

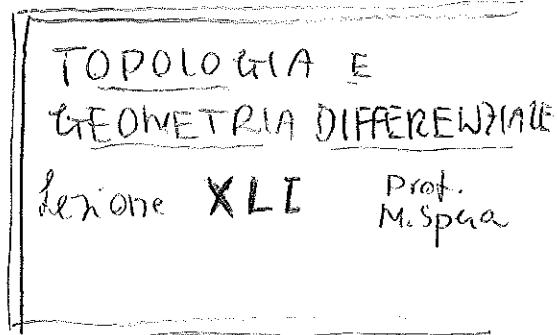
4

Trasporto parallelo e derivata covariante  
 (per connessioni affini)

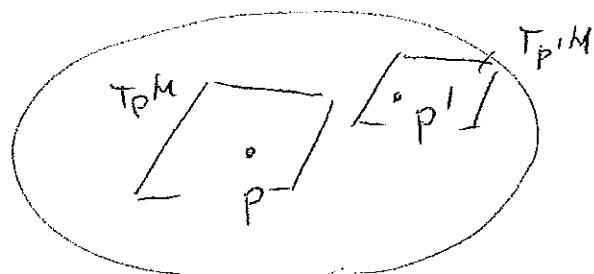
Approccio: classico - moderno

↓  
 linguaggio  
 formale degli  
 infinitesimi

[V. Amari - Nagaoaka  
 methods of Information  
 Theory AHS - 2000]



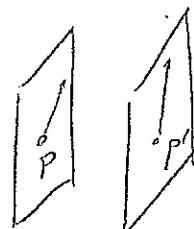
4 Concetto di connessione



$(\xi^i)$  s.t. di coordinate

M

$$d\xi^i := \xi^i(p') - \xi^i(p)$$



vogliamo costruire:  
 ("trasporto parallelo infinitesimo" è connessione affine)

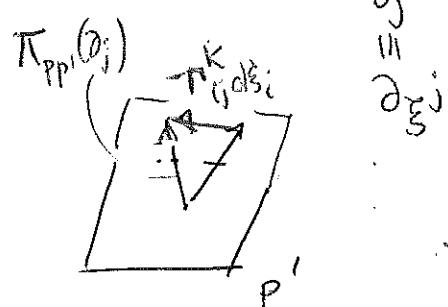
$$\Pi_{p,p'} : T_p M \rightarrow T_{p'} M \quad \text{lineare}$$

cioè si identificano i vettori dei due spazi in modo consistente

non c'è maggior modo "conomico" di farlo

vogliamo però:

$$\Pi_{p,p'}(e_j) = e_j|_{p'} + d\xi^i \cdot \Gamma^K_{ij}(p) \cdot e_K|_{p'}$$



XLI - 1

simboli di Christoffel  
 (gammadi retti)

"correzione al prim' ordine"  
 di  $e_j$   
 tramite un vettore "infinitesimo"

Vogliamo che tutto sia intrinsicamente definito  
i.e. non dipenda dal sistema di coordinate  
impiegato. sia dunque un altro sistema:

Sia  $\tilde{\partial}_r = \frac{\partial}{\partial \eta^r} = (\eta^1 \dots \eta^n)$

$$\frac{\partial}{\partial \xi^i} \cdot \frac{\partial \xi^i}{\partial \eta^r} = \partial_i \frac{\partial \xi^i}{\partial \eta^r}$$

