



دانشکده علوم ریاضی  
گروه ریاضی و کاربردها

## فضای متقارن توسعه یافته و هندسه خمینه‌های فینسلری

دارای ساختار متقارن

اساتید راهنما

دکتر داریوش لطیفی  
دکتر رضا چاووش خاتمی

توسط

زهره کتابچی

تابستان ۱۳۹۱



## تقدیم به

### مادرم

که محبتش امید بخش راهم بود

### و همسرم

که سایه‌اش سایبان راهم بود

### و پسرم

که تحمل دوری مادر را کشید

### و روح پر فتوح

### پدرم

به پاس زحمات بی دریغش.

## سپاسگزاری

### من لم یشکر المخلوق لم یشکر الحال

سپاس خدائی را که اول است و پیش از او اولی نبوده و آخر است و پس از او آخری نباشد. و سپاس خدائی را بهر چه که او را نزدیکترین فرشتگانش و گرامی‌ترین آفریدگانش و پسندیده‌ترین ستایش‌کنندگانش ستوده‌اند. گرچه من نتوانم به آن اندازه و به آن جور سپاسگزار باشم، ولی چنین می‌گوییم تا شاید خدائی تعالیٰ به فضل و احسانش مرا در زمرة ایشان داخل نماید. سپاسی که حد آن را انتها و عدد آن را شمارش و بپایان آن دسترسی و مدت آن را بریدنی نیست. سپاسی ابدی و همیشگی. از اساتید راهنمای آقایان دکتر داریوش لطیفی و دکتر رضا چاووش خاتمی بخاطر تمامی زحمات و راهنمایی‌هایشان در طول دوره‌ی پایان نامه ام، کمال تشکر را دارم و توفیقات روز افزون برای ایشان از خداوند منان خواهانم.

همچنین از سرکار خانم دکتر سمیه جنگجو که در پاره‌ای از لحظات باگشاده رویی پاسخگوی مشکلات من بودند، و با تجربیات گرانمایه‌ی خود، من را راهنمایی می‌نمودند، صمیمانه تشکر می‌کنم.

زهره کتابچی

تابستان ۱۳۹۱

نام: زهره

نام خانوادگی: کتابچی

عنوان پایان نامه:  
فضای متقارن توسعه یافته و هندسه خمینه‌های فینسlerی دارای ساختار متقارن

اساتید راهنمای: دکتر داریوش لطیفی و دکتر رضا چاوش خاتمی

مقطع تحصیلی: کارشناسی ارشد رشته: ریاضی محض گراش: هندسه  
دانشگاه: محقق اردبیلی دانشکده: علوم ریاضی تاریخ فارغ‌التحصیلی: ۹۱/۷/۲۱  
تعداد صفحه ۷۰

کلید واژه‌ها:  
متريک‌های فينسلری، خمينه‌های متقارن، خمينه‌های متقارن توسعه یافته

چکیده:  
در اين پایان نامه فضاهای فینسلری تعمیم یافته را مورد بررسی قرار می‌دهیم. برخی از  
فضایی وجودی و خواص هندسی این فضاهای را بررسی کرده و نشان می‌دهیم که هر چنین  
فضایی می‌تواند بصورت یک فضای هم‌مجموعه از یک گروه لی با یک متريک فینسلری پایا  
نوشته شود. نشان می‌دهیم که هر فضای فینسلری متقارن توسعه یافته از مرتبه متناهی بوده و  
اگر از مرتبه زوج باشد آنگاه از نوع بروالدی است. فضاهای بروالدی متقارن توسعه یافته نیز  
موردن بررسی قرار می‌گیرند.

