

УДК 514.763: 514.8

© Аминова А. В., Хакимов Д. Р., 2018

О ПРОЕКТИВНЫХ ДВИЖЕНИЯХ 5-МЕРНЫХ ПРОСТРАНСТВ.

I. H -ПРОСТРАНСТВА ТИПА {32}

Аминова А. В.^{a,1}, Хакимов Д. Р.^{b,2}

^a Кафедра теории относительности и гравитации, Институт физики, Казанский (Приволжский) федеральный университет, г. Казань, 420008, Россия

^b Кафедра геометрии, отделение математики, Институт математики и механики им. Н. И. Лобачевского, Казанский (Приволжский) федеральный университет, г. Казань, 420008, Россия

С помощью метода косономального репера (Аминова) определяются пятимерные h -пространства типа {32} и устанавливаются необходимые и достаточные условия существования проективных движений того же типа.

Ключевые слова: пятимерное псевдориманово многообразие, проективное преобразование, h -пространство типа {32}.

ON PROJECTIVE MOTIONS OF 5-DIMENSIONAL SPACES I. H -SPACES OF THE TYPE {32}

Aminova A. V.^{a,1}, Khakimov D. R.^{b,2}

^a Department of Relativity and Gravitation, Institute of Physics, Kazan (Volga Region) Federal University, Kazan, 420008, Russia

^b Department of Geometry, Division of Mathematics, N.I. Lobachevsky Institute of Mathematics and Mechanics, Kazan (Volga Region) Federal University, Kazan, 420008, Russia

In this paper five-dimensional h -spaces of the type {32} are determined using the method of skew-normal frame (Aminova) and necessary and sufficient conditions for the existence of projective motions of the same type are established.

Keywords: five-dimensional pseudo-Riemannian manifold, projective motion, h -space of the type {32}.

PACS: 11.10.Kk

DOI: 10.17238/issn2226-8812.2018.4.21-31

Введение

Множество всех геодезических линий псевдориманова многообразия M^n с метрикой g и связностью Леви–Чивита ∇ задает его проективную структуру, определяемую локально проективными параметрами Томаса Π_{jk}^i — составляющими объекта проективной связности в M^n .

Векторное поле X на многообразии M с проективной структурой Π называется *инфинитезимальным проективным преобразованием*, или *проективным движением* (п.д.), если порождаемая этим полем в окрестности каждой точки $p \in M$ локальная 1-параметрическая группа состоит из (локальных) проективных преобразований, т.е. автоморфизмов проективной структуры. Для этого

¹E-mail: asya.aminova@kpfu.ru

²E-mail: dzhamoliddink@mail.ru

необходимо и достаточно выполнение следующих условий:

$$L_X g = h,$$

(обобщенное уравнение Киллинга) и

$$\nabla h(Y, Z, W) = 2g(Y, Z)W\varphi + g(Y, W)Z\varphi + g(Z, W)Y\varphi$$

(уравнение Эйзенхарта), где $Y, Z, W \in TM$, $(n+1)\varphi = \operatorname{div} X$. Если $\varphi = \operatorname{const}$, т. е. $\operatorname{div} X = \operatorname{const}$, то проективное движение является аффинным, в частности, при $h = cg$ гомотетическим (преобразование подобия), а при $h = 0$ изометрическим (сохраняющим метрику g).

Данная статья посвящена проблеме определения псевдоримановых многообразий (M, g) , допускающих алгебры Ли инфинитезимальных проективных (в частности, аффинных) преобразований, более широкие, чем алгебры Ли инфинитезимальных гомотетий. Подобная задача для n -мерных собственно римановых и лоренцевых пространств была решена в работах Т. Леви-Чивита, А. С. Солодовникова, А. З. Петрова и А. В. Аминовой ([4], см. обзор в [9]). Для псевдоримановых многообразий произвольных сигнатуры и размерности проблема их классификации по алгебрам и группам Ли проективных преобразований, поставленная более ста лет назад, остается открытой. Между тем многомерные псевдоримановы пространства служат фоном, на котором развиваются современные физические теории (калибровочные, суперсимметричные и др.), решаются задачи физики высоких энергий, астрофизики и космологии; симметрии пространств в форме непрерывных групп преобразований, сохраняющих те или иные геометрические или физические структуры, служат основой для построения механических и полевых законов сохранения. Изучение проективно-групповых свойств многомерных пространств вносит также вклад в теорию дифференциальных уравнений (см., например, [6]).