In virtù della linearità

$$\Pi_{PP'}(\tilde{\partial}_s|_P) = \frac{\partial \xi^j}{\partial \eta^s}(P) \left\{ \partial_{ij}|_{P'} - d\xi^i M_{ij}^k(P) \partial_k|_{P'} \right\}$$

ma da  $\frac{\partial \xi^j}{\partial \eta^s}(P') = \underbrace{\frac{\partial \xi^j}{\partial \eta^s}(P)} + \frac{\partial^2 \xi^j}{\partial \eta^r \partial \eta^s}(P) d\eta^r + \dots$

$$d\xi^i = \frac{\partial \xi^i}{\partial \eta^r}(P) d\eta^r \quad d\eta^r = \eta^r(P') - \eta^r(P)$$

si trova subito, sostituendo

$$\Pi_{PP'}(\tilde{\partial}_s|_P) = \tilde{\partial}_s|_{P'} - d\eta^r \cdot \Gamma_{rs}^{nt}(P) \cdot \tilde{\partial}_t|_{P'}, \text{ che}$$

ha la stessa forma dell'altra, poniamo

$$(*) \quad \tilde{M}_{rs}^t = \left\{ M_{ij}^{(r)} \frac{\partial \xi^i}{\partial \eta^r} \frac{\partial \xi^j}{\partial \eta^s} + \underbrace{\frac{\partial^2 \xi^k}{\partial \eta^r \partial \eta^s}}_{(r)s} \right\} \frac{\partial \eta^t}{\partial \xi^k} \quad \text{(r)} \quad \begin{array}{l} \text{questo non} \\ \text{dovrebbe} \\ \text{essere} \end{array}$$



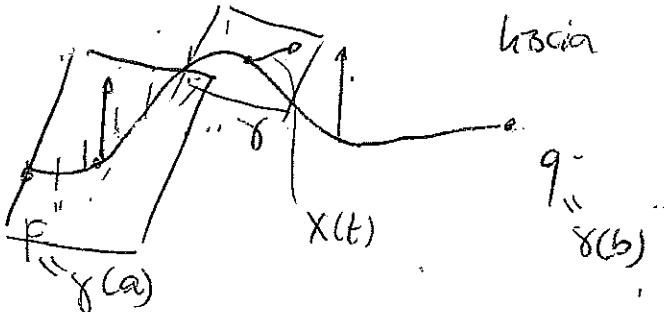
Le  $M_{ij}^k$  non formiscono un tensore.

Dunque, una connessione affine è specificata dalle  $\Gamma_{jk}^i$ , soggette a (\*) relativamente ad un cambiamento di coordinate

$$\gamma: [a, b] \rightarrow M$$

Sia ora

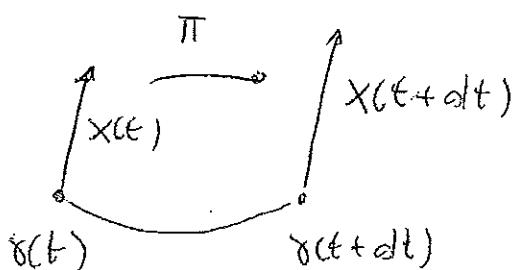
$$X: t \mapsto X(t)$$



un campo vettoriale (vettore) lungo  $\gamma$

Ecco si dice parallelo lungo  $\gamma$  a

$$(\#) \quad X(t + dt) = \pi_{\gamma(t), \gamma(t+dt)} X(t)$$



i.e., il valore di  $X$   
che ha per proiezione  
alla curva è uguale  
specificato  
dalla connessione

in coordinate (e in vista della linearità di  $\pi$ )

$$\pi_{\gamma(t), \gamma(t+dt)} X(t) = \left\{ \overset{\circ}{X}^R(t) - dt \cdot \overset{\circ}{\gamma}^i(t) X^j(t) \Gamma_{ij}^R(\gamma(t)) \right. \\ \left. \cdot (\partial_K)_{\gamma(t+dt)} \right\}$$

ma  $X(t+dt) = X^i(t+dt) \partial_i|_{\gamma(t+dt)}$

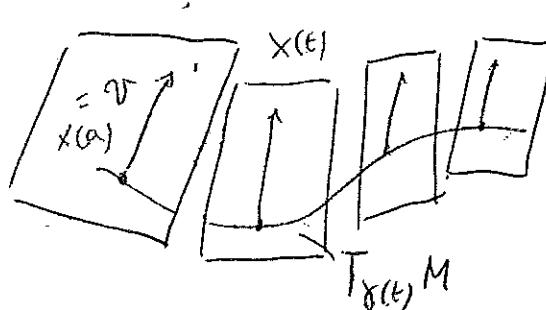
da (♦)  $\Rightarrow$  
$$\boxed{\overset{\circ}{X}^R(t) + \overset{\circ}{\gamma}^i(t) X^j(t) \Gamma_{ij}^R(\gamma(t)) = 0}$$

in forma condensata 
$$\boxed{\overset{\circ}{X}^R + \Gamma_{ij}^R \overset{\circ}{\gamma}^i X^j = 0} \quad R=1\dots n$$

