

Idea de la demostración de la existencia y unicidad de la conexión de Levi-Civita:

Fórmula de Koszul:

$$\begin{aligned} 2 \langle D_V W, X \rangle &= F(V, W, X) \leftarrow \\ &= V \langle W, X \rangle + W \langle V, X \rangle - X \langle V, W \rangle \\ &\quad - \langle V, [W, X] \rangle + \langle W, [X, V] \rangle \\ &\quad + \langle X, [V, W] \rangle \end{aligned}$$

$$F: \mathcal{X}(M)^3 \longrightarrow C^\infty(M)$$

se define por el lado derecho de la fórmula de Koszul. y se prueba que es $C^\infty(M)$ -lineal en X (3er argumento)

$\therefore \forall V, W \in \mathcal{X}(M)$ el mapeo:
 $X \longmapsto F(V, W, X)$

es 1-forma:

$$F(V, W, \cdot) \in \mathcal{X}^*(M)$$

y por el siguiente resultado $\exists!$ campo vectorial suave que se denotará $D_V W \exists!$

$$Z \langle V, W, X \rangle = F(V, W, X).$$

Proposición:

Sea M variedad pseudo-Riemanniana. Para cada $V \in \mathcal{X}(M)$ definimos $V^* \in \mathcal{X}^*(M)$ dada por:

$$V^*(X) = \langle V, X \rangle \quad \forall X \in \mathcal{X}(M).$$

Entonces el mapeo $\mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}^*(M)$ dado por $V \mapsto V^*$ es un isomorfismo de $C^\infty(M)$ -módulos.

Dem.:

$$\begin{aligned} (fV_1 + gV_2)^*(X) &= \\ &= \langle fV_1 + gV_2, X \rangle \\ &= f \langle V_1, X \rangle + g \langle V_2, X \rangle \\ &= (fV_1^* + gV_2^*)(X) \end{aligned}$$

$\therefore V \mapsto V^*$ es $C^\infty(M)$ -lineal.

Recordamos que:

$$\langle V, X \rangle(p) = \langle V_p, X_p \rangle$$

y por ello $\langle V, X \rangle$ es $C^\infty(M)$ -

bilíneal en (V, X) .

Sea $V \ni V^* = 0$:

$$\therefore \langle V, X \rangle = 0 \quad \forall X \in \mathcal{X}(M)$$

Si $p \in M$, $u \in T_p M$ son arbitrarios, entonces escogemos $X \in \mathcal{X}(M) \ni X_p = u$.

Luego:

$$\begin{aligned} 0 &= V^*(X)(p) = \langle V, X \rangle(p) \\ &= \langle V_p, X_p \rangle_p = \langle V_p, u \rangle_p \end{aligned}$$

Como $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$ es no degenerado $\Rightarrow V_p = 0 \quad \forall p \in M$.

$$\therefore V = 0.$$

Luego $V \mapsto V^*$ es inyectivo.

Sea $\omega \in \mathcal{X}^*(M)$. Veamos que $\exists V \in \mathcal{X}(M) \ni V^* = \omega$

$\forall p \in M \quad \omega_p \in T_p^* M$

y como $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$ es no degenerado $\exists! V_p \in T_p M$:

$$\omega_p(u) = \langle V_p, u \rangle_p \quad \forall u \in T_p M$$

Esto define un campo vectorial V . Tal campo satisface:

$$\langle V, X \rangle = \omega(X) \quad \forall X \in \mathcal{X}(M)$$

Sean $y = (x^1, \dots, x^n)$ coordenadas en un abierto \bar{A} . La fórmula anterior con $X = \sum \frac{\partial}{\partial x^i}$ nos da:

$$V = \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial}{\partial x^i}, \quad \omega = \sum_{k=1}^n \omega_k dx^k$$

$$\left\langle \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial}{\partial x^i}, \frac{\partial}{\partial x^i} \right\rangle = \sum_{k=1}^n \omega_k dx^k \left(\frac{\partial}{\partial x^i} \right)$$

$$\sum_{i=1}^n v^i g_{ij} = \omega_j \quad \forall i=1, \dots, n$$

Aplicando la inversa $(g^{rs})_{rs}$:

$$(\text{en } A) \quad v^i = \sum_{j=1}^n \omega_j g^{ij} \quad \forall j=1, \dots, n$$

que es suave pues ω y g lo son.

$$\therefore V \in \mathcal{X}(M) \quad \text{y} \quad V^* = \omega$$

Luego $V \mapsto V^*$ es biyectivo.

Observación:

En la construcción:

$$\mathcal{X}(M) \ni V \mapsto V^* \in \mathcal{X}^*(M).$$

Localmente tenemos la construcción:

$\mathbf{x} = (x^1, \dots, x^n)$ coordenadas

$$V^j = \sum_{i=1}^n \omega_i g_{ij}, \quad \omega_i = \sum_{j=1}^n V^j g_{ij}$$

lo cual nos permite escribir V en términos de ω y ω en términos de V .

