

Propriétés de la connexion de Levi Civita

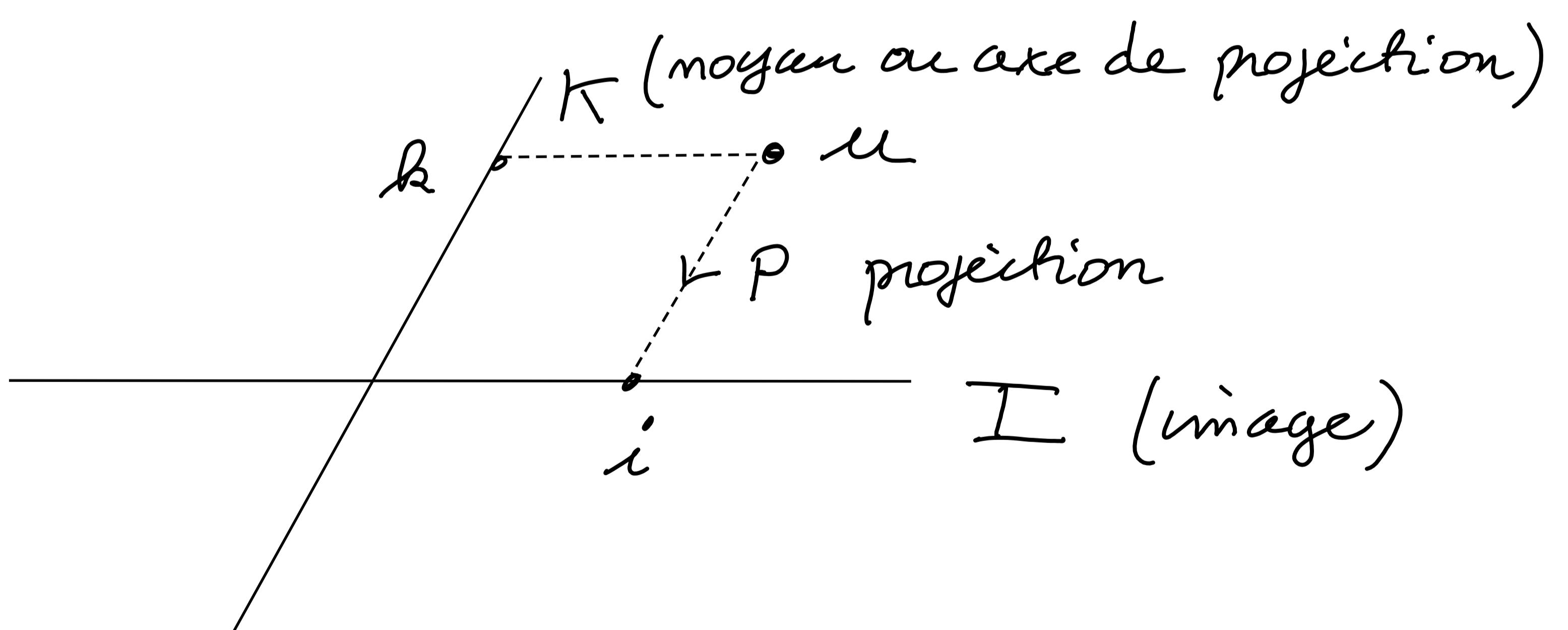
① Considérons une application linéaire
 $P: E \rightarrow E$

def: P est un projecteur si il existe une décomposition

$$E = K \oplus I$$

et pour tout $u = (k, i) \in K \times I = E$,

on a $Pu = i \in I \subset E$.



Théorème: Une application linéaire $P: E \rightarrow E$ est un projecteur si et seulement si $P^2 = P$

preuve: (sens \Rightarrow) si P projecteur alors $Pu = u$
et $P^2u = Pi = P(0, i) = i$ donc $P^2 = P$.

