

V. MANGIONE e A. VEZZANI (\*)

## Sulle connessioni $J$ -semisimmetriche di una varietà quasi hermitiana. (\*\*)

### 1. - Introduzione.

In letteratura si trovano lavori, anche recenti, sulle connessioni semisimmetriche con particolare riferimento a problemi di curvatura.

Nello stesso ordine di idee nella presente nota si studiano, su di una varietà quasi hermitiana, le connessioni  $J$ -semisimmetriche introdotte da G. B. Rizza nel 1965. Si stabilisce dapprima un teorema di rappresentazione per le connessioni  $J$ -semisimmetriche (teor. T<sub>1</sub>, n. 3). Una successiva osservazione consente di ritrovare una caratterizzazione delle varietà kähleriane dovuta a S. Donnini.

L'osservazione O<sub>2</sub> e il teorema T<sub>2</sub> del n. 4, quest'ultimo concernente le varietà kähleriane, derivano dal confronto tra i tensori di curvatura di Riemann, di Ricci e la curvatura scalare, relativi ad una connessione  $J$ -semisimmetrica, e i corrispondenti tensori e scalari classici.

I teoremi T<sub>3</sub>, T<sub>4</sub>, T<sub>5</sub>, T<sub>6</sub> del n. 5 precisano poi geometricamente per quali campi vettoriali le nozioni di rotore, divergenza, di derivata di Lie del tensore metrico  $g$  e di quello della struttura quasi complessa  $J$ , relativi ad una connessione  $J$ -semisimmetrica, coincidono con quelle classiche.

Infine, le osservazioni O<sub>3</sub>, O<sub>4</sub> (n. 5, 6) danno condizioni sufficienti perchè una connessione  $J$ -semisimmetrica si riduca alla connessione di Levi-Civita (condizioni di simmetria). L'osservazione O<sub>5</sub> (n. 6) fornisce una semplice caratterizzazione delle connessioni  $J$ -semisimmetriche che appartengono ad una classe introdotta e studiata da P. Enghis.

---

(\*) Indirizzo: Ist. di Mat. Università, 43100 Parma, Italia.

(\*\*) Lavoro eseguito nell'ambito del G.N.S.A.G.A. (C.N.R.). — Ricevuto: 6-IV-1977.

## 2. - Preliminari.

Sia  $V$  una varietà a struttura quasi complessa di classe  $C^r$  ( $r \geq 3$ ) e di dimensione reale  $2n$ ,  $x$  un punto di  $V$ ,  $\tau$  lo spazio vettoriale tangente a  $V$  in  $x$ ,  $\tau^*$  lo spazio vettoriale duale.

Sia poi  $J$  il campo tensoriale di classe  $C^s$  ( $s \geq 2$ ) che definisce la struttura di  $V$  <sup>(1)</sup>.

Indicato con  $J$  anche l'isomorfismo anti-involutorio definito dalla struttura quasi complessa nello spazio vettoriale  $\tau$ ,  $\tau^*$ , si ha

$$(1) \quad \tilde{v} = Jv = c_1^1(J \otimes v), \quad \tilde{w} = Jw = -c_1^1(J \otimes w), \quad (v \in \tau, w \in \tau^*) \text{ (}^2\text{)}.$$

Il carattere anti-involutorio di  $J$  è conseguenza della relazione

$$(2) \quad c_1^1(J \otimes J) = -\delta \quad (\delta \text{ tensore di Kronecker}).$$

Si consideri ora su  $V$  una connessione affine  $A$  e sia  $T_A$  la torsione di  $A$ ; la connessione si dirà *J-semisimmetrica* se e solo se esiste un campo vettoriale covariante,  $t$ , tale che in ogni punto  $x$  di  $V$  si abbia

$$(3) \quad T_A = \varepsilon(t \otimes J) \text{ (}^3\text{)}.$$

Ovviamente se è  $t = 0$  la connessione è simmetrica.

Per il seguito conviene assumere  $t$  di classe  $C^1$ .

La connessione si dirà *speciale* se il campo  $t$  risulterà il gradiente di una funzione  $f$  di classe  $C^2$ .