\* sys. eq. diff. lineare del prim'ordine

$\Rightarrow$  per il teorema di esistenza e unicità di Cauchy-Lipschitz, dato  $v = X(a)$ ,

•  $X(t)$  parallelo lungo  $\gamma$  con  $X(a) = v$



\* trasporto parallelo di un vettore

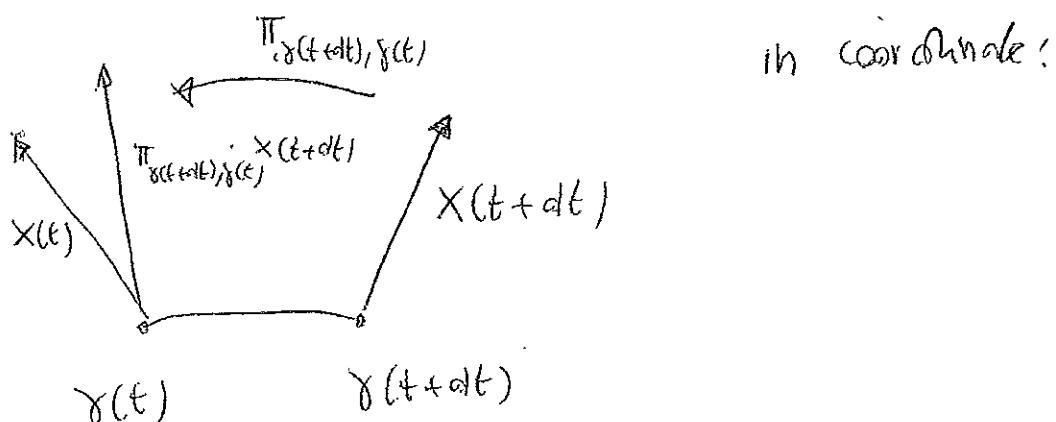
lungo una curva

possiamo a questo punto definire la  
derivata covariante  $\frac{\nabla X}{\partial t}(t)$

poniamo

$$\nabla X(t) = (\pi_{\gamma(t+dt), \gamma(t)} X(t+dt)) - X(t))$$

(derivata ordinaria:  $dX(t) = X(t+dt) - X(t)$ )



$$\frac{\nabla X(t)}{\partial t} = \{ \overset{\circ}{X}{}^k(t) + \Gamma_{ij}^k(\overset{\circ}{\gamma}{}^i(t)) \overset{\circ}{X}{}^j(t) \} (\partial_k|_{\gamma(t)})$$

vettore parallelo  $\equiv \frac{\nabla X}{\partial t} \equiv 0$       derivata covariante  
nella lunga  $\gamma$

$$\overset{\circ}{X}{}^k(t) + \Gamma_{ij}^k \overset{\circ}{\gamma}{}^i \overset{\circ}{X}{}^j = 0$$

(glorificare generalmente:  
cheve onto parallele:

v. oltre

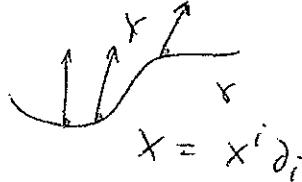
$$\overset{\circ}{\gamma}{}^k + \Gamma_{ij}^k \overset{\circ}{\gamma}{}^i \overset{\circ}{\gamma}{}^j = 0$$