• (sens \Leftarrow): si $P^2 = P$, on pose

$$K := \ker P = \{u \text{ tq } Pu = 0\}$$

$$I := \text{Im } P = \{v \text{ tq } \exists u \in E, v = Pu\}.$$

. On a $K \cap I = \{0\}$, car si $v \in K \cap I$,

$$v = Pu, 0 = Pv = P^2u = Pu = v.$$

. Pour tout $u \in E$, $u = \underbrace{Pu}_{i \in I} + \underbrace{(u - Pu)}_{k \in K}$

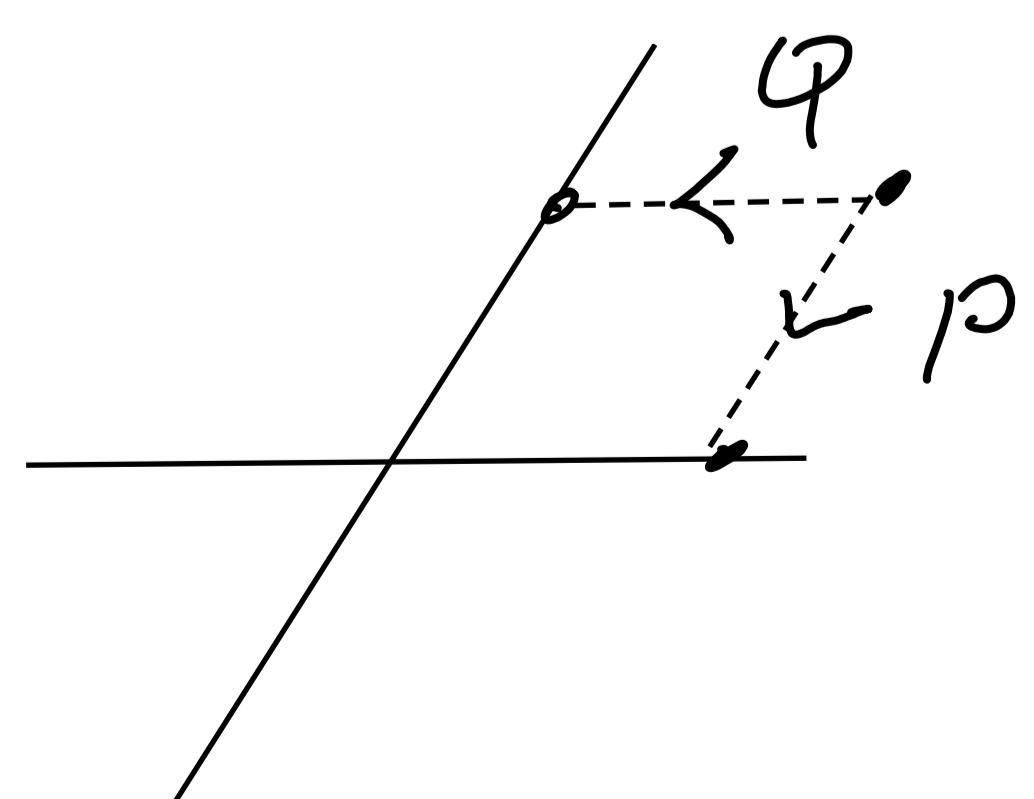
avec $i \in I$ et $Pk = Pu - P^2u = 0$, donc $k \in K$.

Donc $E = K \oplus I$: "somme directe".

