



وزارت علوم، تحقیقات و فناوری
دانشگاه شهید مدنی آذربایجان
دانشکده علوم پایه

پایان نامه
جهت اخذ درجه کارشناسی ارشد
رشته ریاضی محض

خمینه های کنموتسو شبه متقارن

استاد راهنما

دکتر اسمعیل عابدی

استاد مشاور

دکتر قربانعلی حقیقت دوست

پژوهشگر

نرگس غفارزاده قویدل

شهریورماه ۱۳۹۱

تبریز - ایران

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِیْمِ

تقدیم بہ

مادر مہربانم

و پدر نزرگو ارم

پروردگارا...

هرگاه چیزی از تو خواستم ، تو را بخیل نیافتم و چون قصد تو کردم ، تو را گرفته ندیدم بلکه تو را شنونده دعایم و بخشنده و عطا کننده خواسته هایم یافتم و در هر حالی از حالاتم و هر زمانی از زمانهایم همیشه و در همه حال ، نعمتهای تو را درباره خودم فراوان یافتم . پس تو نزد من ستوده هستی و لطف و احسانت پیش من نیک و پسندیده است .
خدایا، همیشه در لحظات سخت زندگیم با خود می گویم : شاید این همان آزمایشی باشد که تو در پشت این پرده تاریک می خواهی تصویر زیبایی از زندگی برایم بسازی .
پس ای خدای من ، مرا به اندازه توانم بیازما و صبوری بیاموز و از رحمت و دوام توفیق خود ، آنقدر به من ارزانی دار تا آن را نردبان ترقی برای رسیدن به رضا و خشنودی ات قرار دهم و بدین وسیله از عقوبت و عذاب تو ایمن گردم ای مهربانترین مهربانان .
به من کمک کن تا قبول کنم که دانسته هایم در مقابل دانش لایتنهای تو ندانستی بیش نیست و بدانم که دانایی تو بیشتر از آن است که من می دانم و آن همه را حتی به اندازه یک قطره جز به یاری تو، دانستن نمی توانم.

الهی چون تو حاضری... چه جویم؟

و چون تو ناظری... چه گویم؟

سپاسگزاری

سپاس خدای را که وجودمان را بر پویش، قلممان را بر نگارش و جسممان را بر کوشش واداشت و تلاشمان را فرجام نیکو عنایت فرمود. حمد و سپاس خدای را که معرفت خویش را ارزانی بندگانش نمود تا او را بشناسند و افتخار عبودیت به ساحت قدسی اش را اعطاء نمود تا بسوی او تقرب جویند.

تشکر و سپاس از استاد راهنمای ارجمندم، جناب آقای دکتر اسمعیل عابدی که از محضر پر فیض شان، بهره برده‌ام.

تقدیر و تشکر از زحمات جناب آقای دکتر قربانعلی حقیقت دوست که افتخار بهره‌مندی از نظرات و مشاوره ایشان را در انجام این پایان‌نامه داشته‌ام.

تشکر و سپاس از جناب آقای دکتر رضا چاوش خاتمی که زحمت نظارت و داوری این پایان‌نامه را تقبل فرموده‌اند.

و با سپاس بیکران، بوسه می‌زنم بر دستان پدر و مادر عزیزم که توانستم زیر سایه مهربانی و صبوری‌هایشان در راه کسب علم و دانش قدم بردارم و همچنین تشکر می‌کنم از دو خواهر عزیزم، به پاس کمک‌های بی‌دریغ و دلگرمی‌های بی‌پایانشان، که بهترین پشتیبان من بودند.

نرگس غفارزاده قویدل

شهریور ماه ۱۳۹۱

فهرست مطالب

فهرست مطالب	
ح	چکیده
ح
۱	۱ تعاریف و مفاهیم مقدماتی
۱	۱.۱ هندسه ریمانی
۵	۲.۱ تانسورها
۱۴	۳.۱ هندسهٔ مربوط به ساختار تقریباً مختلط
۱۹	۲ خمینه های کنتاکت ، ساساکی و کنموتسو
۱۹	۱.۲ خمینهٔ کنتاکت
۲۵	۲.۲ خمینه های ساساکی و شبه ساساکی
۳۲	۳.۲ خمینه های کنموتسو و η -انیشیتین
۵۱	۳ خمینه های نیم متقارن و شبه متقارن
۵۵	۴ خمینه های نیم متقارن و شبه متقارن ریچی
۶۸	۵ خمینه های نیم متقارن و شبه متقارن وایل
۷۷	کتاب نامه
۷۹	واژه نامه فارسی به انگلیسی

