

Über Differentialkomitanten der linearen Übertragungen

von M. LORENS (Katowice)

Einleitung. In vorliegender Note suchen wir die Differentialkomitanten von linearen Übertragungen (vgl. [1], S. 148, bzw. [3], S. 138). Dieses Problem wurde von J. A. Schouten in [3] (S. 105 und S. 138) für symmetrische Übertragung gelöst. Die Lösung ist im folgenden Reduktionssatz enthalten:

REDUKTIONSSATZ. *Ist ein Affinor X eine Differentialkomitante $(s-1)$ -ter Ordnung einer symmetrischen Übertragung, so ist X eine algebraische Komitante des Krümmungstensors und seiner kovarianten Ableitungen bis zur $(s-2)$ -ten Ordnung einschließlich (vgl. [3], S. 138).*

Hier möchten wir dieses Ergebnis für $s = 2$ auf die nichtsymmetrischen Übertragungen verallgemeinern. Unsere Betrachtungen werden mit Hilfe der Funktionalgleichungen ohne irgendwelche Regularitätsvoraussetzungen durchgeführt.

Ein ähnliches Problem wurde von A. Móor behandelt. In der Arbeit [2] hat er einige Ergebnisse über die Differentialkomitanten erster Ordnung von den Übertragungsparametern erhalten, welche Tensoren der Valenz $(1, 3)$ sind. In seinen Betrachtungen setzt er aber voraus, daß die auftretenden Funktionen der Klasse C_1 sind und gewisse zusätzliche Bedingungen erfüllen.

I. Es sei L^n eine n -dimensionale Mannigfaltigkeit mit einer linearen Übertragung. Wir haben also auf dieser Mannigfaltigkeit ein geometrisches Objekt A_{jk}^i mit der nachstehenden Transformationsformel:

$$(1.1) \quad \tilde{A}_{jk}^i = B_j^s B_k^t A_r^i A_{st}^r + A_r^i B_{jk}^r, \quad i, j, k, r, s, t = 1, \dots, n.$$

\tilde{A}_{jk}^i bzw. A_{st}^r sind die Komponenten dieses Objektes in Koordinatensystem (\tilde{x}^i) bzw. (x^i) ; $A_k^i = \partial \tilde{x}^i / \partial x^k$, $A_{jk}^i = \partial^2 \tilde{x}^i / \partial x^j \partial x^k$ bedeuten die ersten bzw. zweiten partiellen Ableitungen von \tilde{x}^i hinsichtlich x^i und B_j^i , B_{jk}^i bedeuten die ersten bzw. zweiten partiellen Ableitungen von x^i hinsichtlich \tilde{x}^i (vgl. [1], S. 173). Mit S_{jk}^i bezeichnen wir den Torsionstensor von A ,

$$(1.2) \quad S_{jk}^i = \frac{1}{2}(A_{jk}^i - A_{kj}^i) = A_{[jk]}^i,$$

und mit Γ_{jk}^i den symmetrischen Teil von Λ ,

$$(1.3) \quad \Gamma_{jk}^i = \frac{1}{2}(\Lambda_{jk}^i + \Lambda_{kj}^i) = \Lambda_{(jk)}^i.$$

Die partielle Ableitung der Größe U hinsichtlich x^i werde ich mit $U_{,i} = \partial U / \partial x^i$ und die mit Hilfe von Γ_{jk}^i gebildete kovariante Ableitung von S mit $S_{jk;l}^i$ bezeichnen. Wir haben

$$(1.4) \quad S_{jk;l}^i = S_{jk,l}^i + \Gamma_{sl}^i S_{jk}^s - \Gamma_{jl}^s S_{sk}^i - \Gamma_{kl}^s S_{js}^i.$$

Der Krümmungstensor von Γ hat die Form

$$(1.5) \quad R_{jkl}^i = 2\Gamma_{j[k,l]}^i + 2\Gamma_{j[k}^s \Gamma_{|s|l]}^i.$$

