
BOLLETTINO UNIONE MATEMATICA ITALIANA

FRANCESCO GUGLIELMINO

**Corrispondenze puntuali fra due varietà a
tre dimensioni che conservano le curve
aventi nulla la seconda curvatura.**

Bollettino dell'Unione Matematica Italiana, Serie 3, Vol. 12
(1957), n.1, p. 57–60.

Zanichelli

<http://www.bdim.eu/item?id=BUMI_1957_3_12_1_57_0>

L'utilizzo e la stampa di questo documento digitale è consentito liberamente per motivi di ricerca e studio. Non è consentito l'utilizzo dello stesso per motivi commerciali. Tutte le copie di questo documento devono riportare questo avvertimento.

*Articolo digitalizzato nel quadro del programma
bdim (Biblioteca Digitale Italiana di Matematica)
SIMAI & UMI*

<http://www.bdim.eu/>

Corrispondenze puntuali fra due varietà a tre dimensioni che conservano le curve aventi nulla la seconda curvatura.

Nota di FRANCESCO GUGLIELMINO (a Catania)

Sunto. - *Si veda il n. 1.*

1. Siano V_3 e V_3' due varietà metriche a tre dimensioni messe in corrispondenza puntuale biunivoca. Riferite le due varietà alle stesse coordinate, supponiamo che esse siano caratterizzate rispettivamente da

$$ds^2 = a_{ij} dx_i dx_j$$

e

$$ds'^2 = a'_{ij} dx_i dx_j.$$

Denotiamo, poi, con $\left\{ \begin{smallmatrix} ij \\ h \end{smallmatrix} \right\}$ e $\left\{ \begin{smallmatrix} ij \\ h \end{smallmatrix} \right\}'$ i simboli di CHRISTOFFEL di

seconda specie per le due varietà e poniamo

$$c_{ij}^h = \left\{ \begin{smallmatrix} ij \\ h \end{smallmatrix} \right\}' - \left\{ \begin{smallmatrix} ij \\ h \end{smallmatrix} \right\}.$$

È noto che la corrispondenza fra le due varietà conserva le geodetiche (curve aventi nulla la prima curvatura) allora e solo quando

$$(1) \quad \begin{aligned} 2\rho_{ij}^j - \rho_{ii}^i &= 0 \quad (i, j = 1, 2, 3; j \neq i), \\ \rho_{ij}^h &= 0 \quad (i, j, h = 1, 2, 3; j \geq i; h \neq i, j) \end{aligned}$$

per qualunque coppia di punti corrispondenti.

Scopo della presente Nota è dimostrare che le quindici condizioni (1) sono anche necessarie e sufficienti perchè la corrispondenza fra V_3 e V_3' sia tale che si corrispondano le curve aventi nulla (identicamente) la seconda curvatura ⁽¹⁾.

2. Sia L una curva di V_3 . Il versore tangenziale ad L in un punto generico ha le componenti controvarianti

$$t^i = \frac{dx_i}{ds} \quad (i = 1, 2, 3).$$

(1) Questa ricerca era stata proposta da P. NALLI: *Equazioni indipendenti dalla scelta delle variabili e caratterizzazione di varietà metriche*, « Boll. U. M. I. » Serie III, anno X, n. 2, pp. 135-146 (pag. 139).

Il derivato di tale versore lungo L ha, allora, le componenti

$$\sigma^i = \frac{d^2 x_i}{ds^2} + \left\{ \begin{matrix} hk \\ i \end{matrix} \right\} \frac{dx_h}{ds} \frac{dx_k}{ds} \quad (i = 1, 2, 3);$$

inoltre, il derivato secondo ha le componenti

$$\tau^i = \frac{d^3 x_i}{ds^3} + 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ i \end{matrix} \right\} \frac{d^2 x_h}{ds^2} \frac{dx_k}{ds} + S(h, i, k, l) \frac{dx_h}{ds} \frac{dx_k}{ds} \frac{dx_l}{ds} \quad (i = 1, 2, 3),$$

dove

$$S(h, i, k, l) = \frac{\partial}{\partial x_l} \left\{ \begin{matrix} hk \\ i \end{matrix} \right\} + \left\{ \begin{matrix} hp \\ i \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} kl \\ p \end{matrix} \right\}.$$

Se la seconda curvatura di L è nulla, risulta nullo il determinante

$$\begin{vmatrix} t^1 & t^2 & t^3 \\ \sigma^1 & \sigma^2 & \sigma^3 \\ \tau^1 & \tau^2 & \tau^3 \end{vmatrix}$$

e la terza riga di questo determinante è combinazione lineare delle prime due che, come si vede facilmente ⁽²⁾, non sono proporzionali.