$X \rightarrow 4'$

## Estensioni:

Si può definire allora con la stessa formula

$$(\nabla_X Y)_P = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{Y(P(t)) - Y(P)}{t}$$



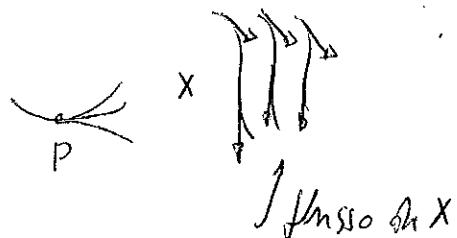
lungo  $x$

Derivata covariante di  $Y$  (def. per  $\delta$ )

lungo  $X$  (come definito per  $\delta$ )

e, ponendo

$$\nabla_X Y(P) = \nabla_{x_P} Y$$



P

flusso di  $X$

III la derivata covariante di  $Y$  rispetto a  $X$   
tant-court:

$$\nabla_X Y = \dot{x}^i \left\{ \partial_i Y^k + \Gamma_{ij}^k Y^j \right\} \partial_k$$

$$\text{e } X = \partial_i \quad Y = \partial_j$$

$$\nabla_{\partial_i} \partial_j = \Gamma_{ij}^k \partial_k$$

componibile

$$\nabla: \mathcal{X} \times \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{X} \quad (X, Y) \mapsto \nabla_X Y$$

Astrarriamo:

$$i) \quad \nabla_{X+Y} Z = -\nabla_X Z + \nabla_Y Z$$

$$ii) \quad \nabla_X (Y+Z) = -\nabla_X Y + \nabla_X Z \quad \text{linearietà}$$

$$iii) \quad \nabla_X (fY) = X(f)Y + f \nabla_X Y : \text{Leibniz} \quad \text{df}(X)$$

$$iv) \quad \nabla_{fx} Y = f \nabla_X Y$$

Definizione di Koszul per la connessione  
di Levi-Civita sia  $(M, g)$  una varietà Riemanniana

$\nabla \equiv \nabla^L$

$\nabla \equiv \nabla$  univocamente definita dalle n'Chiese:

$$g(Y, Z) \equiv \langle Y, Z \rangle \text{ etc.}$$

$\Rightarrow$  ① metricato  
 (compatibilità  
 con la metrica  
 $\equiv$  il trasporto parallelo  
 conserva le lunghezze)

$$X \langle Y, Z \rangle =$$

$$\langle \nabla_X Y, Z \rangle + \langle Y, \nabla_X Z \rangle$$

[cf. es. in  $\mathbb{R}^3$ ,  $a = a(t)$ ,  $b = b(t)$ ,

$$\frac{d\langle a, b \rangle}{dt} = \langle \frac{da}{dt}, b \rangle + \langle a, \frac{db}{dt} \rangle$$

$\Rightarrow$  ② "algebra di torsione"  $\equiv$  "simmetria"

$$\nabla_X Y - \nabla_Y X = [X, Y]$$

$$(x_i X = \frac{\partial}{\partial x^i}, Y = \frac{\partial}{\partial x^j})$$

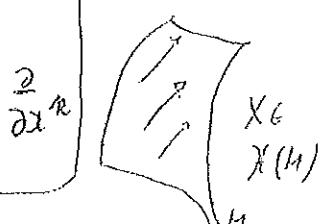
corrisponde a

$$\nabla_{\frac{\partial}{\partial x^i}} \frac{\partial}{\partial x^j} = \Gamma_{ij}^{ik} \frac{\partial}{\partial x^k}$$

