

# 1 Lie-Gruppen

Ein Lie-Gruppe ist eine Gruppe und gleichzeitig differenzierbare Mannigfaltigkeit für die gilt:

$$(a, b) \in G \mapsto a^{-1}b$$

ist eine differenzierbare Abbildung. Sei  $L_a$  (bzw.  $R_a$ ) die Translation auf  $G$  von links (bzw. von rechts), d.h.

$$L_a x = ax \quad R_a x = xa \quad \forall a \in G$$

Für  $a \in G$  sei  $ad(a)$  der innere Automorphismus definiert durch:

$$ad(a)(x) := axa^{-1} \quad \forall x \in G$$

Sei  $\mathfrak{g}$  die Algebra der linksinvarianten Vektorfelder auf  $G$ , d.h. die Menge aller Vektorfelder  $X$  auf  $G$  für die gilt:

$$X_{R_a x} = R_{a*} X_x$$

Dann gilt  $\mathfrak{g}$  ist isomorph zu  $T_e G$ . Die Abbildung  $ad(a)$  erzeugt eine Darstellung von  $G$  in  $\mathfrak{g}$ , die sogenannte adjungierte Darstellung, die wir mit  $Ad(a)$  bezeichnen.

$A \in \mathfrak{g}$  erzeugt eine 1-Parametergruppe auf  $G$ . Sei  $a_t$  die Kurve, die die Gleichung

$$L_{a^{-1}*} \dot{a}_t = A_e \quad a_0 = e$$

löst. Wir definieren

$$\exp(A) := a_1 \quad \rightarrow \quad a_t = \exp(ta)$$

Operiere nun  $G$  auf einer differenzierbaren Mannigfaltigkeit  $M$ , d.h.

1. Für alle  $a \in G$  existiert eine  $1 : 1$  Transformation  $x \mapsto xa$  in  $M$
2.  $(a, x) \in G \times M \rightarrow x \in M$  ist differenzierbar.
3.  $x(ab) = (xa)b$

**Bemerkung 1.1** Wir schreiben  $R_a x$  für  $xa$  und  $L_a x$  für  $ax$ . Da  $R_e, L_e$   $1 : 1$  und wegen 3) gilt  $L_e = R_e = id_M$

**Definition 1.2**  $G$  operiert effektiv (bzw. frei) auf  $M \Leftrightarrow R_a x = x$  für alle (bzw. für ein)  $x \in M$ , so ist  $a = e$ .

**Definition 1.3** Operiere  $G$  von rechts auf  $M$ . Sei  $A \in g$ , dann sei  $A^* \in X(M)$  definiert durch:

$$A_x^* := \frac{d}{dt}(\exp(tA)x)_{t=0}$$

wobei  $X(M)$  die Vektorfelder auf  $M$  sind.

**Lemma 1.4** Sei  $G$  Lie-Gruppe und  $M$  differenzierbare Mannigfaltigkeit.  $G$  operiere auf  $M$  von rechts. Die Abbildung

$$\begin{aligned}\sigma : g &\rightarrow X(M) \\ A &\mapsto A^*\end{aligned}$$

ist ein Lie-Algebra-Homomorphismus.

Operiert  $G$  effektiv auf  $M$  so ist  $\sigma$  ein Isomorphismus.

Operiert  $G$  frei auf  $M$  so gilt für jedes  $A \in g \neq 0$ ,  $\sigma(A)$  verschwindet nie auf  $M$ .

## 2 Faserbündel

Sei  $G$  Lie-Gruppe und  $M$  differenzierbare Mannigfaltigkeit.

**Definition 2.1** Ein (diff. bares) Hauptfaserbündel (HFB)  $P(M, G, \pi)$  über  $M$  mit Gruppe  $G$  besteht aus einer (diff. baren) Mannigfaltigkeit  $P$  und einer Operation von  $G$  auf  $P$  mit:

1.  $G$  operiert frei auf  $P$  von rechts

$$(u, a) \in P \times G \rightarrow ua = R_a u \in P$$

2.  $M$  ist Quotient von  $P$  bezüglich der Gruppenoperation von  $G$ , d.h  $M = P/G$  und die kanonische Projektion

$$\pi : P \rightarrow M$$

ist differenzierbar.