Se su  $V$  è assegnata una struttura riemanniana mediante un campo tensoriale simmetrico  $g$  di tipo  $(0, 2)$ , e inoltre risulta

$$(4) \quad c_1^1 c_1^1(g \otimes J \otimes J) = g,$$

la varietà quasi complessa  $V$  è una *varietà quasi hermitiana* <sup>(4)</sup>.

<sup>(1)</sup> Nel seguito una stessa lettera indicherà, a seconda del contesto, un campo di tensori su  $V$  o il tensore di quel campo nel punto  $x$  di  $V$ .

<sup>(2)</sup> In generale  $c_k^j$  è l'applicazione tensoriale di contrazione relativa all' $j$ -simo indice di controvarianza e al  $k$ -simo indice di covarianza.

<sup>(3)</sup> Le connessioni *J-semisimmetriche* sono state introdotte da G. B. Rizza, cfr. [4]<sub>1</sub>, p. 238. Anche nel seguito  $\varepsilon$  e  $\sigma$  indicano gli omomorfismi di emisimmetrizzazione e di simmetrizzazione *relativi ai primi due indici di covarianza*, indotti nello spazio tensoriale considerato dagli analoghi omomorfismi di  $\tau^* \otimes \tau^*$ .

<sup>(4)</sup> Si veda p. es. K. Yano [7], p. 191.

Si considerino anche i *campi tensoriali emisimmetrici*

$$(5) \quad \mathcal{H} = c_1^1(g \otimes J), \quad H = c_1^1(G \otimes J),$$

di tipo  $(0, 2)$ ,  $(2, 0)$  rispettivamente, essendo  $G$  il campo tensoriale simmetrico di tipo  $(2, 0)$  definito implicitamente da

$$(6) \quad c_1^1(g \otimes G) = \delta.$$

Interverranno nel seguito *connessioni metriche* e *connessioni a tensore  $J$  parallelo* per le quali si ha, rispettivamente  $Dg = 0$ ,  $DJ = 0$ , avendo indicato con  $D$  l'ordinario operatore di derivazione covariante relativo alla connessione.

Interessano poi le ordinarie nozioni di *rotore*, di *divergenza di un campo vettoriale*, e di *derivata di Lie dei campi tensoriali  $g$  e  $J$* , e le corrispondenti *nozioni generalizzate* ad un'arbitraria connessione affine  $A$  <sup>(5)</sup>. Se  $w$ ,  $v$  sono campi vettoriali, covariante il primo, controvariante il secondo, si usano le notazioni  $\text{rot } w$ ,  $\text{div } v$ ,  $\mathcal{L}g$ ,  $\mathcal{L}J$  nel caso ordinario e  $\text{rot}_A w$ ,  $\text{div}_A v$ ,  $\mathcal{L}_A g$ ,  $\mathcal{L}_A J$  in quello generalizzato.

Conviene infine ricordare che un'arbitraria connessione  $A$  di  $V$  è rappresentata univocamente da

$$(7) \quad A = \overset{\circ}{I} + \Sigma_A + T_A,$$

essendo  $\overset{\circ}{I}$  la connessione di Levi-Civita definita dalla struttura riemanniana e  $\Sigma_A$ ,  $T_A$  due campi tensoriali di tipo  $(1, 2)$ , simmetrico il primo, emisimmetrico il secondo (torsione di  $A$ ) <sup>(6)</sup>.

In particolare le connessioni  *$J$ -semisimmetriche* sono rappresentate dalla (4) con  $T_A$  della forma (3) e  $\Sigma_A$  arbitrario.

In questo lavoro vengono anche considerate le *connessioni della classe  $\mathcal{L}$* , rappresentate dalla (4) con  $\Sigma_A = 0$  e  $T_A$  arbitrario e le *connessioni* di P. Enghis, rappresentate dalla (4) con  $\Sigma_A$  arbitrario e  $T_A$  soddisfacente alla condizione  $\text{rot}_A (c_1^1 T_A) = 0$  <sup>(7)</sup>.

<sup>(5)</sup> Queste nozioni generalizzate sono state introdotte e studiate in [3].