چکیده

در این پایان نامه هدف مطالعهٔ خمینه های کنوتسو با شرایط زیر می باشد :

$$R.R = L_R Q(g, R) , R.R = L Q(S, R) , R.W = L_W Q(g, W)$$

نشان می دهیم که هر خمینهٔ نیم متقارن ، نیم متقارن ریچی ؛ هر خمینهٔ شبه متقارن ، شبه متقارن ریچی ؛ هر خمینهٔ نیم متقارن ریچی ، شبه متقارن ریچی ؛ همچنین هر خمینهٔ نیم متقارن وایل ، شبه متقارن وایل است . ولی عکس این احکام درست نیستند .

همچنین نتایج جالبی به صورت زیر به دست می آوریم :

(i) هر خمینهٔ کنوتسو M^n و $n \geq 3$ ، یک خمینهٔ شبه متقارن به صورت :

$$R.R = -Q(g, R) \text{ است.}$$

(ii) هر خمینهٔ کنوتسو M^n و $n \geq 3$ ، یک خمینهٔ شبه متقارن ریچی به صورت :

$$R.S = -Q(g, S) \text{ است.}$$

(iii) هر خمینهٔ کنوتسو M^n و $n \geq 4$ ، یک خمینهٔ شبه متقارن وایل به صورت :

$$R.W = -Q(g, W) \text{ است.}$$

کلیدواژه‌ها : خمینهٔ ساساکی ، خمینهٔ کنوتسو ، خمینهٔ شبه متقارن ، خمینهٔ شبه متقارن ریچی ، خمینهٔ شبه متقارن ریچی تعمیم یافته ، خمینهٔ انیشتینی ، تانسور خمیدگی همدیس وایل ، خمینهٔ شبه متقارن وایل .

پیشگفتار

در سال ۲۰۰۶، $C.Özğüre$ خمینه های کنموتسو شبه متقارن را معرفی می کند. ([۲])
 $U.C, De$ و $G.Pathak$ خمینه های کنموتسو با بعد ۳ را مورد بررسی قرار می دهند. ([۱۷])
همچنین $U.C.De$ ، $J.B.Jun$ و $G.Patahak$ خمینه های نیم متقارن ریچی و نیم متقارن وایل را مورد بررسی قرار می دهند. ([۷])
 $S.Hong$ ، $C.Özğüre$ و $M.M.Tripathi$ خمینه های کنموتسو شبه متقارن ریچی را مورد بررسی قرار می دهند. ([۱۵])
در فصل اول: تعاریف و قضیه های مقدماتی که در فصل های بعد مورد استفاده قرار می گیرد را بیان می کنیم.
در فصل دوم: خمینه های کنتاکت، ساساکی، شبه ساساکی، کنموتسو و η -انیشترین را معرفی کرده و طی چند قضیه روابط بین آنها را بررسی می کنیم.
در فصل سوم: بطور موضعی شبه متقارن بودن را تعریف کرده و رابطه آن با نیم متقارن بودن را بررسی می کنیم و تعدادی از قضایای مربوطه را اثبات می کنیم و سرانجام نتیجه می گیریم که هر خمینه کنموتسو n بعدی و $n \geq 3$ ، یک خمینه شبه متقارن به صورت $R.R = -Q(g, R)$ است.
در فصل چهارم: بطور موضعی شبه متقارن ریچی و شبه متقارن ریچی تعمیم یافته بودن را تعریف کرده و تعدادی از قضایای مربوطه را اثبات می کنیم و در نهایت نتیجه می گیریم که هر خمینه کنموتسو n بعدی و $n \geq 3$ ، یک خمینه شبه متقارن ریچی به صورت $R.S = -Q(g, S)$ است.
در فصل پنجم: تانسور خمیدگی هم دیس وایل و شبه متقارن وایل را تعریف کرده و رابطه شبه متقارن وایل با نیم متقارن وایل بودن را بررسی می کنیم و سرانجام نتیجه می گیریم که هر خمینه کنموتسو n بعدی و $n \geq 4$ ، یک خمینه شبه متقارن وایل به صورت $R.W = -Q(g, W)$ است.

فصل ۱

تعاریف و مفاهیم مقدماتی

۱.۱ هندسه ریمانی

تعریف ۱.۱. مجموعه تمام بردارهای مماس در نقطه p از خمینه M رافضای مماس بر M در نقطه p گوئیم و با $T_p M$ نمایش می دهیم.