3.  $P$  ist lokal trivial, d.h. für alle  $x \in M$  existiert eine Umgebung  $U(x) \subset M$ , sodaß  $\pi^{-1}(U(x))$  isomorph zu  $U \times G$  ist, in dem Sinnes, daß ein Diffeomorphismus

$$\begin{aligned} \Phi : \pi^{-1}(U) &\rightarrow U \times G \\ u &\mapsto (\pi(u), \varphi(u)) \end{aligned}$$

existiert mit

$$\varphi : \pi^{-1}(U) \rightarrow G \text{ und } \varphi(ua) = \varphi(u)a \quad u \in P, a \in G$$

### Bezeichnungen

1. Ein Hauptfaserbündel wird mit  $P(M, G, \pi)$ ,  $P(M, G)$  oder mit  $P$  bezeichnet.
2.  $P$  heißt “totaler Raum” oder “Bündelraum”.
3.  $M$  heißt “Basisraum”
4.  $G$  heißt “Strukturgruppe”
5.  $\pi^{-1}(x)$  heißt “Faser” von  $x$  und ist Untermannigfaltigkeit von  $P$ , diffeomorph zu  $G$ .

**Bemerkung 2.2**  $P(M, G)$  heißt trivial, falls gilt:

$$P = M \times G \text{ und } R_b u = (x, ab) \text{ mit } u = (x, a)$$

**Definition 2.3** Sei  $P$  Hauptfaserbündel. Sei

$$\begin{aligned} \sigma : g &\rightarrow X(P) \\ A &\mapsto A^* \end{aligned}$$

die von der Operation von  $G$  induzierte Abbildung.  $A^*$  heißt Fundamentales Vektorfeld bezüglich  $A$ .

Da die Operation von  $G$  Fasern in sich abbildet, ist  $A_u^*$  tangential an die Faser in  $u$ . Weil  $G$  frei auf  $P$  operiert, verschwindet  $A^*$  genau dann, wenn  $A = 0$ . Daraus folgt, da die Dimension der Faser gleich der Dimension von  $g$  ist, daß die Abbildung:

$$A \rightarrow (A^*)_u$$

ein linearer Isomorphismus auf den Tangentialraum der Faser in  $u$  ist.

**Lemma 2.4** Sei  $A^*$  fundamentales Vektorfeld zu  $A$ . Dann ist für jedes  $A \in G$ ,  $(R_a)_* A^*$  fundamentales Vektorfeld zu  $(Ad(a^{-1}))A$

**Beweis:**  $A^*$  ist induziert von der Kurve  $a_t$  mit  $a_t = \exp(tA)$ . Dann gilt,  $(R_a)_* A^*$  ist induziert von  $R_a R_{a_t} R_{a^{-1}} = R_{a a_t a^{-1}}$ . Des Weiteren ist  $a a_t a^{-1}$  die Einparametergruppe erzeugt von  $(Ad(a^{-1}))A \in g$ .

□

**Definition 2.5** Sei  $P(M, G)$  HFB und  $F$  (diff. bare) Mannigfaltigkeit, auf der  $G$  von links operiert. Das zu  $P$  assoziierte Faserbündel  $E(M, F, G, P)$  mit Standartfaser  $F$  wird wie folgt konstruiert. Sei eine Operation von  $G$  auf  $P \times F$  definiert durch:

$$a : (u, \xi) \in P \times F \mapsto (ua, a^{-1}\xi) \in P \times F$$

$E$  sei definiert als  $P \times_G F$  Quotient bezüglich der obigen Operation. Sei

$$\pi_E : E \rightarrow M$$

die Abbildung, die durch die Abbildung

$$\begin{aligned} P \times F &\rightarrow M \\ u \times \xi &\mapsto \pi(u) \end{aligned}$$

induziert wird.

**Bemerkung 2.6** Es gilt:

$$\pi^{-1}(U) \cong U \times G.$$

Daher ist die Operation von  $G$  auf  $\pi^{-1}(U) \times F$  gegeben durch

$$(x, a, \xi) \mapsto (x, ab, b^{-1}\xi) \quad (x, a, \xi) \in U \times G \times F, b \in G$$

Daher gilt

$$\pi_E^{-1}(U) \cong U \times F$$

$E$  erhält seine differenzierbare Struktur indem wir die Karten

$$U \times F \xrightarrow{\cong} \pi_E^{-1}(U)$$

einführen.

