

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ



دانشگاه تربیت مدرس
دانشکده علوم ریاضی

بسمه تعالی

تأییدیه اعضای هیأت داوران حاضر در جلسه دفاع از پایان نامه کارشناسی ارشد

اعضای هیأت داوران نسخه نهایی پایان نامه خانم مرضیه بختیاری رشته ریاضی محض به شماره دانشجویی ۸۸۵۲۶۵۱۰۱۸ تحت عنوان: «مقدمه‌ای بر خمینه‌های شبه ریمانی سایا» را از نظر فرم و محتوا بررسی نموده و آن را برای اخذ درجه کارشناسی ارشد مورد تأیید قرار دادند.

اعضای هیأت داوران	نام و نام خانوادگی	رتبه علمی	امضاء
۱- استاد راهنما	دکتر عباس حیدری	استادیار	
۲- استاد ناظر داخلی	دکتر سیدمسعود امینی	دانشیار	
۳- استاد ناظر داخلی	دکتر سیدمحمدباقر کاشانی	استاد	
۴- استاد ناظر خارجی	دکتر ناصر بروجرديان	دانشیار	
۵- نماینده تحصیلات تکمیلی	دکتر سیدمحمدباقر کاشانی	استاد	

آیین نامه چاپ پایان نامه (رساله) های دانشجویان دانشگاه تربیت مدرس

نظر به اینکه چاپ و انتشار پایان نامه (رساله) های تحصیلی دانشجویان دانشگاه تربیت مدرس، مبین بخشی از فعالیتهای علمی - پژوهشی دانشگاه است بنابراین به منظور آگاهی و رعایت حقوق دانشگاه، دانش آموختگان این دانشگاه نسبت به رعایت موارد ذیل متعهد می شوند:

ماده ۱: در صورت اقدام به چاپ پایان نامه (رساله) ی خود، مراتب را قبلاً به طور کتبی به «دفتر نشر آثار علمی» دانشگاه اطلاع دهد.

ماده ۲: در صفحه سوم کتاب (پس از برگ شناسنامه) عبارت ذیل را چاپ کند:

«کتاب حاضر، حاصل پایان نامه کارشناسی ارشد/ رساله دکتری نگارنده در رشته ریاضی محض است که در سال ۹۵ در دانشکده علوم ریاضی دانشگاه تربیت مدرس به راهنمایی

سرکار خانم/جناب آقای دکتر مسعود حسینی، مشاوره سرکار خانم/جناب آقای دکتر

و مشاوره سرکار خانم/جناب آقای دکتر _____ از آن دفاع شده است.»

ماده ۳: به منظور جبران بخشی از هزینه های انتشارات دانشگاه، تعداد یک درصد شمارگان کتاب (در هر نوبت چاپ) را به «دفتر نشر آثار علمی» دانشگاه اهدا کند. دانشگاه می تواند مازاد نیاز خود را به نفع مرکز نشر در معرض فروش قرار دهد.

ماده ۴: در صورت عدم رعایت ماده ۳، ۵۰٪ بهای شمارگان چاپ شده را به عنوان خسارت به دانشگاه تربیت مدرس، تأدیه کند.

ماده ۵: دانشجو تعهد و قبول می کند در صورت خودداری از پرداخت بهای خسارت، دانشگاه می تواند خسارت مذکور را از طریق مراجع قضایی مطالبه و وصول کند؛ به علاوه به دانشگاه حق می دهد به منظور استیفای حقوق خود، از طریق دادگاه، معادل وجه مذکور در ماده ۴ را از محل توقیف کتابهای عرضه شده نگارنده برای فروش، تأمین نماید.

ماده ۶: اینجانب مسعود حسینی دانشجوی رشته ریاضی محض مقطع کارشناسی ارشد

تعهد فوق و ضمانت اجرایی آن را قبول کرده، به آن ملتزم می شوم.

نام و نام خانوادگی: مسعود حسینی

تاریخ و امضا: ۹۱/۱/۲۲

آیین‌نامه حق مالکیت مادی و معنوی در مورد نتایج پژوهش‌های علمی دانشگاه تربیت مدرس

مقدمه: با عنایت به سیاست‌های پژوهشی و فناوری دانشگاه در راستای تحقق عدالت و کرامت انسانها که لازمه شکوفایی علمی و فنی است و رعایت حقوق مادی و معنوی دانشگاه و پژوهشگران، لازم است اعضای هیأت علمی، دانشجویان، دانش‌آموختگان و دیگر همکاران طرح، در مورد نتایج پژوهش‌های علمی که تحت عناوین پایان‌نامه، رساله و طرح‌های تحقیقاتی با هماهنگی دانشگاه انجام شده است، موارد زیر را رعایت نمایند:

ماده ۱- حق نشر و تکثیر پایان‌نامه/ رساله و درآمدهای حاصل از آنها متعلق به دانشگاه می‌باشد ولی حقوق معنوی پدید آورندگان محفوظ خواهد بود.