Quindi, se la seconda curvatura di L è nulla in ogni punto, lungo L sono soddisfatte le equazioni seguenti:

$$(2) \quad \frac{d^3 x_i}{ds^3} = \alpha(s) \frac{dx_i}{ds} + \beta(s) \frac{d^2 x_i}{ds^2} + \beta(s) \left\{ \begin{matrix} hk \\ i \end{matrix} \right\} \frac{dx_h}{ds} \frac{dx_k}{ds} - 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ i \end{matrix} \right\} \frac{d^2 x_h}{ds^2} \frac{dx_k}{ds} - \\ S(h, i, k, l) \frac{dx_h}{ds} \frac{dx_k}{ds} \frac{dx_l}{ds} \quad (i = 1, 2, 3),$$

dove $\alpha(s)$ e $\beta(s)$ sono due convenienti funzioni.

Viceversa, se le funzioni $x_1(s)$, $x_2(s)$, $x_3(s)$, $\alpha(s)$ e $\beta(s)$ soddisfano le (2) e, inoltre, risulta

$$(3) \quad a_{ij} \frac{dx_i}{ds} \frac{dx_j}{ds} = 1,$$

la curva di equazioni parametriche

$$x_i = x_i(s) \quad (i = 1, 2, 3)$$

è riferita all'arco ed ha, qualora non sia una geodetica di V_3 , la seconda curvatura nulla.

(2) Essendo $a_{ij} t^i t^j = 1$ e $a_{ij} t^i \sigma^j = 0$, se fosse $\sigma^i = \lambda t^i$ ($i = 1, 2, 3$), sarebbe $\lambda = 0$ e, quindi, $\sigma^i = 0$.

Allora, la ricerca delle curve di V_3 aventi nulla la seconda curvatura si riduce alla risoluzione del sistema formato dalle (2) e (3). Se come variabile indipendente si assume x_1 invece di s , dal sistema precedente, ricordando che, come è noto dall'analisi, si ha:

$$\frac{d^3x_r}{dx_1^3} = \frac{\frac{d^3x_r}{ds^3} \left(\frac{dx_1}{ds}\right)^2 - 3 \frac{d^2x_r}{ds^2} \frac{dx_1}{ds} \frac{d^2x_1}{ds^2} + 3 \frac{dx_r}{ds} \left(\frac{d^2x_1}{ds^2}\right)^2 - \frac{dx_r}{ds} \frac{dx_1}{ds} \frac{d^3x_1}{ds^3}}{\left(\frac{dx_1}{ds}\right)^5} \quad (r=2, 3),$$

si deduce il seguente:

$$(4) \quad \frac{d^3x_r}{dx_1^3} = \left\{ \frac{d^3x_r}{dx_1^3} + \left\{ \begin{matrix} hk \\ r \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_r}{dx_1} \right\} \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} \left\{ \gamma(x_1) + \right. \\ \left. 3 \left[\begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \middle| \frac{dx_r}{dx_1} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ r \end{matrix} \right\} \right] \frac{d^2x_h}{dx_1^2} \frac{dx_k}{dx_1} + \right. \\ \left. \left[S(h, 1, k, l) \frac{dx_r}{dx_1} - S(h, r, h, l) \right] \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} \frac{dx_l}{dx_1} \right\} \quad (r=2, 3)$$

dove

$$\gamma(x_1) = \frac{\beta(s)}{dx_1} - 3 \frac{\frac{d^2x_1}{ds^2}}{\left(\frac{dx_1}{ds}\right)^2}$$

(al secondo membro bisogna pensare s come funzione di x_1).

Eliminando $\gamma(x_1)$ fra le equazioni (4) si perviene, infine, all'equazione differenziale seguente:

$$(5) \quad \frac{d^3x_2}{dx_1^3} \frac{d^2x_3}{dx_1^2} - \frac{d^3x_3}{dx_1^3} \frac{d^2x_2}{dx_1^2} + \frac{d^3x_2}{dx_1^3} \left[\left\{ \begin{matrix} hk \\ 3 \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_3}{dx_1} \right] \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} + \\ \frac{d^2x_3}{dx_1^2} \left[\left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_2}{dx_1} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 2 \end{matrix} \right\} \right] \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} + 3 \left(\frac{d^2x_2}{dx_1^2} \right)^2 \left[\left\{ \begin{matrix} 2k \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_3}{dx_1} - \left\{ \begin{matrix} 2k \\ 3 \end{matrix} \right\} \right] \frac{dx_h}{dx_1} + \\ 3 \frac{d^2x_2}{dx_1^2} \frac{d^2x_3}{dx_1^2} \left[\left\{ \begin{matrix} 2k \\ 2 \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} 3k \\ 3 \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} 2k \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_2}{dx_1} + \left\{ \begin{matrix} 3k \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_3}{dx_1} \right] \frac{dx_h}{dx_1} + \\ 3 \left(\frac{d^2x_3}{dx_1^2} \right)^2 \left[\left\{ \begin{matrix} 3k \\ 2 \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} 3k \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_2}{dx_1} \right] \frac{dx_h}{dx_1} + \\ \frac{d^2x_2}{dx_1^2} \left\{ \begin{matrix} hk \\ 3 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 2l \\ 2 \end{matrix} \right\} - 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ 2 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 2l \\ 3 \end{matrix} \right\} - S(h, 3, k, l) + 3 \left[\left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 2l \\ 3 \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 3 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 2l \\ 1 \end{matrix} \right\} \right] \frac{dx_2}{dx_1} + \\ \left[3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ 2 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 2l \\ 1 \end{matrix} \right\} - 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 2l \\ 2 \end{matrix} \right\} + S(h, 1, k, l) \right] \frac{dx_2}{dx_1} \left\{ \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} \frac{dx_l}{dx_1} + \right.$$