تعریف ۲.۱. فرض کنید M یک خمینه هموار، TM کلاف مماس آن و $\pi : TM \rightarrow M$ نگاشت تصویر کلاف مماس باشد. مقصود از یک میدان برداری C^∞ روی M ، نگاشت C^∞ مانند $X : M \rightarrow TM$ می باشد به طوری که $\pi \circ X = id_M$. بنابراین X به هر نقطه $x \in M$ ، عضو X_x از $T_x M$ را نسبت می دهد.

تعریف ۳.۱. فرض کنید M یک خمینه باشد. مجموعه نگاشت های حقیقی C^∞ روی M را با $F(M)$ و مجموعه میدان های برداری C^∞ روی M را با $\chi(M)$ نمایش می دهیم. هر یک از این دو مجموعه تحت عمل جمع نگاشت ها یک فضای برداری روی \mathbb{R} است. ضرب نگاشت ها در $F(M)$ ، این مجموعه را به یک حلقه تبدیل می کند. برای $X \in \chi(M)$ و $f \in F(M)$ میدان برداری fX به ازای هر $p \in M$ به صورت $fX(p) = f(p)X(p)$ تعریف می شود. بنابراین $\chi(M)$ یک مدول روی $F(M)$ است.

تعریف ۴.۱. فرض کنید V یک K -مدول باشد. در این صورت V^* که مجموعه همه توابع K -خطی از V به K می باشد، با عمل جمع توابع و ضرب توسط عناصر حلقه K به یک K -مدول تبدیل می شود، که مدول دوگان V نامیده می شود.

تعریف ۵.۱. فرض کنید V_1, \dots, V_s, W مدول‌هایی روی حلقه K باشند. در این صورت $V_1 \times \dots \times V_s$ نیز یک مدول روی حلقه K بوده و $A: V_1 \times \dots \times V_s \rightarrow W$ را چند خطی گوئیم هر گاه نسبت به تمام متغیرها خطی باشد. یعنی:

$$A(v_1, \dots, \lambda v_i + \mu v_i, v_{i+1}, \dots, v_s) = \lambda A(v_1, \dots, v_i, \dots, v_s) + \mu A(v_1, \dots, v_i, \dots, v_s)$$

که $\lambda, \mu \in K$ برای $1 \leq i \leq s$.

تعریف ۶.۱. فرض کنید V فضایی برداری روی میدان F باشد. یک فرم دو خطی روی V عبارت است از تابعی چون f که به هر زوج مرتب از بردارهای α و β در V یک اسکالر $f(\alpha, \beta)$ در F اختصاص دهد که در شرایط زیر صدق کند:

$$f(c\alpha_1 + \alpha_2, \beta) = cf(\alpha_1, \beta) + f(\alpha_2, \beta) \quad -۱$$

$$f(\alpha, c\beta_1 + \beta_2) = cf(\alpha, \beta_1) + f(\alpha, \beta_2) \quad -۲$$

تعریف ۷.۱. نگاشت $b: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ را یک فرم دو خطی متقارن روی فضای برداری V گوئیم هرگاه \mathbb{R} -دو خطی باشد و به ازای هر $v, w \in V$ داشته باشیم: $b(v, w) = b(w, v)$.

تعریف ۸.۱. یک فرم دو خطی متقارن b روی V

۱- مثبت معین (منفی معین) است هرگاه به ازای هر $v \neq 0$ داشته باشیم: $b(v, v) > 0$ ($b(v, v) < 0$).

۲- ناتباهیده است هرگاه $b(v, w) = 0$ به ازای هر $w \in V$ نتیجه دهد: $v = 0$.

تعریف ۹.۱. اگر فضای برداری روی میدان اعداد حقیقی ساخته شده باشد، نگاشت های دوخطی و متقارن مثبت معین را ضرب داخلی گوئیم. یعنی:

$$\langle \cdot, \cdot \rangle: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

به طوریکه:

$$۱- (\langle V, V \rangle = 0 \iff V = 0), (\langle V, V \rangle \geq 0 \text{ (مثبت معین)})$$

$$۲- \langle V, W \rangle = \langle W, V \rangle \text{ (متقارن)}$$

تعریف ۱۰.۱. فرض کنید M یک خمینه هموار باشد. نگاشت

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

را یک **التصاق گوئییم هرگاه:**

$$۱- \nabla_V W \text{ نسبت به } V, F(M) \text{ -خطی باشد:}$$

$$\nabla_{fX_1 + gX_2} Y = f\nabla_{X_1} Y + g\nabla_{X_2} Y \quad \forall f, g \in F(M)$$

$$۲- \nabla_V W \text{ نسبت به } W, \mathbb{R} \text{ -خطی باشد:}$$

$$\nabla_X aY_1 + bY_2 = a\nabla_X Y_1 + b\nabla_X Y_2 \quad \forall a, b \in \mathbb{R}$$

$$۳- \text{در قاعده ضرب صدق کند:}$$

$$\nabla_V(fW) = (Vf)W + f\nabla_V W \quad \forall f \in F(M)$$

$\nabla_V W$ را مشتق کواریان W در امتداد V نسبت به التصاق ∇ گوئییم.