ماده ۲- انتشار مقاله یا مقالات مستخرج از پایان‌نامه/ رساله به صورت چاپ در نشریات علمی و یا ارائه در مجامع علمی باید به نام دانشگاه بوده و با تایید استاد راهنمای اصلی، یکی از اساتید راهنما، مشاور و یا دانشجو مسئول مکاتبات مقاله باشد. ولی مسئولیت علمی مقاله مستخرج از پایان‌نامه و رساله به عهده اساتید راهنما و دانشجو می‌باشد.

تبصره: در مقالاتی که پس از دانش‌آموختگی بصورت ترکیبی از اطلاعات جدید و نتایج حاصل از پایان‌نامه/ رساله نیز منتشر می‌شود نیز باید نام دانشگاه درج شود.

ماده ۳- انتشار کتاب، نرم افزار و یا آثار ویژه (اثری هنری مانند فیلم، عکس، نقاشی و نمایشنامه) حاصل از نتایج پایان‌نامه/ رساله و تمامی طرح‌های تحقیقاتی کلیه واحدهای دانشگاه اعم از دانشکده‌ها، مراکز تحقیقاتی، پژوهشکده‌ها، پارک علم و فناوری و دیگر واحدها باید با مجوز کتبی صادره از معاونت پژوهشی دانشگاه و براساس آئین‌نامه‌های مصوب انجام شود.

ماده ۴- ثبت اختراع و تدوین دانش فنی و یا ارائه یافته‌ها در جشنواره‌های ملی، منطقه‌ای و بین‌المللی که حاصل نتایج مستخرج از پایان‌نامه/ رساله و تمامی طرح‌های تحقیقاتی دانشگاه باید با هماهنگی استاد راهنما یا مجری طرح از طریق معاونت پژوهشی دانشگاه انجام گیرد.

ماده ۵- این آیین‌نامه در ۵ ماده و یک تبصره در تاریخ ۸۷/۴/۱ در شورای پژوهشی و در تاریخ ۸۷/۴/۲۳ در هیأت رئیسه دانشگاه به تایید رسید و در جلسه مورخ ۸۷/۷/۱۵ شورای دانشگاه به تصویب رسیده و از تاریخ تصویب در شورای دانشگاه لازم‌الاجرا است.

«اینجانب..... دانشجوی رشته.....
مقطع..... دانشکده.....
مادی و معنوی در مورد نتایج پژوهش‌های علمی دانشگاه تربیت مدرس را در انتشار یافته‌های علمی مستخرج از پایان‌نامه / رساله تحصیلی خود رعایت ننمایم. در صورت تخلف از مفاد آئین‌نامه فوق‌الاشعار به دانشگاه وکالت و نمایندگی می‌دهم که از طرف اینجانب نسبت به لغو امتیاز اختراع بنام بنده و یا هر گونه امتیاز دیگر و تغییر آن به نام دانشگاه اقدام نماید. ضمناً نسبت به جبران فوری ضرر و زیان حاصله بر اساس برآورد دانشگاه اقدام خواهم نمود و بدینوسیله حق هر گونه اعتراض را از خود سلب نمودم»

امضا:.....

تاریخ: ۹۱/۱/۲۳.....



دانشکده علوم ریاضی

پایان نامه برای دریافت درجه

کارشناسی ارشد در رشته ریاضی محض

عنوان:

مقدمه ای بر خمینه های شبه ریمانی سایا

نگارش:

مرضیه بختیاری

استاد راهنما:

دکتر عباس حیدری

بهمن ۱۳۹۰

به نظر میرسد معمار بزرگ جهان ریاضیدان است. (هیلبرت)

تقدیر و شکر

با سپاس از خانواده ام که محیط آرامی را برایم فراهم کردند.
تقدیر و شکر از استاد ارجمند و گرامی جناب دکتر عباس حدیری که همواره با راهنمایی‌ها و راهنمایی‌های ارزنده خود مرا
یاری نمودند. با سپاس از نهاد و ستم خانم مریم طهرانی،
و با سپاس از کسی که قلب مهربانش، همواره مشوق من بود.

مرضیه تختیاری
بهمن ۱۳۹۰

چکیده

این نوشته مطالعه‌ای اصولی از ساختارهای سایا با متر شبه‌ریمانی با تاکید بر شباهت و تفاوت‌های آن با متر ریمانی خواهد داشت. به‌خصوص مطالعه خواهد شد که هیچ خمینه شبه‌ریمانی سایای تخت از بعد بزرگ‌تر از ۵ وجود ندارد. خمینه‌های ریمانی با خمیدگی ثابت، خمینه‌های سه بعدی موضعاً متقارن با خمیدگی برشی ثابت و خمینه‌های سه بعدی همگن لورنتزی سایا طبقه‌بندی خواهند شد.