Классификация пространств, допускающих негомотетические проективные движения, основана на разбиении их по типам в соответствии с алгебраической структурой производной Ли $L_X g$ метрики g в направлении проективного движения X , определяемой в каждой точке $p \in V \subseteq M$ характеристикой Сегре χ тензора $h = L_X g$. Тип тензора $L_X g$ определяет тип проективного движения X и тип метрики g в области V . Такие метрики будем называть h -метриками типа χ , а соответствующие пространства – h -пространствами типа χ .

В данной работе с помощью метода косонормального репера [9] определяются пятимерные h -пространства типа $\{32\}$ (теорема 1) и устанавливаются необходимые и достаточные условия существования проективного движения того же типа (теорема 2).

Интегрированию обобщенных уравнений Киллинга с известной правой частью и нахождению общего решения уравнения Эйзенхарта будут посвящены следующие работы.

1. Канонические формы в косонормальном репере.

В косонормальном репере (Y_h) , адаптированном к характеристике Сегре симметричной билинейной формы h_{ij}

$$\chi = \left\{ r_1 \dots r_{k_0} \left(m_1^{k_0+1} \dots m_{s_{k_0+1}}^{k_0+1} \right) \dots \left(m_1^k \dots m_{s_k}^k \right) \right\}$$

и заданном в области $V \subset M^n$ разбиением $I = \bigcup_{\alpha=1}^k I_\alpha$, $I_\alpha = \{s | n_\alpha + 1 \leq s \leq n_\alpha + r_\alpha\}$, $n_1 = 0$, $n_\alpha = \sum_{l=1}^{\alpha-1} r_l$, $r_1 + \dots + r_k = n$, $\alpha = 2, \dots, k$, множества индексов $I = \{1, \dots, n\}$ и биекцией $\sim: I \rightarrow I$: $I_\alpha \ni h \rightarrow \tilde{h} = 2n_\alpha + r_\alpha + 1 - h \in I_\alpha$ ($\alpha = 1, \dots, k$), обладающей свойством $\sim \circ \sim = \operatorname{id}_I$, индексы поднимаются и опускаются с помощью метрики $\tilde{g}_{pq} = g(Y_p, Y_q) \equiv \theta_p(Y_q) = e_p \delta_p^{\tilde{q}}$, $e_p = \pm 1$, например, $\theta_p = e_p \theta^{\tilde{p}}$.

В терминах локальной координатной системы каноническая форма $\theta = \theta^i E_i$ задается соотношением ([9], с. 96)

$$\theta^i = \Theta_j^i dx^j \quad \left(dx^k = \xi^k \theta^i \right), \quad (1)$$

где (Θ_j^i) – обратная матрица для (ξ_j^k) :

$$\xi_k^i \Theta_j^k = \delta_j^i. \quad (2)$$

Набор линейно независимых форм θ^i образует в каждой точке $p \in M$ корепер, дуальный к базису ξ в $T_p M$.

Пусть $(Y_1, \dots, Y_n) = \left(\xi_1^i \partial / \partial x^i, \dots, \xi_n^i \partial / \partial x^i \right)$ – косонормальный репер в области $V \subset M$, $U \subset V$ – координатная окрестность, $(X_i) \equiv (\partial / \partial x^i)$ – натуральный репер, $g_{ij} = g(X_i, X_j)$. Для 1-формы θ_h , сопряженной векторному полю Y_h относительно $g|_V$:

$$(\theta_h, Y_l) \equiv \theta_h(Y_l) = g(Y_h, Y_l)$$

($l = 1, \dots, n$), из (1), (2) имеем

$$\theta_h|_U = \xi_i dx^i = e_h \theta^{\bar{h}}|_U, \quad \Theta_i^{\bar{h}} = e_h \xi_i$$

($h = 1, \dots, n$). Разрешив уравнения $g_{ij} \xi_i^{\bar{h}} = \xi_j^{\bar{h}}$ относительно g_{ij} , получим

$$g_{ij} = \sum_{h=1}^n e_h \xi_i \xi_j, \quad g|_U = \sum_{h=1}^n e_h \theta_h \otimes \theta_{\bar{h}} \equiv \sum_{h=1}^n e_h \theta_h \theta_{\bar{h}}.$$