Es sei $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ eine beliebige Tensordichte vom Gewicht $(-a)$ und der Valenz (p, q) . Sie hat also die nachstehende Transformationsformel:

$$(1.6) \quad \tilde{F}_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p} = \varepsilon |J|^a A_{n_1}^{l_1} \dots A_{n_p}^{l_p} B_{m_1}^{r_1} \dots B_{m_q}^{r_q} F_{r_1 \dots r_q}^{n_1 \dots n_p},$$

$$J = \text{Det} \|A_k^i\|, \quad \varepsilon = 1 \text{ oder } \varepsilon = \text{sgn} J.$$

Wir beweisen den folgenden Satz:

SATZ 1. *Ist $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ eine beliebige Differentialkomitante erster Ordnung von Λ , so hängt $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ nur von S_{jk}^i , $S_{jk;l}^i$, R_{jkl}^i ab. D.h. $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ muß die Form*

$$(1.7) \quad F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(\Lambda_{jk}^i, \Lambda_{jk,l}^i) = f_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(S_{jk}^i, S_{jk;l}^i, R_{jkl}^i)$$

haben.

Wir beweisen den Satz 1 zuerst nur im Falle, wenn F ein Skalar ist. Dieser Beweis kann aber ohne weiteres auf beliebige Tensordichte verallgemeinert werden (Bemerkung 1).

Beweis. Jede skalare Differentialkomitante φ erster Ordnung von Λ muß die Gleichung

$$(1.8) \quad \varphi(\tilde{\Lambda}_{jk}^i, \tilde{\Lambda}_{jk,l}^i) = \varphi(\Lambda_{jk}^i, \Lambda_{jk,l}^i)$$

erfüllen, wo

$$(1.9) \quad \begin{aligned} \tilde{\Lambda}_{jk,l}^i &= B_{jl}^s B_k^t A_r^i \Lambda_{st}^r + B_j^s B_{kl}^t A_r^i \Lambda_{st}^r + \\ &+ B_j^s B_k^t B_l^n A_{rn}^i \Lambda_{st}^r + B_j^s B_k^t A_r^i B_l^n \Lambda_{st,n}^r + \\ &+ B_l^n A_{rn}^i B_{jk}^r + A_r^i B_{jkl}^r \end{aligned}$$

und B_{jki}^r die partiellen Ableitungen dritter Ordnung von x^i hinsichtlich \tilde{x}^i bedeuten.

Nehmen wir

$$(1.10) \quad \begin{aligned} A_k^i &= \delta_k^i, \\ A_{jk}^i &= \Gamma_{jk}^i, \end{aligned} \quad \delta_k^i = \begin{cases} 1, & i = k, \\ 0, & i \neq k \end{cases}$$

an, so erhält man die Relationen

$$(1.11) \quad B_k^i = \delta_k^i, \quad B_{jk}^i = -\Gamma_{jk}^i.$$

Das Einsetzen (1.10) ist wegen der vollen Symmetrie $\Gamma_{jk}^i = \Gamma_{kj}^i$ zulässig.

Wenn wir (1.10) und (1.11) in (1.1) und (1.9) einsetzen, so können \tilde{A}_{jk}^i , $\tilde{A}_{jk,l}^i$ folgendermaßen dargestellt werden:

$$(1.12) \quad \tilde{A}_{jk}^i = S_{jk}^i,$$

$$(1.13) \quad \tilde{A}_{jk,l}^i = -\Gamma_{jl}^s \Gamma_{sk}^i - \Gamma_{kl}^s \Gamma_{js}^i + \Gamma_{jk,l}^i + S_{jk|l}^i + B_{jkl}^i.$$