کلیدواژه: خمینه سایا، خمینه ساساکی، متر شبه‌ریمانی، متر لورنتزی، خمیدگی، تانسور ریچی، موضعاً متقارن، همگن، خمینه‌های سه بعدی شبه‌ریمانی سایا.

فهرست مطالب

آ	فهرست مطالب
۱	مقدمه
۲	۱ پیش نیازها
۲	۱.۱ تعریف ها
۶	۲ خمینه های سایا و تقریباً سایا
۶	۱.۲ خمینه های سایا و تقریباً سایا
۱۶	۲.۲ خمینه های ساساکی
۱۹	۳ ویژگی خمیدگی در ساختار های سایا
۱۹	۱.۳ میدان تانسوری خمیدگی در جهت ξ
۲۰	۲.۳ خمیدگی برشی در جهت ξ
۲۱	۳.۳ خمیدگی ریچی در جهت ξ
۲۳	۴ دگردیسی خمینه های شبه ریمانی سایا
۲۴	۱.۴ دگردیسی D متجانس
۲۴	۱.۱.۴ هموستار و تانسور خمیدگی در دگردیسی D متجانس
۳۲	۲.۴ تغییر مشخصه ی میدان برداری ریب

- ۳۹ ۵ خمینه های شبه ریمانی سایا با خمیدگی برشی ثابت
- ۵۳ ۶ خمینه های لورنتزی سایای همگن سه بعدی
- ۶۴ کتاب نامه
- ۶۶ واژه نامه انگلیسی به پارسی
- ۶۷ واژه نامه پارسی به انگلیسی

مقدمه

در این پایان نامه مطالعه ای اصولی از ساختارهای سایا همرا با متریک شبه ریمانی داده می شود. خمینه‌های شبه‌ریمانی سایا با خمیدگی برشی ثابت، خمینه‌های شبه‌ریمانی سایای موضعاً متقارن ۳-بعدی و همچنین خمینه‌های لورنتزی سایای همگن ۳-بعدی رده‌بندی می شوند. یک ساختار شبه‌ریمانی سایا گسترشی طبیعی از یک ساختار ریمانی سایا است. ساختارهای سایای مجهز شده با متریک شبه‌ریمانی اولین بار توسط تاکاهاشی مطالعه شدند که روی مترهای ساساکی تمرکز کرد. ثابت خواهد شد که خمینه شبه‌ریمانی سایای تخت با بعد بزرگتر از ۵ وجود ندارد. همچنین خمینه‌های شبه‌ریمانی سایای موضعاً متقارن ۳-بعدی و خمینه‌های لورنتزی سایای همگن ۳-بعدی رده‌بندی می شود. افزون بر آن، نشان داده می شود. گروه $SU(2)$ تنها خمینه ۳-بعدی ساده همبندی است که متریک لورنتزی سایای همگن با خمیدگی اسکالری می پذیرد. مرجع اصلی این پایان نامه [۳] می باشد.

فصل ۱

پیش نیازها

برای درک بهتر فصل های آینده، در این فصل به بیان مفاهیم و تعاریف اولیه می پردازیم.

۱.۱ تعاریف ها

تعریف ۱.۱.۱ (*Nijenhuis*). [۱۷] فرض کنیم J یک تانسور $(1, 1)$ روی خمینه M باشد آنگاه تانسور *Nijenhuis* آن عبارت است از:

$$[J, J] = (X, Y) = J^2[X, Y] + [JX, JY] - J[JX, Y] - J[X, JY] \quad (۱.۱)$$

تعریف ۲.۱.۱ (هموستار). [۱۲] هموستار D بر خمینه M هموار M نگاشت

$$D : \chi(M) \times \chi(M) \longrightarrow \chi(M)$$

$$X, Y \in \chi(M)$$

است، چنان که:

۱ $D_V W$ نسبت به V ، $C^\infty(M)$ است.

۲ $D_V W$ نسبت به W ، R خطی است.

۳ $D_V(fW) = (Vf)W + fD_V(W)$ برای $f \in C^\infty(M)$.

تعریف ۳.۱.۱ (هموستار لوی چویتا). [۱۲] بر خمینه شبه ریمانی (M, g) یک هموستار یگانه هست که برای

$$X, Y, V, W \in \chi(M) \text{ هر}$$

$$[V, W] = D_V W - D_W V \quad ۱$$

۲ $X\langle V, W \rangle = \langle D_X V, W \rangle + \langle V, D_X W \rangle$ و آن را هموستار لوی چویتیای M نامند.

تعریف ۴.۱.۱ (تانسور خمیدگی ریمانی). [۱۲] فرض کنیم M خمینه شبه‌ریمانی با هموستار لوی چویتیای D باشد. نگاشت

$$R : \chi(M) \times \chi(M) \times \chi(M) \longrightarrow \chi(M)$$

$$R_{XY}Z = D_{[X,Y]}Z - [D_X, D_Y]Z$$

که یک تانسور (۱،۳) است تانسور خمیدگی ریمانی نامیده می‌شود.