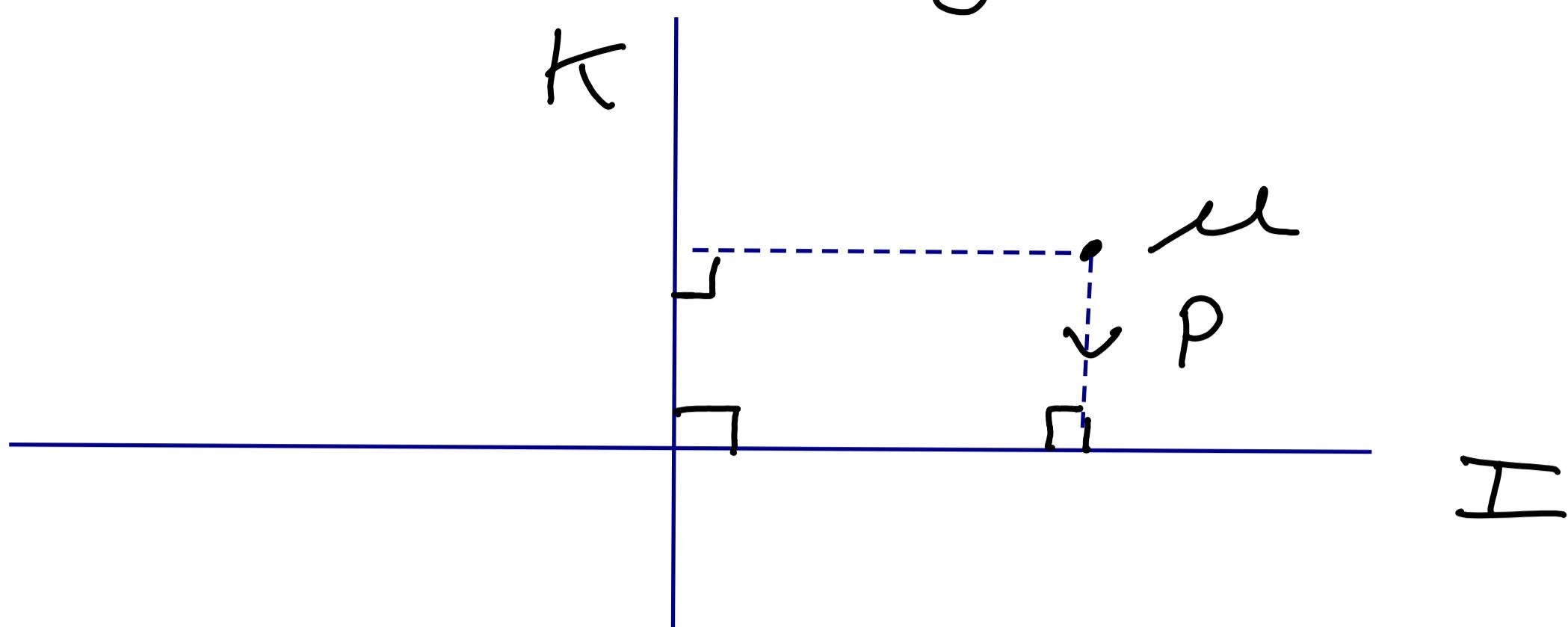
$$\text{et } Pu = P^2u = Pu = i \in I.$$

donc P est un projecteur.

rem: $Q = \text{Id} - P$ est le projecteur
sur K selon I



. déf : un projecteur P est orthogonal si $\ker P \perp \text{Im } P$



théorème : un projecteur P est orthogonal si $P^+ = P$

preuve

(\Rightarrow) : soit $u = k + i$ avec $k \in \ker P$, $i \in \text{Im } P$

et $u' = k' + i'$ avec $k' \in \ker P$, $i' \in \text{Im } P$

$$\text{on a } \langle u' | P^+ u \rangle = \underbrace{\langle P u' | u \rangle}_{\text{déf de } P^+} = \underbrace{\langle i' | k+i \rangle}_{\begin{matrix} \\ \pi \perp I \end{matrix}} = \underbrace{\langle i' | i \rangle}_{\begin{matrix} \\ \pi \perp I \end{matrix}}$$

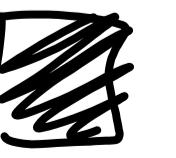
$$\text{et } \langle u' | P u \rangle = \underbrace{\langle k'+i' | i \rangle}_{\begin{matrix} \\ \pi \perp I \end{matrix}} = \langle i' | i \rangle$$

$$\text{donc } P^+ = P.$$

(\Leftarrow) : si $P^+ = P$, et $u = k + i$, $k \in \ker P$, $i \in \text{Im } P$,

$$\text{alors } \langle k | i \rangle = \langle k | P_i \rangle = \underbrace{\langle P^+ k | i \rangle}_{P^+ = P} = \langle Pk | i \rangle$$