**Lemma 2.7** Sei  $P(M, G)$  HFB und  $E(M, F, G, P)$  das dazu assoziierte Bündel. Für alle  $u \in P$  und  $\xi \in F$  sei  $uf$  definiert als das Bild von  $(u, \xi) \in P \times G$  unter kanonische Projektion  $P \times F \rightarrow E$ . Dann ist jedes  $u$  eine Abbildung von  $F$  nach  $F_x = \pi_E^{-1}(x)$  mit  $\pi(u) = x$  und

$$(ua)\xi = u(a\xi)$$

**Beweis:** Sei  $u$  lokal gleich  $(x, b)$ , dann gilt

$$(ua)\xi = \overline{(x, ab, \xi)} = \overline{(x, b, a\xi)} = u(a\xi)$$

□

**Beispiel 1:** Rahmenbündel  $L(M)$

Sei  $M$  Mfg.,  $\dim M = n$

Ein linearer Rahmen  $u$  an einem Punkt  $x \in M$  ist eine geordnete Basis  $\{X_1, \dots, X_n\}$  von  $T_x M$ . Sei

$$L_x(M) := \{u \mid u \text{ ist linearer Rahmen in } x\}$$

Sei  $L(M) = \bigsqcup_{x \in M} L_x(M)$  disjunkte Vereinigung.

Behauptung:  $L(M)$  ist HFB.

Beweis: Sei  $GL(n; \mathbb{R})$  die Gruppe der invertierbaren  $n \times n$ -Matrizen.  $GL(n; \mathbb{R})$  operiert auf  $L(M)$  wie folgt:

Sei  $a = (a_{ij}) \in GL(n; \mathbb{R})$  und  $u = (X_1, \dots, X_n) \in L_x$ .  $ua = (Y_1, \dots, Y_n) \in L_x$  sei definiert durch:

$$Y_j = \sum_{i=1}^n a_{ij} X_i$$

Eine differenzierbare Struktur wird am Ende eingeführt.

1.  $G$  operiert offensichtlich frei auf  $L(M)$ .

2. Sei

$$\begin{array}{rccc} \pi : & L(M) & \rightarrow & M \\ & u \in L_x & \mapsto & x \end{array}$$

Es gilt

$$\pi(u) = \pi(v) \Rightarrow v, u \in L_x(M) \Rightarrow \exists a \in GL(n; \mathbb{R}) : v = ua$$

Daraus folgt:

$$M = P/G$$

3. Seien  $(\partial x_1, \dots, \partial x_n)$  lokale Koordinaten in  $U \subset M$ . Dann läßt sich jeder Rahmen  $u = (X_1, \dots, X_n)$  eindeutig darstellen durch

$$X_i := \sum_{j=1}^n X_{ij} \partial x_j$$

wobei  $(X_{ij}) \in GL(n; \mathbb{R})$ . Daraus folgt, daß  $\pi^{-1}(U)$  1 : 1 mit  $U \times GL(n; \mathbb{R})$  ist.

Die differenzierbare Struktur erhält man nun durch die Karten

$$U \times GL(n; \mathbb{R}) \longrightarrow \pi^{-1}(U)$$

**Beispiel 2:** Das Tangentialbündel  $T(M)$ .

Operiere  $GL(n; \mathbb{R})$  von links auf  $\mathbb{R}^n$  durch Matrixmultiplikation auf Vektoren bezüglich der Standartbasis. Das Tangentialbündel  $T(M)$  sei das zu  $L(M)$  assoziierte Faserbündel mit Standartfaser  $\mathbb{R}^n$ . Dann ist  $T(M)$  lokal diffeomorph zu  $U \times \mathbb{R}^n$  und die Fasern über  $x$  sind die Tangentialräume  $T_x(M)$ . Das wird anschaulich, wenn wir die in Lemma 2.7 erwähnte Abbildung

$$u : \mathbb{R}^n \longrightarrow \pi_E^{-1}(x) \text{ mit } x = \pi(u)$$

betrachten. Sei  $e_1, \dots, e_n$  die Standartbasis auf  $\mathbb{R}^n$ . Dann definieren wir für  $u = \{X_1, \dots, X_n\} \in L_x(M)$  die Abbildung:

$$ue_i := X_i$$

durch lineare Fortsetzung. Es ist klar das gilt:

$$(ua)\xi = u(a\xi)$$

**Definition 2.8** Ein Schnitt eines Bündels  $E(M, F, G, P)$  ist eine Abbildung

$$s : M \rightarrow E$$

für die gilt  $\pi_E \circ s = id_M$

### 3 Zusammenhänge auf Hauptfaserbündeln

Sei  $P(M, G)$  HFB. Für  $u \in P$  bezeichne  $G_u$  den Unterraum von  $T_u(P)$ , der tangential an die Faser  $\pi^{-1}(x)$  mit  $x = \pi(u)$  liegt.

**Definition 3.1** Ein Zusammenhang  $\Gamma$  in  $P$  ist die Zuordnung eines Unterraums  $Q_u \subset T_u(P)$ , sodaß für alle  $u \in P$  gilt:

1.  $T_u(P) = G_u + Q_u$  (direkte Summe)
2.  $Q_{ua} = R_{a*}Q_u \quad \forall u \in P, a \in G$
3.  $Q_u$  hängt differenzierbar von  $u$  ab.

**Bezeichnungen :**

1.  $G_u$  heißt „vertikaler Unterraum“,  $Q_u$  heißt „horizontaler Unterraum“
2. Ein Vektor  $X$  heißt vertikal (bzw. horizontal) falls  $X \in G_u$  (bzw.  $X \in Q_u$ ).
3. Jedes  $X \in T_u(P)$  kann eindeutig geschrieben werden als:

$$X = Y + Z \quad Y \in G_u, Z \in Q_u$$

Dann heißen  $Y =: vX$  vertikale und  $Z =: hX$  horizontale Komponente von  $X$ .

**Definition 3.2** Sei  $\omega$  g-wertige 1-Form mit:

$$\begin{array}{ccc} \omega : & T_u(P) & \rightarrow g \\ & X & \mapsto A \end{array}$$

wobei  $(A^*)_u = vX$ .  $\omega$  heißt „Zusammenhangsform“ zu  $\Gamma$ .

**Lemma 3.3** Die Zusammenhangsform  $\omega$  erfüllt die folgenden Eigenschaften:

1.  $\omega((A^*)_u) = A$  für alle  $u \in P, A \in g$
2.  $(R_a)^* \omega = Ad(a^{-1})\omega \quad d.h. \quad \omega((R_a)_* X) = Ad(a^{-1})\omega(X)$   
für alle  $X \in T_u(P), a \in G$

Umgekehrt existiert für jede g-wertige 1-Form  $\omega$ , die 1) und 2) erfüllt, ein eindeutiger Zusammenhang  $\Gamma$  mit Zusammenhangsform  $\omega$ .

**Beweis:** 1. ist klar.

Da man jedes Vektorfeld auf  $P$  eindeutig in horizontalen und vertikalen Anteil zerlegen kann, betrachten wir die Fälle  $X$  ist horizontal und  $X$  ist vertikal.

2a.) Sei  $X$  horizontal, dann gilt  $R_{a*}(X)$  ist horizontal:

$$\Rightarrow R_a^*(\omega(X)) = \omega(R_{a*}(X)) = 0 \quad \text{und} \quad Ad(a^{-1})\omega(X) = 0$$

2b.) Sei  $X$  vertikal. Dann können wir annehmen, daß  $X$  ein fundamentales Vektorfeld  $A^*$  ist. Dann ist  $R_{a*}(X)$  fundamentales Vektorfeld zu  $Ad(a^{-1})A$  und es gilt:

$$(R_a^*)\omega_u(X) = \omega_{ua}((R_a)_*X) = \omega_{ua}((Ad(a^{-1})A)^*) = Ad(a^{-1})A = Ad(a^{-1})(\omega_u(X))$$

Sei nun umgekehrt  $\omega$  mit 1. und 2. gegeben. Wir definieren:

$$Q_u := \{X \in T_u P \mid \omega_u(X) = 0\}$$

Behauptung:  $u \mapsto Q_u$  ist ein Zusammenhang.