# فهرست مندرجات

۱	پیشگفتار	۵
۱	۱ تعاریف و مفاهیم اولیه	۱
۱	۱.۱ خمینه	۱.۱
۱	۲.۱ خمینه‌های ریمانی	۲.۱
۸	۳.۱ گروه‌های لی	۳.۱
۱۱	۴.۱ فضای فینسلری	۴.۱
۲۰	۲ فضاهای متقارن	۲۰
۲۰	۱.۲ مقدمه‌ای بر فضاهای متقارن	۲۰
۲۷	۲.۲ گروه‌های لی فشرده به عنوان فضاهای ریمان متقارن	۲۷
۲۸	۳ فضاهای فینسلر متقارن	۲۸

---

## فهرست مندرجات

۲۸	.....	۱.۳	مقدمه‌ای بر فضاهای فینسلر متقارن
۳۰	.....	۲.۳	فضای فینسلر متقارن سراسری
۴۲	.....	۳.۳	گروه ایزومتری‌ها
۴۷	.....	۴	فضاهای متقارن تعمیم یافته
۴۷	.....	۱.۴	فضاهای متقارن ریمانی
۴۸	.....	۲.۴	-ساختارهای ریمانی
۵۱	.....	۳.۴	-ساختارهای منظم
۵۵	.....	۴.۴	-ساختارهای موازی و ناموازی
۵۵	.....	۵.۴	التصاق کانونی
۵۸	.....	۵	فضاهای متقارن تعمیم یافته‌ی فینسلری
۵۸	.....	۱.۵	مقدمه
۶۴	.....	فهرست منابع	
۶۴	.....	کتاب‌نامه	
۶۷	.....	واژه‌نامه انگلیسی به فارسی	

## پیش‌گفتار

درک و شناخت زیباییها اساساً برای هر انسانی هیجان‌انگیز و لذت بخش است. از سوی دیگر، این درک و شناخت اگر به یک نفع و بهره‌ی عملی نیز منجر شود، هیجان‌انگیزتر و لذت بخش‌تر خواهد شد. به عبارت دیگر انسان به لحاظ حس زیبایی طلب خود از دانستن، به خودی خود، لذت می‌برد و به لحاظ سرشت منفعت طلب‌اش از دانستن برای نفعش مسرور می‌شود. هنر نتیجه آن حس زیبایی طلب انسان است و علم و تکنولوژی ماحصل این سرشت منفعت طلب. با دقت بیشتر می‌توان گفت که هنر علاوه بر ارضای حس زیبایی طلبی، دارای منافع و بهره‌های عملی فراوانی نیز هست و علم و تکنولوژی، علاوه بر منافع و بهره‌های عملی، زیباییها و دلنوازیهایی نیز در بردارد. آنچه ماحصل نگاه زیبایی خواه بشر است یک حقیقت علمی یا تکنولوژیک است و نه هنری. حال در مورد حقایق ریاضیات چگونه باید داوری کرد؟ کدام مسئله ریاضی اصلتاً زیبا و پرفایده نیست؟

به نظر می‌رسد زیبایی اصولی حقایق ریاضی، هرگز مورد تردید واقع نشده است. اما تا قرن ۱۹، گمان می‌رفت که برخی از حقایق ریاضی فقط زیباست. لکن به زودی معلوم شد که آنچه علم جوان در آئینه نمی‌بیند پیر ریاضی در خشت خام می‌بینند.

این تردید امروزه به حدی رسیده که می‌توان به حکم عقل ادعا کرد که ریاضی هم زیباست و هم نافع. در این پایان‌نامه ابتدا به تعاریف و قضایای مهم که در کل فصل‌ها از آن‌ها استفاده می‌شود اشاره‌ای شده که قسمتی از این سرفصل درباره فضاهای فینسلری می‌باشد. در این بخش ما به طور خلاصه برخی واقعیات را درباره فضاهای فینسلری مرور می‌کنیم که این فضاهای کاربردهای

زیادی در فیزیک دارد. اخیراً دی. باو<sup>۱</sup>، سی. روبلس<sup>۲</sup> و زد. شن<sup>۳</sup> از معیارهای راندرز در هندسه فینسلر استفاده کردند تا اساس کار زرملو<sup>۴</sup> خمینه‌های ریمان را مورد بررسی قرار دهند.