Weiter setzen wir in (1.13) für die sechs miteinander identischen Ableitungen B_{jkl}^i denselben Ausdruck $\Gamma_{jl}^s \Gamma_{sk}^i + \Gamma_{kl}^s \Gamma_{js}^i - \Gamma_{jk,l}^i$ ein, was wegen der vollen Symmetrie

$$(1.14) \quad \begin{aligned} B_{jkl}^i &= B_{klj}^i = B_{ljk}^i = B_{jlk}^i = B_{lkj}^i = B_{kjl}^i \\ &= \Gamma_{jl}^s \Gamma_{sk}^i + \Gamma_{kl}^s \Gamma_{js}^i - \Gamma_{jk,l}^i \end{aligned}$$

zulässig ist. Dann nimmt (1.13) für alle Permutationen j, k, l die folgende Gestalt (was durch einfache Rechnungen nachzuprüfen ist) an:

$$(1.15) \quad \begin{aligned} \tilde{A}_{jk,l}^i &= S_{jk|l}^i, \\ \tilde{A}_{kl,j}^i &= R_{klj}^i + S_{kl|j}^i, \\ \tilde{A}_{lj,k}^i &= R_{jlk}^i - S_{j|lk}^i, \\ \tilde{A}_{jl,k}^i &= R_{jlk}^i + S_{j|lk}^i, \\ \tilde{A}_{lk,j}^i &= R_{klj}^i - S_{kl|j}^i, \\ \tilde{A}_{kj,l}^i &= S_{kj|l}^i. \end{aligned}$$

Aus (1.15) und (1.8) erhalten wir

$$(1.16) \quad \varphi(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) = \varphi(S_{jk}^i, S_{jk|l}^i, R_{jkl}^i + S_{jk|l}^i, R_{jkl}^i - S_{jk|l}^i).$$

Daraus folgt, daß φ nur von S_{jk}^i , $S_{jk|l}^i$, R_{jkl}^i abhängen kann:

$$(1.17) \quad \varphi(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) = f(S_{jk}^i, S_{jk|l}^i, R_{jkl}^i).$$

Bemerkung 1. Jetzt zeigen wir, daß dieses Ergebnis für die Skalar-komitanten auf beliebige Tensordichte verallgemeinert werden kann. Die

Tensordichte $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ mit dem Gewicht $(-a)$ und der Valenz (p, q) , welche eine Differentialkomitante erster Ordnung von Λ ist, muß die Gleichung

$$(1.18) \quad F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(\tilde{A}_{jk}^i, \tilde{A}_{jk,l}^i) = \varepsilon |J|^a A_{r_1}^{l_1} \dots A_{r_p}^{l_p} B_{m_1}^{n_1} \dots B_{m_q}^{n_q} \cdot F_{n_1 \dots n_q}^{r_1 \dots r_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i)$$

erfüllen.

(1.18) kann ganz analog wie die Gleichung (1.8) behandelt werden. Nach dem Einsetzen (1.10), (1.11) und (1.14) in (1.18) erhalten wir

$$F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) = F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(S_{jk}^i, S_{jk;l}^i, R_{jkl}^i + S_{jk;l}^i, R_{jkl}^i - S_{jk;l}^i)$$

und

$$(1.19) \quad F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) = f_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(S_{jk}^i, S_{jk;l}^i, R_{jkl}^i).$$

Auf diese Weise ist der Satz 1 vollständig bewiesen.

2. Folgerungen. Jetzt wollen wir (1.19) durch den Krümmungstensor K_{jkl}^i von A_{jk}^i und die mit A_{jk}^i gebildete kovariante Ableitung des Torsionsensors darstellen. Wir haben

$$\begin{aligned} K_{jkl}^i &= 2A_{j[k,l}^i + 2A_{j[k}^s A_{|s|l]}^i, \\ S_{jk;l}^i &= S_{jk,l}^i + A_{sl}^i S_{jk}^s - A_{jl}^s S_{sk}^i - A_{kl}^s S_{js}^i. \end{aligned}$$