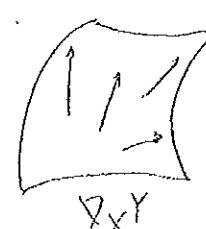
$$\Gamma_{ij}^{ik} = \Gamma_{ji}^{ik}$$

simmetria

Levi-Civita



$\downarrow P$



Dmo. Sia  $\nabla$  un'opere: allora

$$+ \left| \begin{array}{l} X \langle Y, Z \rangle = \langle \nabla_X Y, Z \rangle + \langle Y, \nabla_X Z \rangle \\ Y \langle Z, X \rangle = \langle \nabla_Y Z, X \rangle + \langle Z, \nabla_Y X \rangle \\ - Z \langle X, Y \rangle = \langle \nabla_Z X, Y \rangle + \langle X, \nabla_Z Y \rangle \end{array} \right.$$

$$X \langle Y, Z \rangle + Y \langle Z, X \rangle - Z \langle X, Y \rangle = [Y, Z]$$

$$\underbrace{\langle \nabla_X Y + \nabla_Y X, Z \rangle}_{[X, Y]} + \langle Y, \nabla_X Z - \nabla_Z X \rangle + \langle X, \nabla_Y Z - \nabla_Z Y \rangle - \underbrace{\langle 2\nabla_Y X + (\nabla_X Y - \nabla_Y X), Z \rangle}_{[X, Y]} = Y$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow & X \langle Y, Z \rangle + Y \langle Z, X \rangle - Z \langle X, Y \rangle \\ = & 2 \langle \nabla_Y X, Z \rangle + \langle Z [X, Y] \rangle \\ & + \langle Y [X, Z] \rangle + \langle X [Y, Z] \rangle \end{aligned}$$

$\Leftrightarrow$  "six term formula" "formula a 6 termini  
di Koszul"

$$(*) \quad \langle \nabla_Y X, Z \rangle = \frac{1}{2} \left\{ \begin{array}{l} X \langle Y, Z \rangle + Y \langle Z, X \rangle - Z \langle X, Y \rangle \\ - \langle Z, [X, Y] \rangle - \langle Y, [X, Z] \rangle \\ - \langle X, [Y, Z] \rangle \end{array} \right\}$$

$\Rightarrow$  Se  $\nabla$  simile, è univoc. determinata.

Dunque, ricorda,  $\nabla_Y X$  Kostelecik (x), è definito  
nato che valgono le due proprietà caratteristiche.

In coordinate locali

$$x = e_i \quad \nabla_{e_i} e_j = \Gamma_{ij}^k e_k$$

$$y = e_i$$

$$z = e_i$$

$$\langle \nabla_{e_i}^k e_k, e_i \rangle = \Gamma_{ij}^k g_{ki}$$

$$\nabla_{e_i} e_i = \frac{1}{2} \left\{ \frac{\partial g_{ie}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{ej}}{\partial x^i} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^e} \right\}$$

$$\Rightarrow \Gamma_{ij}^k = \frac{1}{2} g^{kl} \left\{ \frac{\partial g_{ie}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{ej}}{\partial x^i} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^e} \right\}$$

muovendo

$$\underbrace{\Gamma_{ij}^k g_{ke} g^{em}}_{\delta_{km}} = \frac{1}{2} g^{em} \left\{ \quad \quad \quad \right\}$$

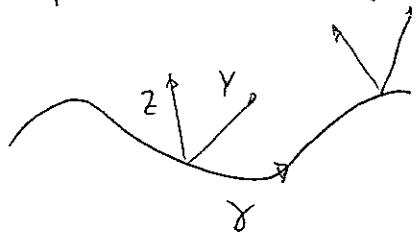
Si ponga alla fine  $m = k$

$$\Gamma_{ij}^m$$

Significato della compatibilità con la metrica

$$X \underbrace{\langle Y, Z \rangle}_{g(Y, Z)} = \langle \nabla_X Y, Z \rangle + \langle Y, \nabla_X Z \rangle$$

il trasporto parallelo conserva i prodotti scalari  
(e pertanto angoli e distanze)



Siano  $Y$  e  $Z$  paralleli  
lungo  $\gamma$  (per fissare le idee,  
curva intefinibile di  $X$ )

$$\text{allora } \nabla_X Y = \nabla_X Z = 0$$

$$\Rightarrow X \langle Y, Z \rangle = 0 \Rightarrow \langle Y, Z \rangle \text{ costante}$$

lungo  $\gamma$ .