تعریف ۱۱.۱. روی خمینه ریمانی M یک التصاق منحصر بفرد ∇ چنان موجود است که

$$۱- T(V, W) = [V, W] - \nabla_V W + \nabla_W V = 0 \text{ (تانسور تاب } \nabla \text{ صفر است)}$$

$$۲- Zg(V, W) = g(\nabla_Z V, W) + g(V, \nabla_Z W) \text{ (سازگار با متر ریمانی است)}$$

در اینصورت ∇ را **التصاق لوی-سیویتا** (التصاق ریمانی) گوئییم. که از فرمولی به نام فرمول کوزول بدست می آید:

$$\begin{aligned} ۲g(\nabla_Y Z, X) &= Yg(Z, X) + Zg(X, Y) - Xg(Y, Z) \\ &\quad - g(Y, [Z, X]) + g(Z, [X, Y]) + g(X, [Y, Z]) \end{aligned}$$

تعریف ۱۲.۱. فرض کنید $u^1 \dots u^n$ مختصات طبیعی \mathbb{R}^n باشند. اگر V و $W = \sum W^i \partial_i$ میدان‌های برداری روی \mathbb{R}^n باشند، آنگاه میدان برداری $\nabla_V W = \sum V(W^i) \partial_i$ را مشتق کواریان طبیعی W نسبت به V گوئیم.

تعریف ۱۳.۱. فرض کنید M یک خمینه هموار باشد. میدان برداری V را روی M موازی گوئیم هرگاه به ازای هر میدان برداری X روی M داشته باشیم: $\nabla_X V = 0$.

تعریف ۱۴.۱. فرض کنید V و W میدان‌های برداری هموار روی خمینه هموار M باشند. براکت لی V و W عبارت است از عملگر $[V, W]_p : C^\infty(M) \rightarrow \mathbb{R}$ که به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$[V, W]_p f = V_p(Wf) - W_p(Vf).$$

تعریف ۱۵.۱. یک کنج روی خمینه M در نقطه p عبارت است از یک پایه متعامد یکه برای فضای مماس $T_p(M)$. اگر M ، n -بعدی باشد در اینصورت n تا میدان برداری دو به دو متعامد یکه E_1, \dots, E_n را یک میدان کنجی می‌نامیم که به هر نقطه از خمینه یک کنج اختصاص می‌دهد.

تعریف ۱۶.۱. خم مشتق پذیر $\gamma : I \rightarrow M$ را در نظر می‌گیریم که در آن I بازه‌ای باز در \mathbb{R} است. در اینصورت خم انتگرال میدان برداری X روی M عبارت است از خم γ روی

$$M \text{ به طوریکه: } \forall t \in I, \quad \gamma'(t) = X(\gamma(t))$$

به عبارت دیگر خم انتگرال X ، عبارت است از سرعت خم γ در هر نقطه. در نتیجه در هر نقطه بر خم γ مماس است.

تعریف ۱۷.۱. شارمیدان برداری کامل V روی M عبارت است از نگاهت:

$$\begin{cases} \psi : M \times \mathbb{R}^1 \rightarrow M \\ \psi(p, t) = \alpha_p(t) \end{cases}$$

که در آن α_p خم انتگرال ماکزیمال میدان برداری V با نقطه آغازی p است.

تعریف ۱۸.۱. میدان برداری V را روی M کامل گوئیم هرگاه شارآن به ازای هر $t \in \mathbb{R}$ تعریف شود.

۲.۱ تانسورها

تعریف ۱۹.۱. به ازای اعداد صحیح $r \geq 0$ و $s \geq 0$ که هر دو همزمان صفر نیستند، تابع چند خطی $A : (V^*)^r \times V^s \rightarrow K$ را یک **تانسور از نوع (r, s)** روی V گوئیم و با نماد $T_s^r(V)$ نمایش می‌دهیم. تانسور از نوع $(0, 0)$ را یک عنصر از حلقه K می‌گیریم. یک میدان تانسوری A روی خمینه M عبارت است از یک تانسور روی $F(M)$ -مدول $\chi(M)$.