<sup>(6)</sup> Si veda per es.: V. Mangione e A. Vezzani [3], (6), p. 100; G. B. Rizza [4]<sub>3</sub>, [4]<sub>4</sub>.

<sup>(7)</sup> Per le connessioni di  $\mathcal{L}$  ved. V. Mangione e A. Vezzani [3]; G. B. Rizza [4]<sub>3</sub>, [4]<sub>4</sub>. Per l'altro caso ved. P. Enghis [2]. La prima di queste classi si può considerare più in generale su una qualunque varietà riemanniana, la seconda su una qualunque varietà reale.

### 3. - Connessioni $J$ -semisimmetriche metriche.

In una varietà quasi hermitiana è naturale considerare *connessioni  $J$ -semisimmetriche metriche*. Se  $t$  è il campo di vettori covarianti che interviene nella definizione (n. 2), sussiste il *teorema di rappresentazione*

$T_1$ . *Le connessioni  $J$ -semisimmetriche metriche sono, tutte e sole, rappresentate, nel punto  $x$  di  $V$ , da*

$$(8) \quad A = \overset{\circ}{\Gamma} + t \otimes J.$$

Il teorema si dimostra tenendo conto della rappresentazione delle connessioni metriche ( $\Sigma_A = 2\sigma\gamma(T_A)$ ) <sup>(8)</sup>, della (3) e della emisimmetria di  $\mathcal{H}$ .

Ciò premesso è bene osservare che, indicato con  $\overset{\circ}{D}$  l'operatore di derivazione covariante rispetto alla connessione di Levi-Civita, si ha

$O_1$ . *Se  $A$  è una connessione  $J$ -semisimmetrica metrica risulta*

$$(9) \quad DJ = \overset{\circ}{D}J.$$

Dalla  $O_1$  discende immediatamente la caratterizzazione delle varietà kähleriane ottenuta da S. Donnini <sup>(9)</sup>. Convieni poi notare esplicitamente che *su una varietà kähleriana, ogni connessione  $J$ -semisimmetrica metrica è a tensore  $J$  parallelo*.

La  $O_1$  si prova direttamente; le altre considerazioni seguono immediatamente dalla (9) tenuto conto che la condizione  $\overset{\circ}{D}J = 0$  caratterizza le varietà kähleriane.

### 4. - Tensori di curvatura.

Siano  $\overset{\circ}{R} \in \tau_* \otimes \tau_* \otimes \tau_* \otimes \tau$  il *tensore di curvatura di Riemann*,  $\overset{\circ}{\mathcal{R}} = c_1^1 \overset{\circ}{R}$  il *tensore di Ricci*,  $\overset{\circ}{K} = c_1^1 c_1^1 (G \otimes \overset{\circ}{\mathcal{R}})$  la *curvatura scalare*, relativi al generico punto  $x$  di  $V$  e alla connessione  $\overset{\circ}{\Gamma}$ ; siano poi  $R, \mathcal{R}, K$ , le loro generalizzazioni mediante un'arbitraria connessione  $A$  <sup>(10)</sup>.

<sup>(8)</sup> Ved. per es.: G. B. Rizza [4]<sub>2</sub>, (22), p. 170; oppure K. Yano [7], (5.6), p. 143.

<sup>(9)</sup> Cfr. S. Donnini [1], teor.  $T_2$ , p. 205.

<sup>(10)</sup> Per le definizioni di  $R$  e  $\mathcal{R}$  cfr. J. A. Schouten [5], (4.2), p. 138 e (4.23), p. 141; per  $K$  è:  $K = c_1^1 c_1^1 (G \otimes \mathcal{R})$ .

In una varietà quasi hermitiana, relativamente ad una *connessione  $J$ -semisimmetrica metrica*, si ha

$$(10) \quad R = \overset{\circ}{R} + 2\varepsilon \overset{\circ}{D}(t \otimes J) \quad (11),$$

$$(11) \quad \mathcal{R} = \overset{\circ}{\mathcal{R}} + c_1^1 \overset{\circ}{D}(t \otimes J) + \overset{\circ}{D}\bar{t},$$

$$(12) \quad K = \overset{\circ}{K} + 2 \operatorname{div} \bar{t}.$$

La (10) è stata ottenuta a partire dalla (4.22a) di [5] tenendo conto delle (8), (2), (5). Le (11), (12) si deducono dalla (10), attese le definizioni di  $\mathcal{R}$ ,  $K$ , tenendo presente la (1) e ricordando che  $\overset{\circ}{D}g = 0$ .