□

Sei  $G_u$  der Tangentialraum an die Faser in  $u$ . Es gilt:

$$\dim T_u(P) = \dim(\text{im}(\omega_u)) + \dim(\ker(\omega_u))$$

Da  $\ker(\omega_u) = Q_u$ ,  $g$  isomorph zu  $G_u$  ist und  $Q_u \cap G_u = \emptyset$  gilt:

$$T_u(P) = G_u + Q_u$$

Sei  $X \in Q_u$ , dann gilt:

$$\omega_{ua}(R_{a*}X) = R_a^*\omega_u(X) = Ad(a^{-1})\omega_u(X) = 0$$

Sei  $Y \in Q_{ua}$ , dann gilt:

$$\omega_{uaa^{-1}}(R_{a^{-1}*}Y) = R_{a^{-1}}^*\omega_{ua}(Y) = Ad(a^1)\omega_{ua}(Y) = 0$$

daraus folgt:

$$R_a^*Q_u = Q_{ua} \quad \forall u \in P, a \in G$$

□

□

Die Projektion  $\pi : P \rightarrow M$  induziert  $d\pi : T_u(P) \rightarrow T_x(M)$  wobei  $u \in P$  und  $\pi(u) = x$ .

**Definition 3.4** Sei  $\Gamma$  gegeben. Dann gilt:

$$d\pi : Q_u \rightarrow T_x(M) \quad u \in P, \pi(u) = x$$

ist ein Vektorraumisomorphismus.

⊓

1.  $\dim Q_u = \dim T_x M$  ist klar, da  $P$  lokal diffeomorph ist zu  $U \times G$

2.  $d\pi(X) = 0 \Rightarrow X \in G_u \Rightarrow X \notin Q_u$

⊲

Der Horizontale Lift eines Vektorfeldes  $X$  auf  $M$  ist das eindeutige horizontale Vektorfeld  $X^P$  auf  $P$ , für das gilt

$$d\pi(X_u^*) = X_{\pi(u)} \quad \forall u \in P$$

### 3.1 Krümmungsform und Strukturgleichung

**Definition 3.5** Sei  $P(M, G)$  Hauptfaserbündel und  $\rho$  sei eine Darstellung von  $G$  in einem endlichdimensionalen Vektorraum  $V$ . Eine pseudotensorielle Form vom Grad  $r$  auf  $P$  vom Typ  $(\rho, V)$ , ist eine  $V$ -wertige  $r$ -Form  $\varphi$  auf  $P$  für die gilt:

$$R_a^* \varphi = \rho(a^{-1}) \varphi \quad a \in G$$

$\varphi$  heißt tensorielle Form falls gilt:

$$\varphi(X_1, \dots, X_r) = 0$$

sobald ein Vektor  $X_i$  vertikal ist.

Sei  $\Gamma$  Zusammenhang auf  $P$  mit  $T_u(P) = G_u + Q_u$  und

$$h : T_u(P) \rightarrow Q_u$$

sei die Projektion auf den horizontalen Raum.

**Lemma 3.6** Sei  $\varphi$  pseudotensorielle  $r$ -Form auf  $P$  vom Typ  $(\rho, V)$ , dann gilt:

1. Sei  $\varphi h$  definiert als

$$(\varphi h)_u(X_1, \dots, X_r) = \varphi_u(hX_1, \dots, hX_r)$$

Dann ist  $\varphi h$  tensorielle  $r$ -Form von Typ  $(\rho, V)$ .

2.  $d\varphi$  ist eine pseudotensorielle  $(r+1)$ -Form vom Typ  $(\rho, V)$ .

3. Die  $(r+1)$ -Form  $D\varphi := (d\varphi)h$  ist eine tensorielle Form vom Typ  $(\rho, V)$ .

**Beweis:**

1. folgt daraus, daß gilt

$$h \circ R_{a*} = R_{a*} \circ h$$

□

$$R_{a*}(hX + vX) = \underbrace{R_{a*}(hX)}_{\text{horizontal}} + \underbrace{R_{a*}(vX)}_{\text{vertikal}} = h(R_{a*}X) + v(R_{a*}X)$$

aus der Eindeutigkeit der Zerlegung folgt das gewünschte.