از این به بعد (M, g) یک خمینه شبه‌ریمانی است.

تعریف ۵.۱.۱ (صفحه ی ناتبهگون). [۱۲]

زیر فضای دوبعدی π از فضای مماس $T_p(M)$ را یک صفحه ی مماس بر M در نقطه ی p نامند. صفحه ی π را ناتبهگون نامند اگر و تنها اگر برای یک کنج v, w داشته باشیم $\varrho(v, w) \neq 0$ که $\varrho(v, w) = \langle v, v \rangle \langle w, w \rangle - \langle v, w \rangle^2$.

تعریف ۶.۱.۱ (خمیدگی برشی). [۱۲] فرض کنیم π صفحه ی ناتبهگون مماس بر M در نقطه ی p باشد. عدد $K(v, w) = \langle R_{vw}v, w \rangle / \varrho(v, w)$ را که مستقل از انتخاب v, w است خمیدگی برشی نامند.

تعریف ۷.۱.۱ (ساختار تقریباً مختلط). [۱۷]

فرض کنیم M یک خمینه ی هموار باشد، میدان تانسوری J از نوع $(1, 1)$ یک ساختار تقریباً مختلط روی M است هرگاه $J^2 = -Id$.

تعریف ۸.۱.۱ (خمینه ی تقریباً مختلط). خمینه ی هموار M همراه با ساختار تقریباً مختلط J را خمینه ی تقریباً مختلط می‌نامند

تبصره ۹.۱.۱. بعد هر خمینه ی تقریباً مختلط با بعد زوج می‌باشد.

تعریف ۱۰.۱.۱ (توزیع). فرض کنیم M یک خمینه از بعد m باشد. یک توزیع K بعدی D روی M یک انتخاب از زیر فضای K بعدی $D(x)$ از $T_x(M)$ است که برای هر $x \in M$ همسایگی U از x هست که میدان های برداری مستقل خطی X_1, \dots, X_k وجود دارند که کنج ای برای $D(y)$ به ازای هر $y \in U$ می‌باشند.

تعریف ۱۱.۱.۱ (ساختار تقریباً سایا). [۱] یک ساختار تقریباً سایا روی یک خمینه ی $(1 + 2n)$ -بعدی هموار مانند M عبارت است از سه تایی (φ, ξ, η) که φ یک میدان تانسوری از نوع $(1, 1)$ و $\xi \in \chi(M)$ یک میدان

بردار سراسری می‌باشد و η یک ۱-فرم است که

$$\begin{aligned}\varphi(\xi) &= 0, \quad \eta \circ \varphi = 0, \\ \eta(\xi) &= 1, \quad \varphi^2 = Id + \eta \otimes \xi\end{aligned}\quad (2.1)$$

به ξ میدان برداری مشخصه و به $kern\eta$ توزیع سایا می‌گویند.

تعریف ۱۲.۱.۱ (یک متریک سازگار). [۱] متریک شبه‌ریمانی g روی خمینه M را با ساختار تقریباً سایای (φ, ξ, η) سازگار می‌گویند هرگاه

$$\begin{aligned}g(\varphi(X), \varphi(Y)) &= g(X, Y) - \varepsilon\eta(X)\eta(Y) \\ \varepsilon &= g(\xi, \xi)\end{aligned}\quad (3.1)$$

تعریف ۱۳.۱.۱ (خمینه شبه‌ریمانی تقریباً سایا). [۱] خمینه هموار M همراه با ساختار تقریباً سایای (φ, ξ, η) و متریک شبه‌ریمانی سازگار g را خمینه شبه‌ریمانی تقریباً سایا نامند.

تبصره ۱۴.۱.۱. با توجه به رابطه ی (۲.۱) و (۳.۱)، برای هر متریک سازگار g داریم

$$\eta(X) = \varepsilon g(\xi, X)$$

بنابر این، میدان برداری مشخصه ی ξ می‌تواند زمان گون یا فضاگون باشد، ولی نورگون نیست.

تعریف ۱۵.۱.۱ (خمینه شبه‌ریمانی سایا). [۱] اگر برای متریک شبه‌ریمانی g روی خمینه M رابطه ی

$$g(X, \varphi(Y)) = (d\eta)(X, Y)\quad (4.1)$$

درست باشد آنگاه η فرم سایا و ξ میدان برداری ریب و M خمینه شبه‌ریمانی سایا نامیده می‌شود.