Se la connessione  $J$ -semisimmetrica è *speciale* ( $t = \operatorname{grad} f$ ) si ha

$$(10') \quad R = \overset{\circ}{R} - 2\varepsilon(\operatorname{grad} f \otimes \overset{\circ}{D}J),$$

$$(11') \quad \mathcal{R} = \overset{\circ}{\mathcal{R}} + (c_2^1 - c_1^1)(\operatorname{grad} f \otimes \overset{\circ}{D}J),$$

$$(12') \quad K = \overset{\circ}{K} + 2c_1^1 c_1^1(\operatorname{grad} f \otimes \overset{\circ}{D}H),$$

essendo  $H$  il tensore definito al n. 2.

Se la varietà è, in particolare, *kähleriana* ( $\overset{\circ}{D}J = 0$ ) le (10), (11), (12) diventano:

$$(13) \quad R = \overset{\circ}{R} + (\operatorname{rot} t) \otimes J,$$

$$(14) \quad \mathcal{R} = \overset{\circ}{\mathcal{R}} + c_1^1((\operatorname{rot} t) \otimes J),$$

$$(15) \quad K = \overset{\circ}{K} - 2c_1^1 c_1^1(H \otimes \overset{\circ}{D}t).$$

Ciò premesso, se  $V$  è *quasi hermitiana* e  $A$  è una *connessione  $J$ -semisimmetrica metrica*, si ha:

$O_2$ .  $K = \overset{\circ}{K}$ , se e solo se il campo  $\bar{t}$  è solenoidale.

Se  $V$  è una *varietà kähleriana*, nella stessa ipotesi per  $A$ , sussiste il teorema

$T_2$ . Le tre condizioni  $\mathcal{R} = \overset{\circ}{\mathcal{R}}$ ,  $R = \overset{\circ}{R}$ ,  $\operatorname{rot} t = 0$  sono equivalenti.

In particolare se la *connessione  $A$*  è *speciale* ( $t = \operatorname{grad} f$ ), risulta  $\operatorname{rot} t = 0$  e cioè  $R = \overset{\circ}{R}$ ,  $\mathcal{R} = \overset{\circ}{\mathcal{R}}$ . Localmente, sussiste anche la proposizione inversa.

---

(11) Il primo indice di covarianza del tensore  $\overset{\circ}{D}(t \otimes J)$  è quello di derivazione covariante.

L'osservazione  $O_2$  segue immediatamente dalla (12). Il teorema  $T_2$  discende subito dal confronto delle (13), (14), attesa la (2). L'osservazione che segue  $T_2$  è ovvia.

### 5. - $A$ nozioni.

Le nozioni di *rotore*, di *divergenza di un vettore*, di *derivata di Lie dei tensori*  $g$  e  $J$ , introdotte in [3], con riferimento ad una connessione  $A$  generica, vengono considerate ora relativamente ad una connessione  $A$  *J-semisimmetrica*. Poiché per un arbitrario campo vettoriale queste nozioni non coincidono con le corrispondenti nozioni classiche <sup>(12)</sup>, è naturale ricercare i particolari campi vettoriali per i quali ciò avvenga.

Posto  $s = c_1^1 \Sigma_A$ , attese le (20), (21), (22), (23) di [3], il problema indicato si traduce nelle condizioni:

$$(16) \quad \varepsilon(t \otimes \tilde{w}) = 0,$$

$$(17) \quad c_1^1((2s - \tilde{t}) \otimes v) = 0,$$

$$(18) \quad \sigma(t \otimes c_1^1(\mathcal{H} \otimes v)) = 0,$$

$$(19) \quad t \otimes v = \tilde{t} \otimes \tilde{v}.$$

Se la connessione  $A$  è addirittura *simmetrica* ( $t = 0$ ) risulta

$$\operatorname{rot}_A w = \operatorname{rot} w, \quad \mathcal{L}_A g = \mathcal{L} g, \quad \mathcal{L}_A J = \mathcal{L} J,$$

per ogni campo controvariante  $v$  e per ogni campo covariante  $w$  <sup>(13)</sup>, mentre si ha  $\operatorname{div}_A v = \operatorname{div} v$  se e solo se  $v$  è perpendicolare ad  $s$ .

