  $\alpha$  je  $\Gamma$ -vertikálna (resp.  $\Gamma$ -horizontálna), ak pre každú  $k$ -ticu vektorov  $X_1, \dots, X_k \in T_h T^*M$  platí

$$\alpha(h_\Gamma X_1, \dots, h_\Gamma X_k) = 0$$

resp.

$$\alpha(v_\Gamma X_1, \dots, v_\Gamma X_k) = 0 .$$

Označme  $h_\Gamma \alpha$ , resp.  $v_\Gamma \alpha$  formy definované predpisom

$$h_\Gamma \alpha(X_1, \dots, X_k) = \alpha(h_\Gamma X_1, \dots, h_\Gamma X_k)$$

$$v_\Gamma \alpha(X_1, \dots, X_k) = \alpha(v_\Gamma X_1, \dots, v_\Gamma X_k)$$

Forma  $h_\Gamma \alpha$  je  $\Gamma$ -horizontálna, forma  $v_\Gamma \alpha$  je  $\Gamma$ -vertikálna.

Nech  $\lambda = z_i dx^i$  je kanonická Liouvillova forma na  $T^*M$ . Potom  $d\lambda = dz_i \wedge dx^i$ . Položme  $\tau_\Gamma = h_\Gamma d\lambda$ . Forma  $\tau_\Gamma$  sa bude volať torziou konexie  $\Gamma$  na  $T^*M$ .

V súradniciach, nech  $X = a^i \partial/\partial x^i + A_i \partial/\partial z_i$ ,  $Y = b^i \partial/\partial x^i + B_i \partial/\partial z_i$ . Potom  $h_\Gamma X = a^i \partial/\partial x^i + a_{ij} a^j \partial/\partial z_i$ ,  $h_\Gamma Y = b^i \partial/\partial x^i + a_{ij} b^j \partial/\partial z_i$  a  $\tau_\Gamma(X, Y) = a_{ij} a^i b^j - a_{ij} b^j a^i = (a_{ij} - a_{ji}) a^j b^i$ , t. j.

$$\tau_\Gamma = -a_{ij} dx^i \otimes dx^j .$$

Hovoríme, že konexia  $\Gamma$  je bez torzie (alebo, že je symetrická) ak  $\tau_\Gamma = 0$ . Konexia  $\Gamma$  je symetrická práve vtedy, keď  $a_{ij} = a_{ji}$ .

Hovoríme, že konexia  $\Gamma^t$  na  $T^*M$  je transponovaná ku konexii  $\Gamma$ , ak pre ľubovoľné vektory  $X, Y \in T T^*M$  platí

$$d\lambda(h_\Gamma X, h_{\Gamma^t} Y) = 0 .$$

V súradniciach, nech  $\Gamma^t$  je daná rovnicou  $dz_i = A_{ij}(x, z) dx^j$ . Nech  $h_\Gamma X = a^i \partial/\partial x^i + a_{ij} a^j \partial/\partial z_i$ ,  $h_{\Gamma^t} Y = b^i \partial/\partial x^i + A_{ij} b^j \partial/\partial z_i$ . Potom  $d\lambda(h_\Gamma X, h_{\Gamma^t} Y) = a_{ij} a^i b^j - A_{ij} b^j a^i = (A_{ij} - a_{ji}) a^i b^j$ . Z toho plynie, že konexia  $\Gamma^t$  je transponovaná ku konexii  $\Gamma$  práve vtedy, keď  $A_{ij} = a_{ji}$ .

Z vyššie uvedeného okamžite vyplýva

**Veta 2.** *Konexia  $\Gamma$  na  $T^*M$  je symetrická práve vtedy, keď  $\Gamma = \Gamma^t$ .*

Keď  $\gamma$  je lineárna forma na  $M$ , potom absolútna derivácia lineárnej formy  $\gamma$  podľa konexie  $\Gamma$  je zobrazenie  $\nabla^\Gamma \gamma: TM \rightarrow V T^*M$  dané predpisom

$$\nabla^r \gamma(X) = \nabla_x^r \gamma = v_r T \gamma(X).$$

Použitím kanonickej identifikácie  $IV_{\gamma(m)} T_m^* M \equiv T_m^* M$  máme

$$IV^r \gamma: TM \rightarrow T^*M.$$

V súradniciach, ak forma  $\gamma$  je daná rovnicami

$$\begin{aligned} \gamma: \bar{x}^i &= x^i \\ z_i &= \gamma_i(x) \end{aligned}$$

potom  $IV^r \gamma$  je dané rovnicami

$$IV^r \gamma: \bar{x}^i = x^i$$

$$z_i = \left( \frac{\partial \gamma_i}{\partial x^j} - a_{ij}(x, z_i = \gamma_i) \right) y^j.$$

Zobrazenie  $IV^r \gamma$  je lineárny morfizmus  $TM \rightarrow T^*M$  a bilineárnu formu na  $M$  určenú morfizmom  $IV^r \gamma$  budeme označovať  $\omega_\gamma$ . Označme  $A_{ij} = \partial \gamma_i / \partial x^j - a_{ij}(x, z_i = \gamma_i)$ . Potom

$$\omega_\gamma = A_{ij} dx^i \otimes dx^j.$$

**Veta 3.** *Nech konexia  $\Gamma$  je symetrická. Potom forma  $\omega_\gamma$  je symetrická práve vtedy, keď forma  $\gamma$  je zatvorená.*

**Dôkaz.** Keďže podľa predpokladu je  $a_{ij} = a_{ji}$ , preto  $A_{ij} = A_{ji}$  práve vtedy keď  $\partial \gamma_i / \partial x^j = \partial \gamma_j / \partial x^i$ , t.j. práve vtedy, keď  $\gamma_i dx^i$  je zatvorená forma.

#### Literatúra

- [1] *S. Helgason: Дифференциальная геометрия и симметрические пространства. Mir, Moskva, 1973.*
- [2] *F. Husárik: Некоторые симплектические структуры на касательном и кокасательном пространстве. Math. Slovaca 33, 1983, No. 2. 189—198.*

*Adresa autora: 960 53 Zvolen, Štúrova 4 (Vysoká škola lesnícka a drevárska).*