تبصره ۱۶.۱.۱. با توجه به (۳.۱) به آسانی می‌توان بدست آورد که $g(\varphi(X), Y) = -g(X, \varphi(Y))$

تعریف ۱۷.۱.۱. ساختار تقریباً مختلط روی $M^{2n+1} \times \mathbb{R}$

با بهره گیری از مبحث مطرح شده در فصل ششم [۳] هر خمینه $M^{2n+1} \times \mathbb{R}$ یک ساختار مختلط می‌پذیرد. اگر $(X, f \frac{d}{dt})$ یک میدان برداری دلخواه از خمینه باشند، آنگاه عملکرد ساختار تقریباً مختلط روی این میدان برداری بدین صورت می‌باشد

$$J(X, f \frac{d}{dt}) = (\varphi(X) - f\xi, \eta(X) \frac{d}{dt})$$

تعریف ۱۸.۱.۱ (ساختار تقریباً سایای نرمال). [۳] ساختار تقریباً سایای (φ, ξ, η) را نرمال گویند هرگاه ساختار تقریباً سایای J گفته شده انتگرال پذیر باشد.

تعریف ۱۹.۱.۱ (خمینه های ساساکی و K سایا). [۱] خمینه ی شبه ریمانی سایای (M, η, g) :

(۱) ساساکی است هرگاه نرمال باشد.

(۲) K سایا است اگر ξ میدان برداری کیلینگ باشد.

فصل ۲

خمینه های سایا و تقریباً سایا

۱.۲ خمینه های سایا و تقریباً سایا

پس از مطالعه ی مفاهیم گفته شده در فصل قبل این فصل را با چند مثال از خمینه های سایا شروع می کنیم. در تمامی

مثال ۱.۱.۲. خمینه ریمانی \mathbb{R}^{2n+1}

نقشه داربو $(x^1, x^2, \dots, x^n, y^1, y^2, \dots, y^n, z)$ از \mathbb{R}^{2n+1} را می گیریم. فرم داربو

$$\eta = dz - \sum_{i=1}^n y^i dx^i$$

و $\eta \wedge (d\eta)^n \neq 0$ نشان میدهد که خمینه سایاست و بردار مشخصه (ریب) آن نیز $\xi = \frac{\partial}{\partial z}$ و توزیع سایای

$$\{X_i = \frac{\partial}{\partial x^i} + y^i \frac{\partial}{\partial z}, \quad X_{n+i} = \frac{\partial}{\partial y^i}, \quad i = 1, 2, \dots, n\}$$

مثال ۲.۱.۲. S_{2s}^{2n+1} فرض کنیم $b_s^{n+1}(u, v)$ یک ضرب داخلی روی \mathbb{C}^{n+1} باشد که چنین تعریف می شود

$$b_s^{n+1}(u, v) = \operatorname{Re} \left(- \sum_{i=1}^s u_i \bar{v}_i + \sum_{j=s+1}^{n+1} u_j \bar{v}_j \right)$$

فرض کنیم $\tilde{g} = g_{2s}^{2n+1}$ متریک شبه ریمانی \mathbb{C}^{n+1} (در واقع انتقال موازی b_s^{n+1}) و J ساختار مختلط روی آن باشد.

برای $n \geq 0$ و $0 \leq s \leq n$ فرض کنیم $M = S_{2s}^{2n+1}$ ابر کره ی \mathbb{C}^{n+1} باشد که به شکل زیر تعریف می شود

$$S_{2s}^{2n+1} = \{u \in \mathbb{C}^{n+1} ; b_s^{n+1}(u, u) = 1\}$$

فرض کنیم $g = \tilde{g}|_{S_{2s}^{2n+1}}$ آنگاه (M, g) یک خمینه ی شبه ریمانی با خمیدگی ثابت ۱ از بعد $2n + 1$ و علامت

$2s$ می باشد. برای $x \in M$ فضای مماس M در x عبارت است از

$$T_x(M) = \{X \in T_x(\mathbb{C}^{n+1}) ; \tilde{g}(X, x) = 0\}$$

که x بردار مکان است. فرض کنیم ξ میدان برداری روی M با تعریف

$$\xi : x \in M \longrightarrow \xi_x = Jx$$

است. با انتقال موازی، Jx بردار مماس \mathbb{C}^{n+1} نیز هست. با بهره گیری از پادتقارنی J نسبت به \tilde{g} ، $\tilde{g}(Jx, x) = 0$ بنابراین $Jx \in T_x(M)$ و $g(\xi_x, \xi_x) = \tilde{g}(x, x) = 1$

تعریف می کنیم

$$\eta(X) = g(\xi, X), \quad X \in \chi(M)$$

ξ میدان برداری نورگون نیست، نگاشت افکنشی

$$\pi : T_x\mathbb{C}^{n+1} \longrightarrow T_x(M)$$

با تحدید بر \tilde{g} عبارت است از

$$\pi(X) = X - \tilde{g}(x, X)x, \quad X \in T_x(\mathbb{C}^{n+1}), \quad x \in M$$

فرض کنیم φ میدان تانسوری $(1, 1)$ روی M توسط $\varphi = \pi \circ J$ تعریف شود. با یک محاسبه دیده می شود $\varphi(\xi) = 0$ و (M, g, η, ξ) یک ساختار سایا تشکیل می دهند.