$$= \langle 0 | i \rangle = 0 \quad \text{donc } \ker P \perp \text{Im } P.$$

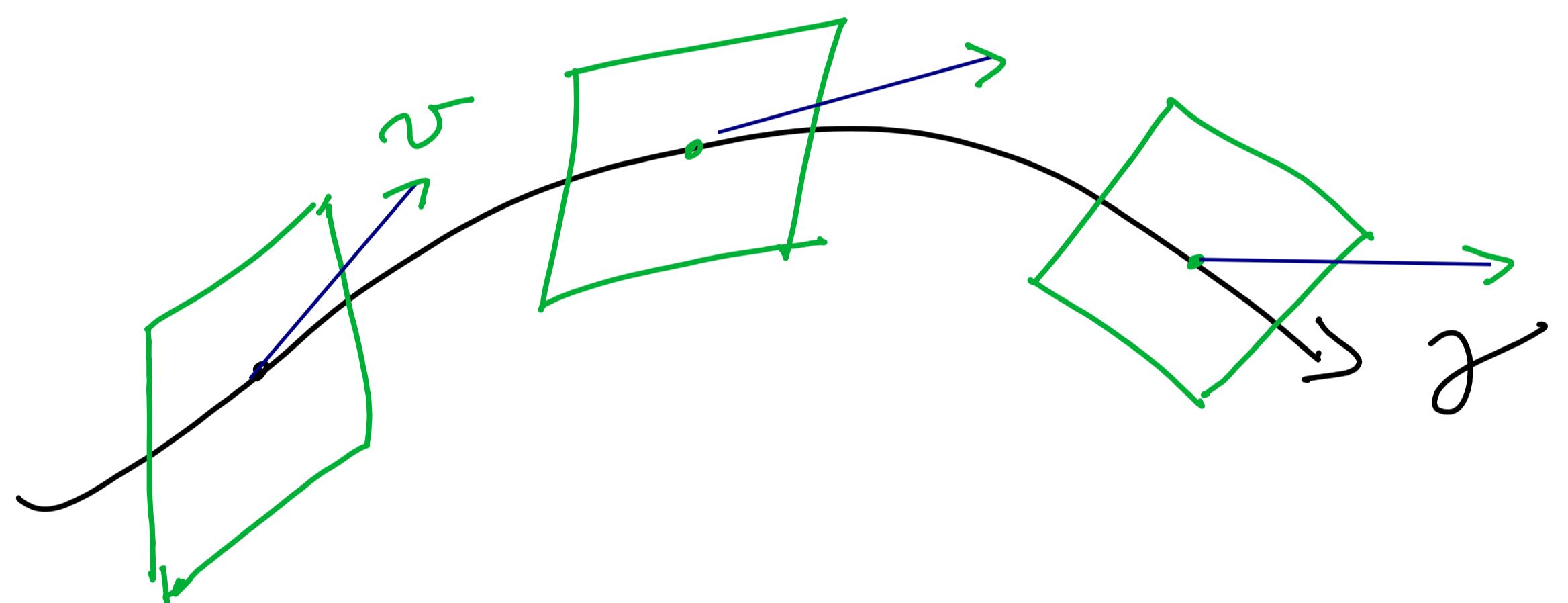


② $S \subset \mathbb{R}^3$ surface

$\gamma \subset S$ courbe paramétrée,

$v(t) \in T_{\gamma(t)} S$ pour tout $t \in \mathbb{R}$,

$$\frac{Dv}{dt} := P_{\gamma(t)} \frac{dv}{dt} \text{ "dérivée covariante"}$$

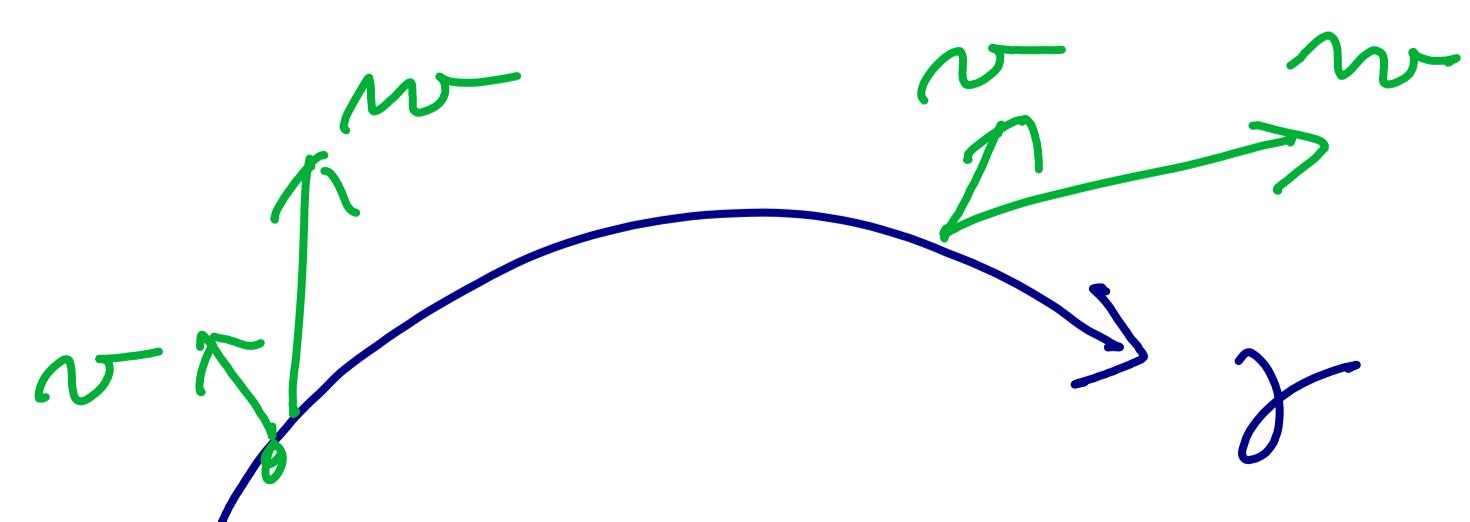


$$\langle v | w \rangle = \sum_{j=1}^3 v_j \cdot w_j,$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \langle v(t) | w(t) \rangle &= \left\langle \frac{dv}{dt} | w \right\rangle + \left\langle v | \frac{dw}{dt} \right\rangle \\ &= \left\langle \frac{dv}{dt} | Pw \right\rangle + \left\langle Pv | \frac{dw}{dt} \right\rangle \\ &= \left\langle P \frac{dv}{dt} | w \right\rangle + \left\langle v | P \frac{dw}{dt} \right\rangle \\ &= \left\langle \frac{Dv}{dt} | w \right\rangle + \left\langle v | \frac{Dw}{dt} \right\rangle \end{aligned}$$

Donc si $\frac{Dv}{dt} = 0$ et $\frac{Dw}{dt} = 0$ alors $\frac{d}{dt} \langle v | w \rangle = 0$,

$\frac{d\|v\|^2}{dt} = 0$, et angles conservés.



③ si $\frac{Dv}{dt} = 0$ et $v'(t') = v(\varphi(t'))$
 avec $\varphi: t' \mapsto t = \varphi(t')$ difféomorphisme,
 alors $\frac{Dv'}{dt'} = P \frac{dv'}{dt'} = P \frac{dv}{d\varphi} \frac{d\varphi}{dt'} = \left(\frac{Dv}{dt} \right) \frac{d\varphi}{dt'} = 0$

④ si $f: t \in \mathbb{R} \rightarrow f(t) \in \mathbb{R}$ fonction,

alors

$$\frac{D(fv)}{dt} = P \frac{d(fv)}{dt} = P \left(\frac{df}{dt} v + f \frac{dv}{dt} \right)$$