Из этих соотношений следует формула перехода от косонормального репера (Y_1, \dots, Y_n) на U к координатному реперу (X_1, \dots, X_n) :

$$X_j = \sum_{h=1}^n e_h \xi_j^{\bar{h}} Y_h \quad (3)$$

($j = 1, \dots, n$), а также формула для компонент g^{ij} контравариантного метрического тензора g_c :

$$g^{ij} = \sum_{h=1}^n e_h \xi_i^{\bar{h}} \xi_j^{\bar{h}}, \quad \text{или} \quad g_c|_U = \sum_{h=1}^n e_h Y_h \otimes Y_{\bar{h}}.$$

В силу (3) для билинейной формы h на V имеем

$$h_{ij} = h(X_i, X_j) = \sum_{p,q=1}^n e_p e_q h(Y_p, Y_q) \xi_i \xi_j.$$

Аналогично

$$h^{ij} = \sum_{p,q=1}^n e_p e_q h(Y_p, Y_q) \xi_i^{\bar{p}} \xi_j^{\bar{q}}.$$

Отсюда, введя обозначения $\bar{h}_{pq} = h(Y_p, Y_q)$, получим ([9], с. 99)

$$h = \sum_{p,q=1}^n e_p e_q \bar{h}_{pq} \theta_{\bar{p}} \otimes \theta_{\bar{q}} \equiv \sum_{p,q=1}^n e_p e_q \bar{h}_{pq} \theta_{\bar{p}} \theta_{\bar{q}}.$$

2. Вычисление формы связности.

Определим в V систему инвариантов $\gamma_{lpk} = -\gamma_{plk}$ (коэффициенты вращения Риччи [8], § 30) равенствами $\nabla_{Y_k} Y_l \equiv \sum_{p=1}^5 e_p \gamma_{lpk} Y_{\bar{p}} = \gamma_{lk}^p Y_p$, где $\gamma_{lk}^p = e_p \gamma_{l\bar{p}k}$ – компоненты 1-формы связности ω_j^i в косорепере (Y_h) :

$$\omega_j^i = \gamma_{jl}^i \theta^l = e_i \gamma_{j\bar{i}l} \theta^l = \sum_{h=1}^5 e_h e_i \gamma_{j\bar{i}h} \theta_{\bar{h}}. \quad (4)$$

В косонормальном репере уравнение Эйзенхарта после замены $h = a + 2\varphi g$ примет вид

$$Y_r \bar{a}_{pq} + \sum_{h=1}^5 e_h (\bar{a}_{hq} \gamma_{\bar{h}pr} + \bar{a}_{ph} \gamma_{\bar{h}qr}) = \bar{g}_{qr} Y_p \varphi + \bar{g}_{pr} Y_q \varphi$$

($p, q, r = 1, \dots, 5$), что равносильно

$$d\bar{a}_{pq} + \sum_{h=1}^n e_h (\bar{a}_{hq} \omega_{p\bar{h}} + \bar{a}_{ph} \omega_{q\bar{h}}) = (Y_q \varphi) \theta_p + (Y_p \varphi) \theta_q, \quad (5)$$

где $\omega_{pq} = -\omega_{qp}$ – 1-форма связности. К интегрированию этого уравнения и сводится наша задача.

Пусть θ_h – каноническая 1-форма, сопряженная с Y_h , (Y_h) – косонормальный репер в области $V \subseteq M$, в котором билинейные формы g и h имеют канонический вид

$$g|_V = \sum_{p=1}^k g_p, \quad h|_V = \sum_{p=1}^2 (\lambda_p + 2\varphi) g_p + h_0 \equiv a + 2\varphi g, \quad 2\varphi = \sum_{p=1}^k \lambda_p,$$

где $\lambda_1, \lambda_2 \neq \lambda_1$ – характеристические числа билинейной формы $a = h - 2\varphi g$ кратностей соответственно 3 и 2 ($k = 2$, тип {32}),

$$g_1 = e_1(\theta_1\theta_3 + \theta_2\theta_2 + \theta_3\theta_1), \quad g_2 = e_2(\theta_4\theta_5 + \theta_5\theta_4), \quad (6)$$

$$h_0 = a_0 = e_1(\theta_1\theta_2 + \theta_2\theta_1) + e_2\theta_4\theta_4, \quad (\tilde{1} = 3, \tilde{2} = 2, \tilde{3} = 1, \tilde{4} = 5, \tilde{5} = 4),$$

здесь e, e_1, e_2 равны ± 1 .