مثال ۳.۱.۲. \mathbb{H}_{2s-1}^{2n+1} به شکل مشابهی می توان نشان داد \mathbb{H}_{2s-1}^{2n+1} نیز یک خمینه سایاست. کافی است تغییرهای پایین را بکار ببریم:

$$\mathbb{H}_{2s-1}^{2n+1} = \{u \in \mathbb{C}^{n+1} ; b_s^{n+1}(u, u) = -1\} \quad 1 \leq s \leq n+1$$

$$\bar{\xi} : x \in \mathbb{H}_{2s-1}^{2n+1} \longrightarrow \bar{\xi}_x = -Jx$$

$$\bar{\eta} = -\bar{g}(\bar{\xi}, X), \quad X \in \chi(M) \quad \bar{g} = \tilde{g}|_{\mathbb{H}_{2s-1}^{2n+1}}$$

$$\bar{\varphi} = \bar{\pi} \circ J, \quad \pi(X) = X + \tilde{g}(x, X)x, \quad X \in T_x(\mathbb{H}_{2s-1}^{2n+1})$$

گزاره ۴.۱.۲. فرض کنیم M ساختار تقریباً سایای (φ, η, ξ) را دارد. آنگاه رتبه ی φ ، $2n$ است. اثبات: چون $\varphi(\xi) = 0$ و $\xi \neq 0$ پس $rank \varphi \leq 2n + 1$. فرض کنیم $\bar{\xi}$ وجود دارد که $\varphi(\bar{\xi}) = 0$ با بهره گیری از رابطه ی $\varphi^2 = -Id + \eta \otimes \xi$ داریم $\varphi^2 \bar{\xi} = -\bar{\xi} + \eta(\bar{\xi})\xi$ و این نشان می دهد که $\bar{\xi}$ و ξ در یک راستا هستند.

ساختار تقریباً مختلط روی $M^{2n+1} \times \mathbb{R}$ [۳]

با بهره گیری از فصل ششم [۳] هر خمینه $M^{2n+1} \times \mathbb{R}$ یک ساختار تقریباً مختلط می پذیرد. اگر $(X, f \frac{d}{dt})$ یک میدان برداری دلخواه از خمینه باشد، آنگاه عمل ساختار تقریباً مختلط بر این میدان برداری بچنین است:

$$J(X, f \frac{d}{dt}) = (\varphi(X) - f\xi, \eta(X) \frac{d}{dt})$$

فرض کنیم M یک خمینه تقریباً سایا با ساختار تقریباً سایا (φ, ξ, η) باشد و J ساختار تقریباً مختلط روی $M^{2n+1} \times \mathbb{R}$ باشد. بنابر قضیه *Newlander – Niremborg* شرط لازم و کافی برای انتگرال پذیری J این است که تانسور *Nijenhuis* آن صفر باشد.

$$\begin{aligned} [J, J]((X, 0), (Y, 0)) &= J^2[(X, 0), (Y, 0)] + [J(X, 0), J(Y, 0)] \\ &\quad - J[J(X, 0), (Y, 0)] - J[(X, 0), J(Y, 0)] \\ &= -([X, Y], 0) + [(\varphi(X), \eta(X) \frac{d}{dt}), (\varphi(Y), \eta(Y) \frac{d}{dt})] \\ &\quad - J[(\varphi(X), \eta(X) \frac{d}{dt}), (Y, 0)] - J[(X, 0), (\varphi(Y), \eta(Y) \frac{d}{dt})] \\ &= -([X, Y], 0) + ([\varphi(X), \varphi(Y)], (\varphi(X)\eta(Y) - \varphi(Y)\eta(X)) \frac{d}{dt}) \\ &\quad - J([\varphi(X), Y], -Y\eta(X) \frac{d}{dt}) - J([X, \varphi(Y)], X \frac{d}{dt}) \end{aligned}$$

بنابر رابطه ی (۲.۱)

$$\begin{aligned} &= (\varphi^2[X, Y] - \eta([X, Y])\xi, 0) \\ &\quad + ([\varphi(X), \varphi(Y)], (\varphi(X)\eta(Y) - \varphi(Y)\eta(X)) \frac{d}{dt}) \\ &\quad - (\varphi[\varphi(X), Y] + Y\eta(X)\xi, \eta([\varphi(X), Y]) \frac{d}{dt}) \\ &\quad - (\varphi[X, \varphi(Y)] - X\eta(X)\xi, \eta[X, \varphi(Y)] \frac{d}{dt}) \\ &= ([\varphi, \varphi][X, Y] + 2d\eta(X, Y)\xi, ((\mathcal{L}_{\varphi(X)}\eta)(X) - (\mathcal{L}_{\varphi(Y)}\eta)(X)) \frac{d}{dt}) \\ [J, J]((X, 0), (0, \frac{d}{dt})) &= -[(X, 0), (0, \frac{d}{dt})] + [J(X, 0), J(0, \frac{d}{dt})] \\ &\quad - J[J(X, 0), (0, \frac{d}{dt})] - J[(X, 0), J(0, \frac{d}{dt})] \\ &= [(\varphi(X), \eta(X) \frac{d}{dt}), (-\xi, 0)] - J[(\varphi(X), \eta(X) \frac{d}{dt}), (0, \frac{d}{dt})] \\ &\quad - J[(X, 0), (-\xi, 0)] \\ &= -([\varphi(X), \xi], (\xi\eta(X)) \frac{d}{dt}) + J([X, \xi], 0) \\ &= -(\varphi([X, \xi]), \eta([X, \xi]) \frac{d}{dt}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= ([\xi, \varphi(x)], (\xi\eta(X))\frac{d}{dt}) + (\varphi[X, \xi], (\eta([X, \xi])\frac{d}{dt})) \\
&= ((\mathcal{L}_\xi\varphi)(X), (\mathcal{L}_\xi\eta)(X))
\end{aligned}$$