فرض کنید  $(M, F)$  یک فضای فینسلری باشد که  $F$  همگن مثبت است و لزوماً همگن مطلق نباشد. ما ایزو‌متريک‌های  $(M, F)$  را معرفی می‌کنیم که یک گروه تبدیل لی را روی  $M$  تشکیل می‌دهد و علاوه براین برای هر نقطه  $M \in X$  زیرگروه ایزوتروپیک  $I_x(M, F)$  یک زیرگروه پیوسته از  $I(M, F)$  می‌باشد. گروه ایزو‌متريک‌ها جهت بررسی فضاهای فینسلری همگن متقارن مورد استفاده قرار می‌گیرد، سپس به فضاهای متقارن پرداخته می‌شود، ابتدا ای. کارتان<sup>۵</sup> تعریف و طبقه‌بندی کرد و سپس وتوسط اس. هلگسون<sup>۶</sup> و ا. لوز<sup>۷</sup> نوشته شد. تعریف فضای فینسلری متقارن تعمیم یافته طبیعی ای. کارتان از فضاهای متقارن ریمان می‌باشد اگر ویژگی توانی در تعریف فضای فینسلری را کنار بگذاریم به کلاس بزرگتری از خمینه‌های فینسلری به صورت فضاهای فینسلری متقارن می‌رسیم.

هدف این پایان‌نامه بررسی فضاهای فینسلری تعمیم یافته است که ابتدا تعمیم فضاهای متقارن می‌باشد. نشان می‌دهیم که یک معیار  $g$  وجود دارد بطوریکه  $(M, g)$  یک فضای  $k$ -متقارن ریمان است. ما نشان می‌دهیم هر فضای فینسلری متقارن توسعه یافته از مرتبه متناهی است و بنابراین به عنوان یک مورد خاص مرتبه‌های زوج از نوع بروالد می‌باشد.

---

D. Bao<sup>۱</sup>  
C. Robeles<sup>۲</sup>  
Z. Shen<sup>۳</sup>  
Zermelo<sup>۴</sup>  
E. Cartan<sup>۵</sup>  
S. Helgason<sup>۶</sup>  
O. Looz<sup>۷</sup>

## فصل ۱

# مقدمات و مفاهیم اولیه

در این فصل تعاریف و قضایای پیش‌نیازی را می‌آوریم که در فصل‌های بعد به آنها ارجاع می‌دهیم. بیشتر این تعریف‌ها و قضایا از مرجع [۱] و [۲] و [۵] می‌باشد.

### ۱.۱ خمینه

یک خمینه<sup>۱</sup>، کلیتی از منحنی‌ها و سطوح به ابعاد بالاتر است. موضع‌اً اقلیدسی است که در هر نقطه دارای یک همسایگی، بنام کارت، است که همیومورف با زیرمجموعه‌ای از  $\mathbb{R}^n$  است. مختصات کارت به انجام محاسبات به عنوان فضای اقلیدسی اجازه می‌دهد، بطوریکه بسیاری از مفاهیم واقعی را از جمله دیفرانسیل پذیری، مشتقات نقطه‌ای، فضاهای مماس و فرم‌های دیفرانسیلی را به خمینه انتقال دهد.

### ۲.۱ خمینه‌های ریمانی

به طور شهودی می‌توان گفت که هندسه ریمانی با پیوند زدن هندسه اقلیدسی با نظریه خمینه‌های هموار و نگاشت‌های هموار بدست می‌آید. در این بخش مقدماتی از هندسه ریمانی را بیان خواهیم کرد و در این راستا به معرفی التصاق، انحنا و ژئودزیک خواهیم پرداخت.