Zuerst möchten wir einige Beziehungen für die Größen K_{jkl}^i , R_{jkl}^i , $S_{jk;l}^i$ und S_{jk}^i ableiten. Wir haben nämlich

$$(2.1) \quad K_{jkl}^i = R_{jkl}^i + S_{jk;l}^i - S_{jlk}^i + W_{jkl}^i,$$

$$(2.2) \quad S_{jk;l}^i = S_{jk,l}^i + Z_{jkl}^i,$$

wo

$$(2.3) \quad W_{jkl}^i = S_{jk}^s S_{sl}^i + S_{lj}^s S_{sk}^i,$$

$$(2.4) \quad Z_{jkl}^i = W_{jkl}^i + S_{kl}^s S_{sj}^i.$$

Mit Hilfe von (2.1) und (2.2) kann man die Gleichung (1.19) in anderer Gestalt schreiben

$$(2.5) \quad F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) = f_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(S_{jk}^i, S_{jk;l}^i - Z_{jkl}^i, K_{jkl}^i - 2S_{j[k;l}^i + 2S_{kl}^s S_{sj}^i - W_{jkl}^i).$$

Da W_{jkl}^i und Z_{jkl}^i den Formeln (2.3) und (2.4) nach algebraische Komitanten von S_{jk}^i sind, kann die Funktion $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ durch S_{jk}^i , $S_{jk;l}^i$, K_{jkl}^i ausgedrückt werden:

$$(2.6) \quad F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) = g_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(S_{jk}^i, S_{jk;l}^i, K_{jkl}^i).$$

Aus (2.6) und aus dem Satz 1 folgern wir den folgenden Satz:

SATZ 2. Ist die Tensordichte $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ eine beliebige Differentialkomitante erster Ordnung von Λ , so hängt sie nur von S_{jk}^i , $S_{jk;l}^i$, K_{jkl}^i ab.

Für symmetrische Übertragungen kann ein entsprechender Satz erhalten werden:

SATZ 3. Ist die Tensordichte $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ eine beliebige Differentialkomitante erster Ordnung von der symmetrischen Übertragung, so hängt sie nur von R_{jkl}^i ab.

Beweis. Ist A_{jk}^i symmetrisch, d. h. $A_{jk}^i = A_{kj}^i$, so haben wir $S_{jk}^i = S_{jk|l}^i = 0$. Dann nimmt die Gleichung (1.19) die Gestalt

$$(2.7) \quad \begin{aligned} F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) &= f_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(0, 0, R_{jkl}^i), \quad \text{oder} \\ F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i, A_{jk,l}^i) &= h_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(R_{jkl}^i) \end{aligned}$$

an und der Satz 3 ist somit bewiesen.

Aus unseren Betrachtungen folgt fast unmittelbar der nachstehende Satz:

SATZ 4. Ist die Tensordichte eine algebraische Komitante von A , so hängt sie nur von S_{jk}^i ab.

Beweis. Die Tensordichte F vom Gewicht $(-a)$ und der Valenz (p, q) , welche eine Komitante von A ist, muß die Transformationsgleichung

$$(2.8) \quad F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(\tilde{A}_{jk}^i) = \varepsilon |J|^a A_{r_1}^{l_1} \dots A_{r_p}^{l_p} B_{m_1}^{n_1} \dots B_{m_q}^{n_q} \cdot F_{n_1 \dots n_q}^{r_1 \dots r_p}(A_{jk}^i)$$

erfüllen. Nach Einsetzen (1.10) und (1.11) erhalten wir

$$F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(A_{jk}^i) = f_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}(S_{jk}^i).$$

Eine einfache Folgerung des Satzes 4 ist noch das folgende

KOROLLAR. Aus einer symmetrischen Übertragung kann keine Tensordichte $F_{m_1 \dots m_q}^{l_1 \dots l_p}$ gebildet werden.

Literaturverzeichnis

- [1] S. Gołab, *Rachunek tensorowy*, Warszawa 1966.
- [2] A. Moór, *Über Tensoren, die aus angegebenen geometrischen Objekten gebildet sind*, Publ. Math. Debrecen 6 (1959), S. 15–25.
- [3] J. A. Schouten und D. J. Struik, *Einführung in die neueren Methoden der Differentialgeometrie I* Groningen 1935.

Reçu par la Rédaction le 27. 2. 1969