$$= \overbrace{\frac{df}{dt}}^P v + f \overbrace{\frac{dv}{dt}}^P$$

linéaire

$$= \overbrace{\frac{df}{dt}}^P v + f \frac{Dv}{dt}$$

car $Pv = v$

⑤ Si $\gamma \subset S$ domine fermé paramétré

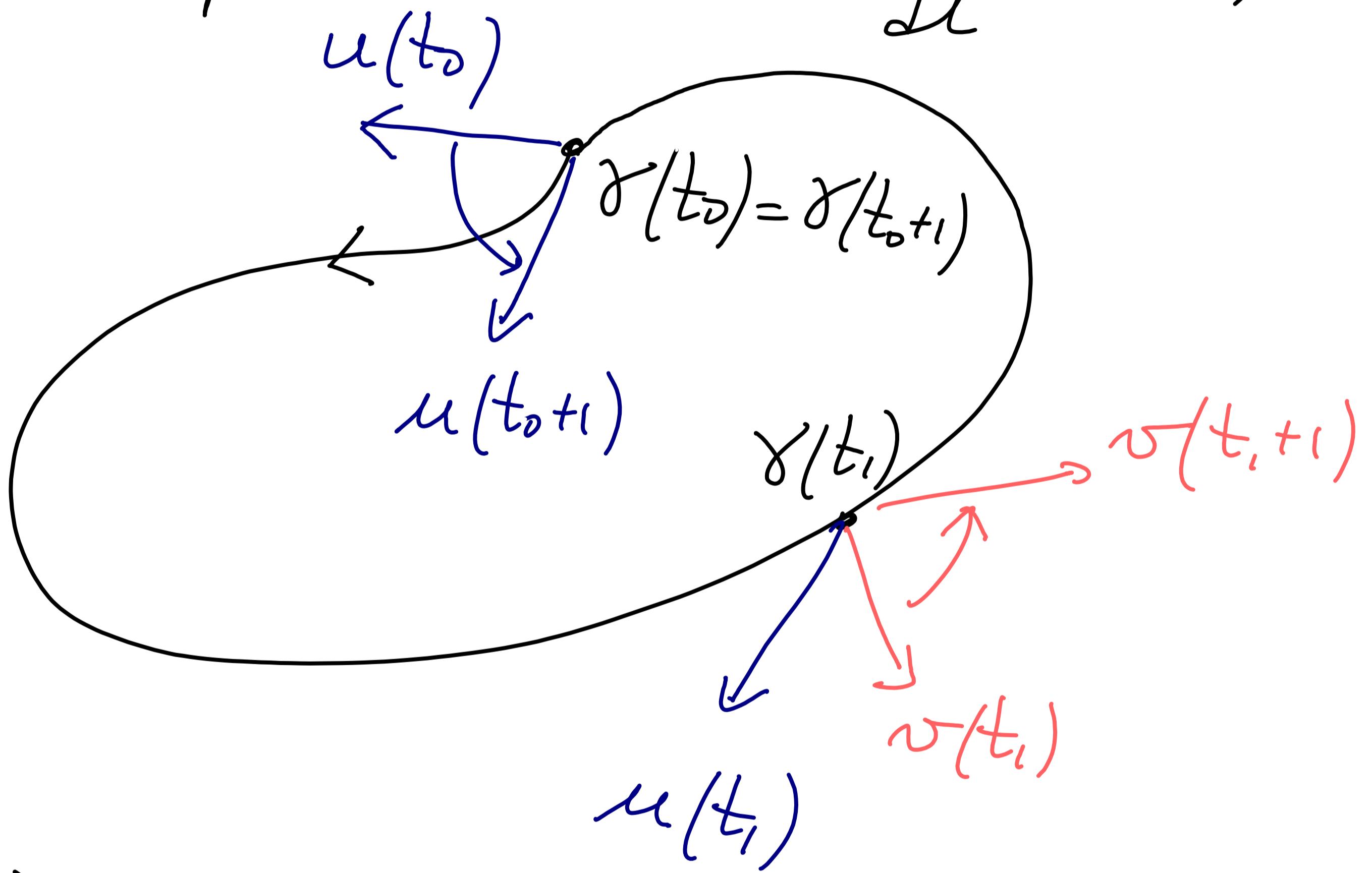
$$\gamma(t+1) = \gamma(t), \quad \forall t \in \mathbb{R},$$

Si $u(t_0) \in T_{\gamma(t_0)} S$ et $u(t)$ suit le

transpat parallèle cad $\frac{Du}{dt} = 0$

Si $v(t_1) \in T_{\gamma(t_1)} S$ et $v(t)$ suit le

transpat parallèle, cad $\frac{Dv}{dt} = 0$,



$$\begin{aligned}
 & \text{on a } (\overset{\curvearrowright}{v(t_1)}, v(t_1+1)) = (v(t_1), u(t_1)) + (u(t_1), v(t_1+1)) \\
 & = (v(t_1), u(t_1)) + (u(t_1-1), v(t_1)) = (u(t_1-1), u(t_1)) \\
 & = (u(t_1), u(t_1+1))
 \end{aligned}$$