تعریف ۲۰.۱. میدان تانسوری همورد پادمتقارن از نوع $(0, p)$ را یک p -فرم دیفرانسیل پذیر گوئیم.

تعریف ۲۱.۱. فرض کنید M یک خمینه هموار باشد. در اینصورت $(0, 2)$ میدان تانسوری متقارنی را که در هر نقطه مثبت معین است را یک **متر ریمانی** روی M گوئیم.

تعریف ۲۲.۱. فرض کنید x^1, x^2, \dots, x^n دستگاه مختصات روی $U \subset M$ باشد. در اینصورت مؤلفه‌های **تانسور متر g روی U** عبارت است از: $(1 \leq i, j \leq n)$ ، $g_{ij} = \langle \partial_i, \partial_j \rangle$ پس برای میدانهای برداری $V, W \in \chi(M)$ که $V = \sum V^i \partial_i$ و $W = \sum W^j \partial_j$ داریم:

$$g(V, W) = \langle V, W \rangle = \sum g_{ij} V^i W^j \in F(M)$$

که چون g ناتباهیده است، به ازای هر $p \in U$ ماتریس $(g_{ij}(p))$ وارونپذیر است و ماتریس وارون آن را با نماد: $(g^{ij}(p))$ نشان می‌دهیم. حال از آنجایی که g متقارن است $g_{ij} = g_{ji}$ ، در نتیجه خواهیم داشت: $(1 \leq i, j \leq n)$ ، $g^{ij} = g^{ji}$ پس روی U تانسور متر g را می‌توان به صورت زیر نوشت:

$$g = \sum_{i,j} g_{ij} dx^i dx^j$$

تعریف ۲۳.۱. یک خمینه هموار همراه با یک متر ریمانی را یک **خمینه ریمانی** گوئیم.

تعریف ۲۴.۱. فرض کنید M و N خمینه‌های ریمانی به ترتیب با تانسور مترهای g_M و g_N باشند. یک **ایزومتري** از M به N یک دیفئومورفیسم $\phi : M \rightarrow N$ می‌باشد به طوری که حافظ متر است؛ یعنی: $\phi^*(g_N) = g_M$.

تعریف ۲۵.۱. نگاشت هموار $\phi : M \rightarrow N$ از خمینه های ریمانی را یک ایزومتري موضعی گوئیم هرگاه هر نگاشت دیفرانسیل $d\phi : T_p M \rightarrow T_{\phi(p)} N$ یک ایزومتري خطی باشد.

تعریف ۲۶.۱. n -فرم ω را روی خمینه ریمانی n -بعدی M یک عنصر حجم گوئیم هرگاه برای هر کنج $\{e_i\}$ روی M داشته باشیم:

$$\omega(e_1, \dots, e_n) = \pm 1$$

لم ۱.۱. خمینه ریمانی M عنصر حجم دارد اگر و تنها اگر M جهت پذیر باشد.

لم ۲.۱. اگر ω یک عنصر حجم (موضعی) روی M باشد، در اینصورت خواهیم داشت:

$${}^1 L_X(\omega) = (\operatorname{div} X)\omega.$$

(چون: $d(\omega)$ یک $(n+1)$ -فرم روی یک خمینه n -بعدی است.)

تعریف ۲۷.۱. گوئیم شار هموار Θ روی M حجم را حفظ می کند هرگاه برای هر $t \in \mathbb{R}$ و دامنه فشرده $D \subset M$ از انتگرال گیری (چنانکه D مشمول در دامنه Θ_t باشد)، داشته باشیم: $\operatorname{Vol}(\Theta_t(D)) = \operatorname{Vol}(D)$. که در آن $\operatorname{Vol}(D) = \int_D \omega$ است.

تعریف ۲۸.۱. گوئیم شار Θ دارای حجم صعودی، حجم نزولی، حجم غیر صعودی، حجم غیر نزولی است هرگاه برای هر $t \in \mathbb{R}$ و دامنه فشرده $D \subset M$ از انتگرال گیری (چنانکه D مشمول در دامنه Θ_t باشد)، حجم مثبت $\operatorname{Vol}(\Theta_t(D))$ (که تابعی از t است) به ترتیب اکیداً صعودی، اکیداً نزولی، غیر صعودی یا غیر نزولی باشد.