<sup>۱</sup>Manifold

تعريف ۱.۲.۱ خمینه هموار  $n$ -بعدی، خمینه توپولوژیکی  $M$  همراه با گردایه زوج‌های  $(U, \varphi)$  که است به طوریکه:

$$\cup U = M . \text{۱}$$

۲. برای هر  $\beta$ , تابع تغییر مختصات  $\varphi_\beta = \varphi_\beta \circ \psi^{-1} : \varphi(U \cap U_\beta) \rightarrow \varphi_\beta(U \cap U_\beta)$  هموار است به عبارت دیگر  $(U, \varphi_\beta)$  و  $(U_\beta, \varphi_\beta)$  سازگار نامیده می‌شوند.

تعريف ۲.۲.۱ فرض کنید  $M$  یک خمینه هموار با بعد  $n$  باشد در این صورت یک متریک ریمانی یا ساختار ریمانی روی  $M$  عبارت است از نسبت دادن یک ضرب داخلی  $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$  (یک نرم دو خطی متقارن، مثبت معین) روی فضای مماس  $T_p M$  برای هر نقطه  $p \in M$  به طوری که هموار باشد یعنی اگر  $(u, \varphi)$  یک چارت حول نقطه  $p$  باشد قرار می‌دهیم

$$(1) \quad g_{ij} = \left\langle \frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial x_j} \right\rangle = \left\langle \frac{\partial}{\partial x_j}, \frac{\partial}{\partial x_i} \right\rangle \\ = g_{ji}$$

$$(2) \quad g_{ii} = \left\langle \frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial x_i} \right\rangle > 0$$

تعريف ۳.۲.۱ (متریک ریمانی). فرض کنید  $M$  یک خمینه هموار  $n$ -بعدی باشد.  $\rightarrow$  یک متریک ریمانی هموار روی  $M$  نامیده می‌شود هرگاه برای هر  $p \in M$ , یک ضرب داخلی به فرم  $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$  (یعنی یک فرم دو خطی متقارن مثبت) روی  $T_p M$  باشد.

هموار بودن متریک ریمانی را می‌توان به صورت زیر بیان کرد.

تعريف ۴.۲.۱ فرض کنید  $M$  یک خمینه هموار  $n$ -بعدی باشد. به ازای هر  $x, y \in M$  تعريف می‌کنیم  $\langle \cdot, \cdot \rangle_f = f(p) = \langle x(p), y(p) \rangle_p$ . متریک را هموار گوییم هرگاه  $f$  هموار باشد.

توجه کنید که اگر  $(U, x)$  یک دستگاه مختصات موضعی حول نقطه  $p \in M$  باشد، در این صورت تحدید  $g$  به  $U$  نمایش موضعی  $g|_U = \sum g_{ij} dx_i \otimes dx_j$  دارد که در آن  $g_{ij} = g(\frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial x_j})$ .

**تعريف ۵.۲.۱** (خمینه ریمانی) خمینه هموار  $M$  همراه با متراک ریمانی  $g$  یک خمینه ریمانی نامیده می‌شود و با نماد  $(M, g)$  نمایش داده می‌شود.

**قضیه ۶.۲.۱** هر خمینه هموار  $M$  دارای متريک ریمانی است.

■ به منبع [۵] رجوع شود.

تذکر ۷.۲.۱ فرض کنید  $g$  یک متريک ریمانی روی خمینه  $M$  باشد طبق فرمول طول خم در فضای اقلیدسی، می‌توان طول خم  $C^1$  مانند  $M$  را به  $g$  نسبت بدهی که صورت زیر تعريف کرد

$$L(\gamma) = \int_a^b \sqrt{g_{\gamma(t)}(\gamma'(t), \gamma'(t))} dt.$$

نماد  $(M, \chi)$  را مجموعه همه میدان‌های برداری  $C^\infty$  را حلقه تمام توابع  $C^\infty$  روی  $M$  در نظر می‌گیریم.