└

Es gilt

$$\begin{aligned} R_a^*(\varphi h)_u(X_1, \dots, X_r) &= (\varphi h)_{ua}(R_{a*}X_1, \dots, R_{a*}X_r) \\ &= (\varphi)_{ua}(hR_{a*}X_1, \dots, hR_{a*}X_r) \\ &= (\varphi)_{ua}(R_{a*}hX_1, \dots, R_{a*}hX_r) \\ &= R_a^*(\varphi)_u(hX_1, \dots, hX_r) \\ &= \rho(a^{-1})(\varphi)_u(hX_1, \dots, hX_r) \\ &= \rho(a^{-1})(\varphi h)_u(X_1, \dots, X_r) \end{aligned}$$

Sei nun  $X_i$  vertikal, dann gilt  $hX_i = 0 \rightarrow (\varphi h)(X_1, \dots, hX_i, \dots, hX_r) = 0$

2. Folgt genauso aus der Tatsache das gilt:

$$d \circ R_a^* = R_a^* \circ d$$

3. folgt aus 1) & 2)

Die Form  $D\varphi = (d\varphi)h$  heißt äußere kovariante Ableitung von  $\varphi$

**Definition 3.7** Sei  $\rho = Ad$  die adjungierte Darstellung von  $G$  in der Lie-Algebra  $g$ . Dann ist die Zusammenhangsform  $\omega$  pseudotensorielle 1-Form vom Typ  $(\rho, g)$  oder auch  $adG$ .

Sei  $\Omega := D\omega$  tensorielle 2-Form vom Typ  $adG$ .  $\Omega$  heißt Krümmungsform von  $\omega$ .

**Theorem 3.8 (Strukturgleichung)**

Sei  $\omega$  Zusammenhangsform und  $\Omega$  Krümmungsform. Dann gilt:

$$d\omega(X, Y) = -\frac{1}{2}[\omega(X), \omega(Y)] + \Omega(X, Y) \quad \text{für } X, Y \in T_u(P), u \in P$$

**Beweis:** Da wir  $X, Y$  eindeutig in vertikalen und horizontalen Anteil zerlegen können und  $\Omega$  linear auf beiden Stellen ist, betrachten wir:

1.  $X, Y$  seien horizontal. Dann gilt:

$$d\omega(X, Y) = d\omega(hX, hY) = D\omega(X, Y) = \Omega(X, Y) - \frac{1}{2} \underbrace{[\omega(X), \omega(Y)]}_{=0}$$

2.  $X, Y$  seien vertikal. Dann können wir annehmen, daß  $X = A^*, Y = B^*$  in  $u$ , wobei  $A^*, B^*$  fundamentale Vektorfelder sind.

$$\begin{aligned} 2d\omega(A^*, B^*) &= A^*(\omega(B^*)) - B^*(\omega(A^*)) - \omega([A^*, B^*]) \\ &= -\omega([A, B]^*) = -[A, B] = -[\omega(X), \omega(Y)] \end{aligned}$$

Da gilt  $\omega(A^*) = A$ ,  $[A^*, B^*] = [A, B]^*$ . Weiter ist

$$\Omega(X, Y) = d\omega(hX, hY) = 0$$

3. Sei  $X$  horizontal,  $Y$  vertikal. Wir setzen  $X$  horizontal zu einem Vektorfeld  $X$  fort, sei  $Y = A^*$  in  $u$ . Da die rechte Seite der Gleichung verschwindet bleibt zu zeigen  $d\omega(X, A^*) = 0$ . Es gilt:

$$2d\omega(X, A^*) = X(\omega(A^*)) - A^*(\omega(X)) - \omega([X, A^*]) = -\omega([X, A^*])$$

Es bleibt zu zeigen: Ist  $X$  horizontal, so auch  $[X, A^*]$ .

□

Sei  $A^*$  induziert durch  $R_{a_t}$  wobei  $a_t$  1-Parametergruppe zu  $A \in G$ . Dann gilt:

$$[X, A^*] = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} [R_{a_t*}(X) - X]$$

Nun sind  $X$  und  $R_{a_t}X$  horizontal, damit auch  $[X, A^*]$ .