گزاره ۱.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی جهتدار، $X \in \chi(M)$ و Θ شار X باشد. در اینصورت Θ :

(I) حجم را حفظ می کند اگر و تنها اگر $\operatorname{div} X \equiv 0$

(II) دارای حجم غیر نزولی است اگر و تنها اگر $\operatorname{div} X \geq 0$

(III) دارای حجم غیر صعودی است اگر و تنها اگر $\operatorname{div} X \leq 0$

بعلاوه اگر روی M داشته باشیم: $\operatorname{div} X > 0$ ، آنگاه Θ دارای حجم صعودی است و اگر $\operatorname{div} X < 0$ ، آنگاه Θ دارای حجم نزولی است.

${}^1 L_X(\omega) = i_X \operatorname{od}(\omega) + \operatorname{doi}_X(\omega) = (\operatorname{div} X)\omega$

تعریف ۲۹.۱. یک فضای متقارن ریمانی عبارت است از یک خمینه ریمانی همبند M چنان که برای هر $p \in M$ یک ایزومتري یکتا مانند $\zeta_p : M \rightarrow M$ با شرط $d\zeta_p = -id$ روی $T_p(M)$ موجود باشد.

مثال ۱.۱. \mathbb{R}^n متقارن است. زیرا به ازای هر $p \in \mathbb{R}^n$ نگاشت $p + x \rightarrow p - x$ یک ایزومتري می باشد.

تعریف ۳۰.۱. فرض کنید M یک خمینه هموار و w یک k -فرم دیفرانسیل پذیر روی M باشد. w را روی M بسته گوئیم هرگاه: $dw = 0$ ، همچنین w را روی M دقیق گوئیم هرگاه یک $(k-1)$ -فرم دیفرانسیل پذیر روی M وجود داشته باشد به طوریکه $w = d\eta$ باشد. پس 1 -فرم w را روی خمینه هموار M دقیق گوئیم هرگاه تابع $f \in F(M)$ موجود باشد به طوریکه $w = df$ در واقع $d \circ d = 0$ نتیجه می دهد که هر فرم دقیق بسته است.

تعریف ۳۱.۱. تابع $F(M)$ -خطی منحصربفردی چون $C : T_1^1(M) \rightarrow F(M)$ با ضابطه $C(X \otimes \theta) = \theta X$ به ازای هر $X \in \chi(M)$ و $\theta \in \chi^*(M)$ وجود دارد که انقباض $(1, 1)$ نامیده می شود.

تعریف ۳۲.۱. فرض کنید A یک (r, s) میدان تانسوری و $\theta^1, \dots, \theta^{r-1}$ و X_1, \dots, X_{s-1} ، به ترتیب 1 -فرم ها و میدانهای برداری باشند. در اینصورت $(1, 1)$ تانسوری به شکل تابع زیرخواهیم داشت:

$$(\theta, X) \mapsto A(\theta^1, \dots, \theta^{r-1}, X_1, \dots, X_{s-1})$$

که آن را می توان به صورت زیر نوشت:

$$A(\theta^1, \dots, \overset{\text{مکان } i-1}{\theta^{r-1}}, \dots, \overset{\text{مکان } j-1}{X_1}, \dots, X_{s-1})$$

به طوریکه یک $(1, 1)$ انقباض روی $(1, 1)$ تانسور فوق، یک تابع حقیقی مقدار تولید می کند که آن را توسط: $(C_j^i A)(\theta^1, \dots, \theta^{r-1}, X_1, \dots, X_{s-1})$ نشان می دهیم به طوریکه در آن $(1 \leq j \leq s$ و $1 \leq i \leq r)$ است.

بدیهی است که $C_j^i A$ یک نگاشت $F(M)$ - چند خطی است. از اینرو یک تانسور از نوع $(r-1, s-1)$ است که انقباض A روی i, j نامیده می شود.

تعریف ۳۳.۱. برای $1 \leq a < b \leq s$ و r دلخواه انقباض متری به صورت:

$C_{ab} : T_s^r(M) \longrightarrow T_{s-2}^r(M)$ در مختصات مفروض است به طوریکه:

$$(C_{ab}A)_{j_1 \dots j_{s-2}}^{i_1 \dots i_r} = \sum_{p,q} g^{pq} A_{j_1 \dots p \dots q \dots j_{s-2}}^{i_1 \dots i_r}.$$

بطور مشابه برای $1 \leq a < b \leq r$ و s دلخواه انقباض متری به صورت:

$C^{ab} : T_s^r(M) \longrightarrow T_s^{r-2}(M)$ در مختصات مفروض است به طوریکه:

$$(C^{ab}A)_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots i_{r-2}} = \sum_{p,q} g_{pq} A_{j_1 \dots j_s}^{i_1 \dots p \dots q \dots i_{r-2}}.$$