¿dependencia de coordenadas?

Sean $\tilde{y} = (y^1, \dots, y^n)$ otras coordenadas. Con ellas tenemos:

$$\tilde{V}^j = \sum_{i=1}^n \tilde{\omega}_i \tilde{g}_{ij}, \quad \tilde{\omega}_i = \sum_{j=1}^n \tilde{V}^j \tilde{g}_{ij}$$

Sabemos que:

$$g = \sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^n g_{ij} dx^i \otimes dx^j$$

$$= \sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^n \tilde{g}_{ij} dy^i \otimes dy^j$$

$$(g_{ij} = g(\frac{\partial}{\partial x^i}, \frac{\partial}{\partial x^j}), \quad \tilde{g}_{ij} = g(\frac{\partial}{\partial y^i}, \frac{\partial}{\partial y^j}))$$

Como $dy^i = \sum_{h=1}^n \frac{\partial y^i}{\partial x^h} dx^h$:

$$\sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^n \sum_{h,l=1}^n \tilde{g}_{ij} \frac{\partial y^i}{\partial x^h} \frac{\partial y^j}{\partial x^l} dx^h \otimes dx^l =$$

$$= \sum_{h,l=1}^n g_{hl} dx^h \otimes dx^l$$

$$\Rightarrow g_{hl} = \sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^n \tilde{g}_{ij} \frac{\partial y^i}{\partial x^h} \frac{\partial y^j}{\partial x^l} \otimes$$

Similarmente, si $\omega \in \mathcal{E}^*(M)$ es dada:

$$\omega_h = \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq h}}^n \tilde{\omega}_i \frac{\partial x^i}{\partial x^h}$$

Afirmación (La del libro)

$$\sum_k w_k g^{kl} \quad \text{y} \quad \sum_i \tilde{w}_i g^{ij}$$

define el mismo campo vectorial. Es decir:

$$\sum_{k,l=1}^n w_k g^{kl} \frac{\partial}{\partial x^l} = \sum_{i,j=1}^n \tilde{w}_i g^{ij} \frac{\partial}{\partial y^j}$$

Es una tautología que comienza en el lado izquierdo substituyendo las identidades:

$$w_k = \sum_{i=1}^n \tilde{w}_i \frac{\partial y^i}{\partial x^k}$$

$$\frac{\partial}{\partial x^l} = \sum_{j=1}^n \frac{\partial y^j}{\partial x^l} \frac{\partial}{\partial y^j}$$

⊗ nos dice:

$$(g^{kl})_{kl} = \left(\frac{\partial y^i}{\partial x^k} \right)_{ik} (\tilde{g}^{ij})_{ij} \left(\frac{\partial y^j}{\partial x^l} \right)_{jl}$$

y tomando inversa:

$$g^{kl} = \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial x^k}{\partial y^i} g^{ij} \frac{\partial x^l}{\partial y^j}$$

Se substituyen en el lado izquierdo estas tres ecuaciones para llegar al lado derecho.

En las construcciones:

$$\mathcal{X}(M) \ni V \mapsto V^* \in \mathcal{X}(M)$$

$$\mathcal{X}(M) \ni \omega \mapsto V \ni V^* = \omega$$

V y V^* ó V y ω se dicen métricamente equivalentes. Localmente se definen:

$$V \leftrightarrow v^i \mapsto \omega \leftrightarrow \omega_i = \sum_{i=1}^n v^i g_{ih}$$

(lower the index)

$$\omega \leftrightarrow \omega_i \mapsto V \leftrightarrow v^h = \sum_{i=1}^n \omega_i g^{ih}$$

(raise the index)

Libre de coordenadas:

$$V \longmapsto V^* = C_1^1(V \otimes g) = g(V, \cdot)$$

$$\omega \longmapsto V = C_1^1(\omega \otimes g^{-1})$$

$$g^{-1} = \sum_{j,k=1}^n g^{jk} \frac{\partial}{\partial x^j} \otimes \frac{\partial}{\partial x^k}.$$

Se puede generalizar esta idea para definir operaciones:

$$\tilde{I}_{s+1}^r(M) \longrightarrow \tilde{I}_{s-1}^{r+1}(M)$$

$$\searrow \tilde{I}_{s+1}^{r-1}(M)$$

siempre que M sea pseudo Riemanniana.

(contracción métrica)

Como consecuencia $\exists!$
campo vectorial $D_\nu W \in \mathcal{X}(M)$
 $\exists!$

$$Z \langle D_\nu W, X \rangle = F(V, W, X) \\ \forall X \in \mathcal{X}(M)$$

Resta chequear que $D_\nu W$
satisface (1) - (5), lo cual
se hace de esta última iden-
tidad.