Ciò premesso, se  $A$  è una qualunque *connessione J-semisimmetrica*, con campo  $t$  *quasi ovunque non nullo*, sussistono i teoremi

$T_3$ . *Risulta*  $\operatorname{rot}_A w = \operatorname{rot} w$  *per tutti e soli i campi vettoriali covarianti*  $w$  *paralleli al campo*  $\tilde{t}$ .

$T_4$ . *Risulta*  $\operatorname{div}_A v = \operatorname{div} v$  *per tutti e soli i campi vettoriali controvarianti*  $v$  *perpendicolari al campo*  $2s - \tilde{t}$ . *In particolare se*  $A$  *è metrica, ovvero della classe*  $\mathcal{L}$ , *l'uguaglianza sussiste per tutti e soli i campi*  $v$  *perpendicolari a*  $\tilde{t}$ .

<sup>(12)</sup> Cfr. V. Mangione e A. Vezzani [3], p. 103.

<sup>(13)</sup> Questi risultati rientrano come casi particolari nei teoremi  $T_1$ ,  $T_3$ ,  $T_4$  del lavoro [3].

$T_5$ . Non esistono campi vettoriali controvarianti  $v$ , diversi dal campo nullo, per i quali risulti  $\mathcal{L}_A g = \mathcal{L} g$ .

$T_6$ . Non esistono campi vettoriali controvarianti  $v$ , diversi dal campo nullo, per i quali si abbia  $\mathcal{L}_A J = \mathcal{L} J$ .

Per dimostrare  $T_3$  basta osservare che la (16) equivale a  $t \wedge \tilde{v} = 0$ .

$T_4$  discende immediatamente dalla (17), osservando che se  $A$  è metrica, ovvero della classe  $\mathcal{L}$ , il campo  $2s - \tilde{t}$  si riduce a  $-2\tilde{t}$ ,  $-\tilde{t}$  rispettivamente.

Per ottenere  $T_5$  si osservi che dalla (18), interpretando  $G$  come forma bilineare simmetrica, segue  $G(t, t)G(\tilde{v}, \tilde{v}) + G^2(t, \tilde{v}) = 0$ , onde quasi ovunque  $\tilde{v} = 0$  e di conseguenza  $v = 0$  su  $V$ .

Per stabilire  $T_6$  si moltiplichi tensorialmente la (19) per  $c_1^1(g \otimes v)$  e si operi successivamente con  $c_1^1$ . Poichè, come è noto,  $v$  e  $\tilde{v}$  sono ortogonali, la conclusione è immediata.

Convieni notare che dal teorema  $T_3$ , poichè  $t$  e  $\tilde{t}$  sono ortogonali segue l'osservazione

$O_3$ . La condizione  $\text{rot}_A t = \text{rot } t$  implica la simmetria della connessione  $A$ .

Ne segue che una connessione  $J$ -semisimmetrica speciale con campo  $t = \text{grad } f$   $A$ -irrotazionale è necessariamente simmetrica.

## 6. - Alcune osservazioni.

Convieni aggiungere ancora due osservazioni che pongono in relazione, su di una varietà quasi hermitiana  $V$ , le connessioni  $J$ -semisimmetriche con le connessioni di Levi-Civita generalizzate (connessioni della classe  $\mathcal{L}$ ) e con le connessioni di P. Enghis (n. 2). Precisamente

$O_4$ . Sia  $A$  una connessione  $J$ -semisimmetrica della classe  $\mathcal{L}$ . Se risulta  $DJ = \overset{\circ}{D}J$  (in particolare se  $A$  è metrica),  $A$  coincide con la connessione di Levi-Civita  $\overset{\circ}{\Gamma}$ . In particolare, se  $V$  è kähleriana, la condizione si riduce a  $DJ = 0$ .