□

□

**Theorem 3.9** (*Bianchi Identität*)

$$D\Omega = 0$$

### 3.2 Parallelverschiebung und horizontaler Lift

**Definition 3.10** Ein horizontaler Lift einer Kurve  $\tau = x_t$ ,  $a \leq t \leq b$  in  $M$  ist eine horizontale Kurve  $\tau^* = u_t$ , sodaß gilt:

$$\pi(u_t) = x_t \quad a \leq t \leq b$$

**Bemerkung 3.11** Dieser Lift hängt wie folgt mit dem Lift von Vektorfeldern zusammen. Sei  $X^*$  Lift von  $X$ , dann ist die Intergralkurve von  $X^*$  durch  $u_0$  der Lift der Intergralkurve von  $X$  durch  $\pi(u_0) = x_0$ .

**Lemma 3.12** Sei  $\tau = x_t$ ,  $0 \leq t \leq 1$   $C^1$ -Kurve in  $M$ , dann gilt: Für alle  $u \in P$  mit  $\pi(u) = x_0$  existiert ein eindeutiger Lift  $\tau^* = u_t$  von  $\tau$ , sodaß  $u = u_0$ .

**Beweis:** lang!

Wir haben nun durch die Hochhebung von  $\tau$  zu  $\tau^*$  eine Abbildung  $\tau : \pi^{-1}(x_0) \rightarrow \pi^{-1}(x_1)$ .

**Definition 3.13** Die Abbildung  $\tau : \pi(x_0) \rightarrow \pi(x_1)$  heißt parallele Verschiebung entlang  $\tau$ . Aufgrund des folgenden Lemmas ist  $\tau$  ein Isomorphismus.

**Lemma 3.14** Die Parallelverschiebung vertauscht mit den Operationen von  $G$  auf  $P$ , d.h.:

$$\tau \circ R_a = R_a \circ \tau \quad \forall a \in G$$

**Definition 3.15** Auf  $E$  wird der Zusammenhang, d.h. der horizontale Unterraum  $Q_\omega$  und der vertikale Unterraum  $F_\omega$  von  $T_\omega E$  wie folgt definiert:

1. Sei  $F_\omega$  der Tangentialraum an die Faser in  $\omega$ .

2. Betrachte die Abbildung:

$$\begin{aligned} P \times F &\rightarrow E \\ u \times \xi &\mapsto u\xi \end{aligned}$$

Sei nun  $(u, \xi)$  so, daß  $u\xi = \omega$ . Dann halte  $\xi$  fest und sei  $f$  definiert als:

$$\begin{aligned} f : P &\rightarrow E \\ f(v) &= v\xi \end{aligned}$$

Dann sei:

$$Q_\omega := f_*(Q_u)$$

Der Raum  $Q_\omega$  ist unabhängig von der Wahl von  $(u, \xi)$  und es gilt:

$$T_\omega E = Q_\omega + F_\omega \quad \text{direkte Summe}$$

□

habe ich keine Lust zu

└

**Definition 3.16** Analog zum horizontalen Lift und der Parallelverschiebung auf  $P$  werden Lift und Parallelverschiebung auf  $E$  definiert.

### 3.3 Kovariante Ableitung in Vektorbündeln

Sei  $F = \mathbb{R}, \mathbb{C}$ .  $GL(M, F)$  operiere auf  $F^m$  durch Multiplikation von links. Sei  $P(M, G)$  HFB und  $\rho$  eine Darstellung von  $G$  nach  $GL(M, F^m)$ . Dann sei  $E(M, F^m, G, P)$  das assoziierte Bündel mit Standartfaser  $F^m$ , wobei  $G$  durch  $\rho$  auf  $F^m$  operiert.

Sei  $S$  die Menge der Schnitte

$$s : E \rightarrow M$$

Wie bereits bekannt ist  $S$  ein  $F$ -Vektorraum und ein Modul über den  $F$ -wertigen Funktionen.

**Definition 3.17** Sei  $\varphi$  Schnitt in  $E$ , definiert auf  $\tau = x_t$ , sodaß

$$\pi_E \circ \varphi(x_t) = x_t \quad \forall t$$

Sei  $\dot{x}_t$  Tangentialvektor an  $\tau$  in  $X_t$ . Dann sei für jedes  $t$  die kovariante Ableitung  $\nabla_{\dot{x}_t} \varphi$  von  $\varphi$  in Richtung  $\dot{x}_t$  definiert durch:

$$\nabla_{\dot{x}_t} \varphi := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} [\tau_t^{t+h}(\varphi(x_{t+h})) - \varphi(x_t)]$$