داریم:

$$\begin{aligned}
[J, J]((X, 0), (Y, 0)) &= (N^1(X, Y), N^2(X, Y)), \\
[J, J]((X, 0), (0, \frac{d}{dt})) &= (N^3(X), N^4(x))
\end{aligned}$$

که

$$\begin{aligned}
N^{(1)} &= [\varphi, \varphi] + 2d\eta \otimes \xi, & N^{(2)}(X, Y) &= (\mathcal{L}_{\varphi(X)}\eta)(X) - (\mathcal{L}_{\varphi(Y)}\eta)(X) \\
N^{(3)} &= \mathcal{L}_\xi\varphi, & N^{(4)} &= \mathcal{L}_\xi\eta
\end{aligned}$$

بنابر [۱۹] و [۱۸] گفته شده با صفر شدن $N^{(1)}$ ، داریم $N^{(2)} = N^{(3)} = N^{(4)} = 0$

قضیه ۵.۱.۲. [۱۷] شرط لازم و کافی برای انتگرال پذیری J این است که $N^1 = 0$.

لم ۶.۱.۲. [۱]

فرض کنیم (φ, ξ, η) ساختار تقریباً سایا و g متریک شبه ریمانی سازگار روی M^{2n+1} باشد. آنگاه برای همه X, Y, Z در میدان های برداری داریم:

$$\begin{aligned}
2(g(\nabla_X\varphi)Y, Z) &= 3d\Phi(X, \varphi(Y), \varphi(Z)) - 3d\Phi(X, Y, Z) + g(N^{(1)}(Y, Z), \varphi(X)) \\
&\quad + {}^{(2)}(Y, Z)\eta(x) + 2\eta(\varphi(Y), X)\eta(Z) - 2\varepsilon d\eta(\varphi(Z), X)\eta(Y)
\end{aligned}$$

(۱.۲)

که $\Phi(X, Y) = g(X, \varphi(Y))$

اثبات. بنابر فرمول کزول داریم

$$\begin{aligned}
2g((\nabla_X \varphi)Y, Z) &= 2g((\nabla_X \varphi(Y), Z) + 2g(\nabla_X Y, \varphi(Z)) \\
&= Xg(\varphi(Y), Z) + \varphi(Y)g(X, Z) - Zg(X, \varphi(Y)) \\
&\quad + g([X, \varphi(Y)], Z) + g([Z, X], \varphi(Y)) - g([\varphi(Y), Z], X) \\
&\quad + Xg(Y, \varphi(Z)) + Yg(X, \varphi(Z)) - \varphi(Z)g(X, Y) \\
&\quad + g([X, Y], \varphi(Z)) + g([\varphi(Z), X], Y) - g([Y, \varphi(Z)], X)
\end{aligned}$$

با بهره گیری از (۳.۱) داریم:

$$\begin{aligned}
&= -X\Phi(Y, Z) + \varphi(Y)(g(\varphi(X), \varphi(Z)) + \varepsilon\eta(X)\eta(Z)) - Z\Phi(X, Y) \\
&\quad + g(\varphi([X, \varphi(Y)]), \varphi(Z)) + \varepsilon\eta([X, \varphi(Y)])\eta(Z) + \Phi([Z, X], Y) \\
&\quad - g(\varphi([\varphi(Y), Z]), \varphi(X)) - \varepsilon\eta([\varphi(X), Z])\eta(X) \\
&\quad + X\Phi(Y, Z) + Y\Phi(X, Z) - \varphi(Z)(g(\varphi(X), \varphi(Y)) + \varepsilon\eta(X)\eta(Y)) \\
&\quad + \Phi([X, Y], Z) + g(\varphi[\varphi(Z), X], \varphi(Y)) \\
&\quad + \varepsilon\eta([\varphi(Z), X])\eta(Y) - g(\varphi[Y, \varphi(Z)], \varphi(X)) - \varepsilon\eta([Y, \varphi(Z)])\eta(X)
\end{aligned}$$