**تعريف ۸.۲.۱** التصاق آفین روی یک خمینه  $M$ ، نگاشت  $\chi(M) \times \chi(M) \rightarrow \chi(M)$  است که زوج  $(X, Y)$  را به میدان برداری  $\nabla_X Y = \nabla_X Y$  نظیر می‌کند  $(\nabla(X, Y))$ ، به نحوی که به ازای هر  $X, Y, Z \in \chi(M)$  و به ازای هر  $f, g \in C^\infty(M)$  در خواص زیر صدق می‌کند

$$\nabla_{fX+gY} Z = f\nabla_X Z + g\nabla_Y Z \quad (1)$$

$$\nabla_X (Y + Z) = \nabla_X Y + \nabla_X Z \quad (2)$$

$$\nabla_X fY = (Xf)Y + f\nabla_X Y \quad (3)$$

التصاق آفین التصاق خطی یا التصاق کازول نامیده می‌شود.

**تعريف ۹.۲.۱** فرض کنید  $M \rightarrow I : Y$  یک خم در  $M$  باشد نگاشت  $I \rightarrow TM$  رایک میدان برداری در راستای خم  $\gamma$  گویند هرگاه برای هر  $t \in I$ ،  $Y(t) \in T_{\gamma(t)}M$ .

**قضیه ۱۰.۲.۱** فرض کنید  $M$  خمینه‌ی هموار با التصاق آفین باشد، تناظر منحصر بفردی وجود دارد که به هر میدان برداری هموار  $V$  در امتداد خم  $c$  هموار  $I \rightarrow M$  میدان برداری منحصر به فرد  $\frac{DV}{dt}$  را در امتداد خم  $c$  متناظر می‌کند. اگر  $V$  میدان برداری باشد که به وسیله‌ی تحدید میدان روی  $c$  بدست آمده باشد داریم

$$\frac{DV}{dt} = \nabla_{\frac{dc}{dt}} Y.$$

$\frac{DV}{dt}$  را مشتق کواریان میدان برداری  $V$  در امتداد خم  $c$  گویند.

■ **برهان.** به منبع [۴] مراجعه شود.  
**تعريف ۱۱.۲.۱** فرض کنید  $M$  یک خمینه هموار،  $\langle , \rangle$  یک متریک ریمانی باشد، التصاق آفین روی  $M$  با متریک ریمانی سازگار نامیده می‌شود هرگاه برای هر جفت میدان برداری متوatzی  $P'$  و  $P$  در امتداد یک خم هموار دلخواه داشته باشیم، ثابت  $\langle P, P' \rangle = \langle P', P \rangle$

**قضیه ۱۲.۲.۱**

۱) بر یک خمینه ریمانی، التصاق آفین و متر ریمانی  $\langle , \rangle$  سازگارند اگر و تنها اگر برای هر دو میدان برداری  $W$  و  $V$  بر خم  $C$  داشته باشیم

$$\frac{D}{dt} \langle V, W \rangle = \langle \frac{DV}{dt}, W \rangle + \langle V, \frac{DW}{dt} \rangle$$

۲) اگر  $\nabla$  یک التصاق آفین بر خمینه ریمانی  $M$  باشد،  $\nabla$  با متريک ریمانی بر  $M$  سازگار است اگر و تنها اگر برای هر  $X, Y, Z \in \chi(M)$  داشته باشيم

$$X\langle Y, Z \rangle = \langle \nabla_X Y, Z \rangle + \langle Y, \nabla_X Z \rangle.$$

برهان. ■ به منبع [۱] مراجعه شود.

**تعريف ۱۳.۲.۱** التصاق آفین بر خمینه هموار  $M$  متقارن نامیده می شود هرگاه

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

**تعريف ۱۴.۲.۱** (التصاق لویی - چویتا یا التصاق ریمانی) فرض کنید  $(M, g)$  یک خمینه ریمانی از بعد  $n$  با التصاق خطی  $\nabla$  باشد. آنگاه التصاق خطی  $\nabla$  روی  $M$  التصاق لویی - چویتا یا التصاق ریمانی نامیده می شود اگر در شرایط زیر صدق کند

- ۱)  $\nabla$  متقارن با تاب آزاد است،
- ۲)  $\nabla$  با متريک ریمانی سازگار است.