$$\begin{aligned}
& \frac{d^2 x_3}{dx_1^2} \left\{ \begin{matrix} hk \\ 3 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 3l \\ 2 \end{matrix} \right\} - 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ 2 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 3l \\ 3 \end{matrix} \right\} + S(h, 2, k, l) + \\
& 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 3l \\ 3 \end{matrix} \right\} - 3 \left\{ \begin{matrix} hk \\ 3 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 3l \\ 1 \end{matrix} \right\} - S(h, 1, k, l) \left] \frac{dx_2}{dx_1} + \right. \\
& 3 \left[\left\{ \begin{matrix} hk \\ 2 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 3l \\ 1 \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \left\{ \begin{matrix} 3l \\ 2 \end{matrix} \right\} \right] \frac{dx_3}{dx_1} \left. \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} \frac{dx_l}{dx_1} + \right. \\
& \left\{ \begin{matrix} ij \\ 3 \end{matrix} \right\} S(h, 2, k, l) - \left\{ \begin{matrix} ij \\ 2 \end{matrix} \right\} S(h, 3, k, l) + \\
& \left[\begin{matrix} ij \\ 1 \end{matrix} \right\} S(h, 3, k, l) - \left\{ \begin{matrix} ij \\ 3 \end{matrix} \right\} S(h, 1, k, l) \left] \frac{dx_2}{dx_1} + \right. \\
& \left. \left[\left\{ \begin{matrix} ij \\ 2 \end{matrix} \right\} S(h, 1, k, l) - \left\{ \begin{matrix} ij \\ 1 \end{matrix} \right\} S(h, 2, k, l) \right] \frac{dx_3}{dx_1} \right] \frac{dx}{dx_1} \frac{dx_j}{dx_1} \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} \frac{dx_l}{dx_1} = 0.
\end{aligned}$$

Concludendo: lungo una curva di V_3 avente nulla la seconda curvatura è soddisfatta l'equazione differenziale (5) e, inversamente, se due funzioni

$$(6) \quad x_2 = f(x_1) \quad \text{e} \quad x_3 = g(x_1)$$

soddisfano la (5), la curva di equazioni (6) ha, qualora non sia una geodetica di V_3 , la seconda curvatura nulla.

3. Siamo ora in grado di dimostrare quanto è affermato alla fine del n. 1. Osserviamo subito che condizione necessaria e sufficiente affinchè la corrispondenza fra V_3 e V_3' conservi le curve aventi nulla la seconda curvatura è che l'equazione differenziale (5) coincida con l'analogia per V_3' . Basterà, allora, provare che le (1) sono condizioni necessarie e sufficienti perchè l'equazione (5) coincida con l'analogia per V_3' .

Le (1) sono necessarie. Infatti, se la (5) coincide con l'analogia equazione per V_3' , si ha $\left(\text{identicamente rispetto a } x_1, x_2, x_3, \frac{dx_2}{dx_1}, \frac{dx_3}{dx_1} \right)$:

$$(7) \quad \sum_{hk} \left[\left\{ \begin{matrix} hk \\ r \end{matrix} \right\} - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\} \frac{dx_r}{dx_1} \right] \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} = \sum_{hk} \left[\left\{ \begin{matrix} hk \\ r \end{matrix} \right\}' - \left\{ \begin{matrix} hk \\ 1 \end{matrix} \right\}' \frac{dx_r}{dx_1} \right] \frac{dx_h}{dx_1} \frac{dx_k}{dx_1} \quad (r = 2, 3)$$

e le (7) implicano le (1).

Le (1) sono sufficienti. Infatti, se sono vere le (1), non solo hanno luogo le identità (7) ma tutti i coefficienti del primo membro della (5) considerato come polinomio in $\frac{d^3 x_2}{dx_1^3}, \frac{d^3 x_3}{dx_1^3}, \frac{d^2 x_2}{dx_1^2}, \frac{d^2 x_3}{dx_1^2}$ risultano identicamente eguali agli analoghi coefficienti per la varietà V_3' . Ciò si prova con calcoli piuttosto lunghi che non offrono, però, alcuna difficoltà.