تعریف ۳۴.۱. یک مشتق تانسوری ∇ روی خمینه هموار M عبارت است از گردایه‌ای از توابع \mathbb{R} -خطی مانند:

$$\nabla = \nabla_s^r := T_s^r(M) \longrightarrow T_s^r(M) \quad r \geq 0, s \geq 0$$

به طوریکه به ازای هر دو تانسور A و B و انقباض C داشته باشیم:

$$\nabla(A \otimes B) = \nabla A \otimes B + A \otimes \nabla B$$

$$\nabla(CA) = C(\nabla A)$$

لم ۳.۱. فرض کنید ∇ یک مشتق تانسوری روی M باشد. اگر $A \in T_s^r(M)$ آنگاه داریم:

$$\begin{aligned} \nabla(A(\theta^1, \dots, \theta^r, X_1, \dots, X_s)) &= (\nabla A)(\theta^1, \dots, \theta^r, X_1, \dots, X_s) \\ &+ \sum_{i=1}^r A(\theta^1, \dots, \nabla \theta^i, \dots, \theta^r, X_1, \dots, X_s) \\ &+ \sum_{j=1}^s A(\theta^1, \dots, \theta^r, X_1, \dots, \nabla X_j, \dots, X_s) \end{aligned}$$

که این رابطه را قاعده ضرب می‌نامیم.

تعریف ۳۵.۱. مشتق کواریان (r, s) تانسور A روی خمینه هموار M ، عبارت است از $(r, s+1)$

تانسور ∇A به طوریکه به ازای هر $V, X_i \in \chi(M)$ و $\theta^j \in \chi^*(M)$ داشته باشیم:

$$(\nabla A)(\theta^1, \dots, \theta^r, X_1, \dots, X_s, V) = (\nabla_V A)(\theta^1, \dots, \theta^r, X_1, \dots, X_s)$$

در حالتی که $r = s = 0$ مشتق کواریان تابع f همان دیفرانسیل معمولی اش می باشد. زیرا:

$$(\nabla f)(V) = \nabla_V f = Vf = df(V) \quad \forall V \in \chi(M).$$

تعریف ۳۶.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی هموار و X یک میدان برداری روی M باشد. مشتق تانسوری L_X به ازای هر میدان برداری Y و تابع هموار f روی M به صورت:

$$L_X Y = [X, Y]$$

$$L_X f = Xf$$

تعریف می شود که L_X را مشتق لی نسبت به میدان برداری X می نامیم.

تعریف ۳۷.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی باشد. یک میدان برداری کیلینگ روی M ، یک میدان برداری مانند X است که مشتق لی g نسبت به میدان برداری X صفر باشد. یعنی داشته باشیم: $L_X g = 0$.

تعریف ۳۸.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی با التصاق ریمانی ∇ باشد. نگاشت $R: \chi^3(M) \rightarrow \chi(M)$ با ضابطه:

$$R(X, Y)Z = [\nabla_X, \nabla_Y]Z - \nabla_{[X, Y]}Z \quad (1.1)$$

یک $(1, 3)$ میدان تانسوری روی M می باشد که تانسور خمیدگی ریمانی نامیده می شود. نگاشت R در روابط زیر صدق می کند:

$$(1) \quad R(X, Y)Z = -R(Y, X)Z$$

$$(2) \quad R(X, Y)Z + R(Y, Z)X + R(Z, X)Y = 0 \quad (\text{اتحاد اول بیانچی})$$

$$(3) \quad g(R(X, Y)Z, W) = -g(R(X, Y)W, Z)$$

$$(4) \quad g(R(X, Y)Z, W) = g(R(Z, W)X, Y).$$

روابط بالا را تقارن های تانسور خمیدگی می نامیم.

تعریف ۳۹.۱. تانسور خمیدگی کریستوفل R توسط رابطه زیر تعریف می شود:

$$R(X, Y, Z, W) = g(R(X, Y)Z, W) \quad , \quad \forall W \in \chi(M) \quad (2.1)$$

تعریف ۴۰.۱. خمینه ریمانی M را موضعاً متقارن گوئیم هرگاه: $\nabla R = 0$.

لم ۴.۱. هر فضای ریمانی متقارن، موضعاً متقارن می‌باشد.