$O_5$ . Condizione necessaria e sufficiente affinché una connessione  $J$ -semisimmetrica sia di P. Enghis è  $\text{rot } \tilde{t} = 0$ . Se  $V$  è quasi kähleriana e la connessione è speciale, la condizione esprime che il campo  $t = \text{grad } f$  è quasi analitico.

Per stabilire  $O_4$  si tenga presente che, nel caso attuale,  $\Sigma_A = 0$ , mentre  $T_A$  è dato dalla (3). D'altra parte, in base al teorema  $T_9$  del lavoro [4]<sub>1</sub>,  $\Sigma_A + T_A$  soddisfa alla condizione  $A_1$ ; segue subito  $t = 0$ . Il caso di  $A$  metrica si riconduce al precedente in virtù dell'osservazione  $O_1$ . L'ultima parte dell'asserto è immediata in quanto, se  $V$  è kähleriana, si ha  $\overset{\circ}{D}J = 0$  (n. 3).

Come si è visto al n. 2, se  $\mathcal{A}$  è una connessione di P. Enghis il campo vettoriale torsione  $c_1^1 T_{\mathcal{A}}$  <sup>(14)</sup> è  $\mathcal{A}$ -irrotazionale. Ora, se  $\mathcal{A}$  è  $J$ -semisimmetrica risulta  $c_1^1 T_{\mathcal{A}} = -\frac{1}{2}\bar{f}$ . La prima parte dell'asserto di  $O_3$  segue allora dal teorema  $T_3$  del n. 5. Se poi  $V$  è quasi kähleriana (cioè  $\text{rot } \mathcal{K} = 0$ ) e  $t = \text{grad } f$ , si perviene all'asserto in virtù di un teorema noto <sup>(15)</sup>.

<sup>(14)</sup> Cfr. G. Vranceanu [6], p. 227.

<sup>(15)</sup> Ved. K. Yano [7], teorema (6.1), p. 166.

### Bibliografia.

- [1] S. DONNINI, *Una relazione concernente le connessioni di una varietà quasi hermitiana*, Riv. Mat. Univ. Parma (4) **2** (1976), 199-205.
- [2] P. ENGHIS, *Sur les espaces  $A_n$  à connexion affine*, Studia Univ. Babes-Bolyai Ser. Math.-Mech. (1972).
- [3] V. MANGIONE e A. VEZZANI, *Due classi di connessioni sulle varietà riemanniane e quasi hermitiane*, Rend. Sem. Mat. Univ. Politecn. Torino **34** (1975-76), 97-110.
- [4] G. B. RIZZA: [ $\bullet$ ]<sub>1</sub> *Sulle connessioni di una varietà quasi complessa*, Ann. Mat. (4) **68** (1965), 233-254; [ $\bullet$ ]<sub>2</sub> *Connessioni metriche sulle varietà quasi hermitiane*, Rend. Ist. Mat. Univ. Trieste **1** (1969), 163-181; [ $\bullet$ ]<sub>3</sub> *Alcuni risultati sulle varietà quasi hermitiane*, Convegno Un. Mat. Ital. Cagliari (settembre 1975); [ $\bullet$ ]<sub>4</sub> *A set of affine connections on Riemannian and almost Hermitian manifolds*, Simon Stevin, Wis. en. Natuurkundig Tijdschrift, 1977.
- [5] J. A. SCHOUTEN, *Ricci calculus*, Springer, Berlin 1954.
- [6] G. VRANCEANU, *Leçons de géométrie différentielle*, Bucuresti 1957.
- [7] K. YANO, *Differential geometry on complex and almost complex spaces*, Pergamon Press, Oxford 1965.

### S u m m a r y .

*The paper studies the  $J$ -semisymmetric connections of an almost hermitian manifold. In particular a representation of the metric  $J$ -semisymmetric connections is obtained. Further results concern some remarkable fields such as Riemann and Ricci curvature tensor fields, the curl and the divergence of a vector field, considered both in their classical and generalized meaning.*