با بهره گیری از $\Phi(Y, Z) = -\Phi(\varphi(Y), \varphi(Z))$ داریم:

$$\begin{aligned}
&= -X\Phi(Y, Z) - \varphi(Y)(\Phi(X, \varphi(Z))) + \varphi(Y)\varepsilon\eta(X)\eta(Z) - \\
&\quad Z\Phi(X, Y) \\
&\quad - \Phi([X, \varphi(Y)], \varphi(Z)) - \varepsilon\eta([X, \varphi(Y)])\eta(Z) \\
&\quad + \Phi([Z, X], Y) - g(\varphi[Y, \varphi(Z)], \varphi(X)) - \varepsilon\eta[Y, \varphi(Z)]\eta(X) \\
&\quad + X\Phi(\varphi(Y), \varphi(Z)) + Y\Phi(X, Z) + \varphi(Z)\Phi(X, \varphi(Y)) \\
&\quad - \varphi(Z)\varepsilon\eta(X)\eta(Y) + \Phi([X, Y], Z) - \Phi([\varphi(Z), X], \varphi(Y)) \\
&\quad + \varepsilon\eta([\varphi(Z), X])\eta(Y) - g(\varphi[Y, \varphi(Z)], \varphi(X)) - \varepsilon\eta([Y, \varphi(Z)])\eta(X)
\end{aligned}$$

و این جمله را اضافه می کنیم.

$$+ \Phi([Y, Z], X) - g([Y, Z], \varphi(X)) - \{\Phi([\varphi(Y), \varphi(Z)], X) - g([\varphi(Y), \varphi(Z)], \varphi(X))\} \\ + g(2d\eta(Y, Z)\xi, \varphi(X))$$

پس رابطه به شکل پایین تبدیل می شود :

$$= 3d\Phi(X, \varphi(Y), \varphi(Z)) - 3d\Phi(X, Y, Z) + g(N^1(Y, Z), \varphi(X)) \\ + \varphi(Y)\varepsilon\eta(X)\eta(Z) + \varepsilon\eta([X, \varphi(Y)])\eta(Z) - g(\varphi[Y\varphi(Z)], \varphi(X)) \\ - \varepsilon\eta([Y, \varphi(Z)]\eta(X)) - \varphi(Z)\varepsilon\eta(X)\eta(Y) + \varepsilon\eta([\varphi(Z), X])\eta(Y) \\ - g(\varphi[Y, \varphi(Z)], \varphi(X)) - \varepsilon\eta([Y, \varphi(Z)]\eta(X) - g([Y, Z], \varphi(X))$$

با ساده کردن مجدد داریم:

$$= 3d\Phi(X, \varphi(Y), \varphi(Z)) - 3d\Phi(X, Y, Z) + g(N^1(Y, Z), \varphi(X)) \\ - \varepsilon 2d\eta(\varphi(Z), X)\eta(Y) + \varepsilon 2d\eta(\varphi(Y), X)\eta(Z) \\ - 2g(\varphi[Y, \varphi(Z)], \varphi(X)) - 2\varepsilon\eta([Y, \varphi(Z)])\eta(X) - g([Y, Z], \varphi(X)) \\ = 3d\Phi(X, \varphi(Y), \varphi(Z)) - 3d\Phi(X, Y, Z) + g(N^1(Y, Z), \varphi(X)) \\ - \varepsilon 2d\eta(\varphi(Z), X)\eta(Y) + \varepsilon 2d\eta(\varphi(Y), X)\eta(Z) \\ - 2g([Y, \varphi(Z)], X) - g([Y, Z], \varphi(X)) \\ = 3d\Phi(X, \varphi(Y), \varphi(Z)) - 3d\Phi(X, Y, Z) + g(N^1(Y, Z), \varphi(X)) \\ + {}^{(2)}(Y, Z)\eta(x) + 2\eta(\varphi(Y), X)\eta(Z) - 2\varepsilon d\eta(\varphi(Z), X)\eta(Y)$$

□

تبصره ۷.۱.۲. در خمینه های سایا $N^{(4)} = 0$.

چون $d\eta(\xi, X) = -g(X, \varphi(\xi)) = 0$ هرگاه مشتق لی را با نشان دهیم داریم:

$$N^{(4)} = \mathcal{L}_\xi \eta = doi_\xi \eta + i_\xi od\eta = d\eta(\xi) + (d\eta)(\xi, \cdot) = 0$$

تبصره ۸.۱.۲. در خمینه های سایا خم انتگرال میدان برداری ξ ژئو دزیک است. زیرا بنابر تبصره ی بالا گفته

شد $0 = \mathcal{L}_\xi \eta$ و از طرفی $\eta(X) = \varepsilon g(\xi, X)$ بنابراین

$$0 = \varepsilon(\mathcal{L}_\xi \eta)X = \varepsilon(\xi\eta(X)) - \varepsilon\eta([\xi, X]) = \xi g(\xi, X) - g(\xi, [\xi, X]) = g(\nabla_\xi \xi, X)$$