تعریف ۴۱.۱. فضا را تخت گوئیم هرگاه تانسور خمیدگی متحد با صفر باشد. (یعنی: $R \equiv 0$)

تعریف ۴۲.۱. فرض کنید (M, g) یک خمینه ریمانی باشد. در اینصورت (M, g) را بطور همدیس تخت گوئیم هرگاه برای هر نقطه $x \in M$ یک همسایگی U از x و یک تابع هموار f روی U چنان موجود باشند که $(U, e^{2f}g)$ خمینه تخت باشد. (یعنی: تانسور خمیدگی ریمانی $e^{2f}g$ روی U صفر باشد).

تعریف ۴۳.۱. فرض کنید M یک خمینه هموار و Π یک زیر فضای دو بعدی از فضای مماس $T_p M$ باشد به طوریکه Π توسط میدان‌های برداری X, Y تولید می‌شود. در اینصورت خمیدگی برشی M نسبت به Π در نقطه p عبارت است از:

$$K(X, Y) := \frac{g(R(X, Y)Y, X)}{g(X, X)g(Y, Y) - g(X, Y)^2}.$$

تعریف ۴۴.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی باشد. M را با خمیدگی ثابت گوئیم هرگاه خمیدگی برشی ثابت داشته باشد.

لم ۵.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی باشد. اگر خمیدگی برشی در نقطه $p \in M$ مساوی صفر باشد آنگاه تانسور خمیدگی ریمانی در نقطه p نیز مساوی صفر خواهد شد. اثبات: از اینکه $K = 0$ است از تعریف خمیدگی برشی به ازای هر $v, w \in T_p M$ داریم: $g(R(v, w)w, v) = 0$. به ازای هر $v, w \in T_p M$ نشان می‌دهیم $R(v, w)v = 0$. با پلاریزه کردن $R(v, w)v$ به ازای هر x داریم:

$$\begin{aligned} 0 &= g(R(v, w + x)v, w + x) = g(R(v, w)v, w) + g(R(v, x)v, x) \\ &\quad + g(R(v, w)v, x) + g(R(v, x)v, w) \end{aligned} \quad (3.1)$$

ولی با توجه به تقارن تانسور خمیدگی داریم:

$$g(R(v, w)v, x) = g(R(v, x)v, w).$$

لذا از (۱.۱) به دست می‌آوریم: $g(R(v, w)v, x) = 0$. حال به ازای هر $v, w, x \in T_p M$ نشان می‌دهیم $R(v, w)x = R(w, x)v$ با پلاریزه کردن $R(v, w)v$ داریم:

$$0 = R(v + x, w)(v + x) = R(v, w)v + R(x, w)v + R(v, w)x + R(x, w)x$$

لذا نتیجه می‌گیریم $R(v, w)x = R(w, x)v$. حال با توجه به اتحاد اول بیانچی به ازای هر $v, w, x \in T_p M$ داریم:

$$3R(v, w)x = R(v, w)x + R(w, x)v + R(x, v)w = 0$$

بنابراین در نقطه $p \in M$ به دست می‌آوریم: $R = 0$. \square

تعریف ۴۵.۱. فرض کنید M یک خمینه ریمانی و $p \in M$ باشد. در اینصورت تابع چند خطی F که به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\begin{cases} F : T_p M^4 \rightarrow \mathbb{R} \\ (v, w, x, y) \mapsto g(R(v, w)x, y) \end{cases}$$

را یک تابع از نوع خمیدگی گوئیم هرگاه در تقارن‌های تانسور خمیدگی صدق کند.

نتیجه ۱.۱. فرض کنید F تابع از نوع خمیدگی روی $T_p M$ چنان باشد که

$$K(v, w) = \frac{F(v, w, w, v)}{g(v, v)g(w, w) - g(v, w)^2}.$$

که در آن v, w یک صفحه را تولید می‌کنند، در اینصورت به ازای هر $v, w, x, y \in T_p M$ داریم:

$$g(R(v, w)x, y) = F(v, w, x, y).$$

اثبات: تابع تفاضل $\Delta(v, w, x, y) = F(v, w, x, y) - g(R(v, w)x, y)$ در تقارن‌های تانسور خمیدگی صدق می‌کند لذا یک تابع از نوع خمیدگی است. از طرفی با توجه به فرض داریم: $\Delta(v, w, v, w) = 0$. در نتیجه با توجه به لم قبل نتیجه می‌گیریم: $\Delta = 0$. \square

نتیجه ۲.۱. اگر M دارای خمیدگی ثابت c باشد آنگاه داریم:

$$R(x, y)z = c\{g(z, y)x - g(z, x)y\}.$$