**تذکر ۱۵.۲.۱** تاب آزاد  $T(X, Y) = \nabla_X^Y - \nabla_Y^X = [X, Y]$  باشد پس

**قضیه ۱۶.۲.۱** اگر  $\nabla$  التصاق لویی - چویتا روی خمینه ریمانی  $(M, g)$  باشد آنگاه به ازای میدانهای برداری  $X, Y, Z \in \chi(M)$

$$R(X, Y)Z + R(Y, Z)X + R(Z, X)Y = \circ \quad (۱)$$

$$(\nabla_X R)(Y, Z) + (\nabla_Y R)(Z, X) + (\nabla_Z R)(X, Y) = \circ \quad (۲)$$

برهان. ■ به مرجع [۷] رجوع شود.

**تعریف ۱۷.۲.۱** فرض کنید فضای برداری  $V$  داده شده است. برای هر دو بردار دلخواه  $X, Y \in V$  نماد  $|X \wedge Y|$  را به صورت زیر تعریف می‌کنیم

$$\sqrt{|X|^2 |Y|^2 - \langle X, Y \rangle^2}$$

که مساحت متوازی الاضلاع ساخته شده از بردارهای  $X, Y \in V$  است.

**قضیه ۱۸.۲.۱** فرض کنید  $\sigma \subset T_P M$  یک زیر فضای دوبعدی از فضای مماس  $T_P M$  است و دو بردار مستقل خطی در  $\sigma$  است. در این صورت

$$K(X, Y) = \frac{(X, Y, X, Y)}{|X \wedge Y|^2},$$

وابسته به انتخاب بردارهای مستقل خطی  $X, Y \in \sigma$  نیست.

■ به منبع [۱] مراجعه شود.

**تذکر ۱۹.۲.۱** می‌دانیم:  $\langle e(X, Y)X, Y \rangle = (X, Y, X, Y)$

**تعریف ۲۰.۲.۱** (انحنای مقطعي) نقطه  $p \in M$  و زیر فضای دو بعدی  $\sigma \subset T_P M$  داده شده است. اگر  $X, Y$  را پایه‌ای دلخواه برای  $\sigma$  در نظر بگیریم در این صورت  $K(X, Y) = K(\sigma)$  انحنای مقطعي در نقطه  $p$  نامide می‌شود.

$$k(\sigma) = \frac{(X, Y, X, Y)}{|X \wedge Y|} = \frac{\langle R(X, Y)X, Y \rangle}{|X \wedge Y|} = k(X, Y)$$

**تعريف ۲۱.۲.۱** (انحنای ریچی) فرض کنید  $M$  یک خمینه ریمانی  $n$ -بعدی و  $X = z_n$  یک بردار یکه در  $T_P M$  باشد. روی ابر صفحه عمود بر  $X$  در  $T_P M$  یک پایه متعامد یکه  $\{z_1, z_2, \dots, z_{n-1}\}$  است که برای اختیارمی کنیم و قرار می‌دهیم:

$$Ric_p(X) = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n-1} \langle R(X, z_i)X, z_i \rangle.$$

نگاشت دو خطی  $Ric$  روی  $T_P M$  را به صورت زیر تعریف می‌کنیم که برای  $X, Y \in T_P M$

$$Ric(X, Y) = \text{trac}\{z \rightarrow R(X, z)Y\}.$$

از طرفی ( $Ric_p$  بنا بر این  $Ric(X, Y) = Ric(Y, X)$  متقابله است و داریم:

$$R(X, Y) = (n-1)Ric_p(X).$$

**تعريف ۲۲.۲.۱** (انحنای ریچی)  $Ric_p(X)$  نگاشت دوخطی تانسور ریچی نامیده می‌شود.

**تعريف ۲۳.۲.۱** (ژئودزیک) فرض کنید  $M$  خمینه ریمانی بالاتصاق ریمانی  $\nabla$  باشد. خم پارامتری:

$I \rightarrow M$  را ژئودزیک گوئیم، هرگاه

$$\forall t_0 \in I, \quad \frac{D}{dt} \left( \frac{d\gamma}{dt} \right) = 0.$$

چنانچه  $\gamma : I \rightarrow M$  یک ژئودزیک باشد،  $\gamma$  یک خم ژئودزیک نامیده می‌شود. اگر  $c = \frac{d\gamma}{dt}$  باشد،  $|c| = c$  و در نتیجه  $\langle \frac{d\gamma}{dt}, \frac{d\gamma}{dt} \rangle = 0$  (مقداری ثابت است). اگر  $c = 1$  در این صورت  $\gamma$  را یک ژئودزیک نرمال شده گویند.

تعريف ۲۴.۲.۱ فرض کنید  $\mathcal{U} = \{(q, v) | q \in V, v \in T_p M, |v| < \epsilon\}$  آنگاه نگاشت

$exp : \mathcal{U} \rightarrow M$  رابه صورت زیر تعریف می‌کنیم

$$exp(q, v) := \gamma(1, q, v).$$

نگاشت مذکور، نگاشت نمایی نامیده می‌شود. که به لحاظ هندسی  $exp(q, v)$  یعنی نقطه‌ای روی  
ژپوزیک گذرنده از  $q$  با سرعت  $v$  در لحظه  $t = 1$ .

### ۳.۱ گروه‌های لی

مهم‌ترین رده از خمینه‌های هموار، گروه‌های لی هستند. این گروه‌ها اولین بار توسط ریاضیدان نروژی بنام سافوس لی به عنوان ابزاری برای حل معادلات دیفرانسیل و مطالعه توابع خاصی که از این معادلات تعیین می‌شوند، معرفی شدند.

تعريف ۱.۳.۱ یک گروه لی عبارت است از خمینه هموار  $G$  که دارای ساختار گروهی نیز می‌باشد و در آن عمل گروه و عمل معکوس گروه یعنی هر دو نگاشت زیر هموارند:

$$\varphi : G \times G \longrightarrow G, \quad \varphi(a, b) = ab$$

$$i : G \longrightarrow G, \quad i(a) = a^{-1}$$

در اینجا عمل گروه را با ضرب نشان می‌دهیم.

مثال ۲.۳.۱ اگر  $\mathbb{C}$  و  $\mathbb{R}$  به ترتیب نشان دهنده اعداد حقیقی و اعداد مختلط باشند. آنگاه  $(\mathbb{R}, +)$  و  $(\mathbb{C}, +)$  گروه‌ای لی هستند. زیرا  $\varphi(z, z') = z - z'$  نگاشت خطی و درنتیجه  $C^\infty$  است.

تعريف ۳.۳.۱ فرض کنید  $Y$  و  $X$  دو میدان برداری روی خمینه هموار  $M$  باشند، آنگاه میدان برداری منحصر بفرد  $[X, Y]$  بنام کروشه لی  $X, Y$  موجود است به طوری که به ازای هر عضو از  $\mathbb{R}$ ،  $f$

$$[X, Y]f = X(Yf) - Y(Xf)$$

تعريف ۴.۳.۱ یک جبر لی حقیقی عبارتست از فضای برداری حقیقی  $V$  همراه با نگاشت دو خطی بنام براکت لی، که در شرایط زیر صدق کند:

۱) پادمتقارن باشد. یعنی

$$[X, Y] = -[Y, X] \quad , \quad \forall X, Y \in V$$

۲) برای سه عنصر  $X, Y, Z \in V$ ، اتحاد ژاکوپی برقرار باشد، یعنی

$$[X, [Y, Z]] + [Y, [Z, X]] + [Z, [X, Y]] = 0.$$

تعريف ۵.۳.۱ فرض کنید  $G$  یک گروه لی باشد. برای هر عضو  $a \in G$  انتقال چپ بوسیله  $a$  و انتقال راست بوسیله  $a$ ، به صورت زیر تعریف می‌شوند.

$$(L_a : G \rightarrow G, \quad L_a(g) = ag)$$

$$(R_a : G \rightarrow G, \quad R_a(g) = ga)$$

میدان برداری  $G$  چپ پایا (راست پایا) نامیده می‌شود هرگاه برای هر  $a \in G$ ،  $(L_a)_* X = X$ ،  $(R_a)_* X = X$  شود.

تعريف ۶.۳.۱ فرض کنید  $(M, g_M)$  و  $(N, g_N)$  دو خمینه هموار باشند. دیفیومورفیسم  $f : M \rightarrow N$  یک ایزومنتری نامیده می‌شود هرگاه  $P \in M$  و  $g_M = f^*(g_N)$ . یا به عبارتی برای هر  $U, V \in M$  داشته باشیم:

$$\langle U, V \rangle_P = \langle df_p U, df_p V \rangle_{f(p)}.$$

**تعريف ۷.۳.۱** متریک ریمانی  $g$  روی یک گروه لی  $G$  چپ پایا نامیده می‌شود هرگاه برای هر  $l_P, p \in G$  یک ایزومنtri باشد.

**تعريف ۸.۳.۱** یک متریک روی  $G$  دو پایا نامیده می‌شود هرگاه هم چپ پایا و هم راست پایا باشد.

**قضیه ۹.۳.۱** فرض کنید  $G$  یک گروه لی با متریک دو پایا باشد در این صورت برای هر  $X, Y, Z \in g$  رابطه

الف) تانسور انحناء آن برابر است با

$$R(X, Y)Z = \frac{1}{\varphi}[[X, Y], Z].$$

ب) انحناء مقطوعی آن از رابطه زیر بدست می‌آید

$$K(X, Y) = \frac{1}{\varphi} \frac{\langle [X, Y], [X, Y] \rangle}{\langle X, X \rangle \langle Y, Y \rangle - \langle X, Y \rangle^2}.$$

پ) انحنای ریچی از رابطه

$$Ric(X, Y) = \frac{1}{\varphi} \sum_i \langle [X, E_i], [Y, E_i] \rangle,$$

بدست می‌آید که در آن  $E_i$  یک پایه متعامد یکه برای  $g$  است.

برهان.

الف) با استفاده از قسمت الف قضیه و اتحاد ژاکوبی داریم:

$$\begin{aligned} R(X, Y)Z &= \frac{1}{2}[[X, Y], Z] - \frac{1}{4}[X, [Y, Z]] + \frac{1}{4}[Y, [X, Z]] \\ &= \frac{1}{2}[[X, Y], Z] - \frac{1}{4}[[X, Y], Z] \\ &= \frac{1}{4}[[X, Y], Z]. \end{aligned}$$

ب) با استفاده از رابطه بیان شده در اثبات الف همین قضیه داریم:

$$\begin{aligned} \langle R(X, Y)X, Y \rangle &= \frac{1}{4}\langle [[X, Y]X], Y \rangle \\ &= \frac{1}{4}\langle [X, Y], [X, Y] \rangle. \end{aligned}$$

پ) با استفاده از قسمت الف داریم:

$$\begin{aligned} Ric(X, Y) &= \sum_i \langle R(X, E_i)Y, E_i \rangle \\ &= \frac{1}{4} \sum_i \langle [[X, E_i], Y], E_i \rangle \\ &= \frac{1}{4} \sum_i \langle [X, E_i], [Y, E_i] \rangle. \end{aligned}$$

□

## ۴.۱ فضای فینسلری

در سال ۱۹۱۸ ریاضیدان آلمانی بنام پل فینسلر برای اولین بار فضاهای با متريک تعميم يافته را مورد بررسی قرارداد. بعدها کاربردهای هندسه دiferansیل چنین فضاهایی در مکانیک کوانتومی