Подставив в (5) вместо \bar{g}_{pq} и \bar{a}_{pq} соответствующие канонические значения для типа {32}, получим

$$\begin{aligned} Y_1\varphi = Y_2\varphi = Y_4\varphi = 0, \quad d\lambda_1 &= \frac{2}{3}e_1(Y_3\varphi)\theta_1, \quad d\lambda_2 = e_2(Y_5\varphi)\theta_4, \quad (7) \\ \omega_{12} &= \frac{1}{3}(Y_3\varphi)\theta_1, \quad \omega_{13} = -(Y_3\varphi)\theta_2, \quad \omega_{15} = \frac{Y_5\varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}\theta_1 \\ \omega_{25} &= \frac{Y_5\varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2}\theta_1 + \frac{Y_5\varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}\theta_2, \quad \omega_{32} = (Y_3\varphi)\theta_3, \quad \omega_{34} = \frac{Y_3\varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}\theta_4, \\ \omega_{35} &= \frac{Y_5\varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^3}\theta_1 + \frac{Y_5\varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2}\theta_2 + \frac{Y_5\varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}\theta_3 - \frac{Y_3\varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2}\theta_4 + \frac{Y_3\varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}\theta_5, \\ \omega_{45} &= -(Y_5\varphi)\theta_5. \end{aligned}$$

Отсюда с помощью формулы (4) найдем коэффициенты вращения Риччи

$$\begin{aligned} \gamma_{213} = -\gamma_{123} &= \frac{1}{3}e_1 Y_3 \varphi, \quad \gamma_{231} = -\gamma_{321} = e_1 Y_3 \varphi, \quad \gamma_{312} = -\gamma_{132} = -e_1 Y_3 \varphi \\ \gamma_{435} = -\gamma_{345} &= \frac{e_1 Y_3 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}, \quad \gamma_{513} = -\gamma_{153} = \frac{e_1 Y_5 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}, \quad \gamma_{522} = -\gamma_{252} = \frac{e_1 Y_5 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}, \\ \gamma_{523} = -\gamma_{253} &= \frac{e_1 Y_5 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2}, \quad \gamma_{531} = -\gamma_{351} = \frac{e_1 Y_5 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}, \quad \gamma_{532} = -\gamma_{352} = \frac{e_1 Y_5 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2}, \\ \gamma_{533} = -\gamma_{353} &= \frac{e_1 Y_5 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^3}, \quad \gamma_{534} = -\gamma_{354} = \frac{e_2 Y_3 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1}, \\ \gamma_{535} = -\gamma_{355} &= -\frac{e_2 Y_3 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2}, \\ \gamma_{544} = -\gamma_{454} &= -e_2 Y_5 \varphi; \end{aligned}$$

остальные коэффициенты γ_{ijk} равны нулю.

Для того чтобы система линейных дифференциальных уравнений в частных производных с неизвестной функцией u :

$$Y_s u \equiv \xi^i(x^1, \dots, x^n) \frac{\partial u}{\partial x^i} = 0 \quad (s = 1, \dots, p; i = 1, \dots, n),$$

где ξ^i_s — компоненты p векторов косонормального репера (Y_1, \dots, Y_n) , была вполне интегрируемой (полной), т. е. допускала $n - p$ независимых решений u^1, \dots, u^p , необходимо и достаточно, чтобы все коммутаторы ([8], с. 143)

$$[Y_s, Y_t] \equiv Y_s Y_t - Y_t Y_s = \sum_{r=1}^n e_r (\gamma_{rst} - \gamma_{rts}) Y_r \quad (s, t = 1, \dots, p),$$

где

$$\gamma_{ijk} = \xi_{i,m} \xi^l_j \xi^m_k$$

— коэффициенты вращения Риччи, линейно выражались через операторы системы Y_1, \dots, Y_p ([7], с. 12).

Из (9) следуют равенства

$$Y_i \lambda_1 = \frac{2}{3} \delta_{i3} Y_3 \varphi, \quad Y_i \lambda_2 = \delta_{i5} Y_5 \varphi. \quad (8)$$

Используя полученные соотношения и формулу

$$[Y_k, Y_h] \equiv \nabla_{Y_k} Y_h - \nabla_{Y_h} Y_k = \sum_{l=1}^n e_l (\gamma_{lkh} - \gamma_{lhk}) Y_l,$$

составим скобки Ли векторных полей Y_1, \dots, Y_5 и выпишем те из них, которые отличны от нуля:

$$\begin{aligned} [Y_1, Y_3] &= -\frac{2}{3} (Y_3 \varphi) Y_2, \\ [Y_1, Y_5] &= \frac{Y_5 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1} Y_1, \quad [Y_2, Y_3] = -\frac{4}{3} (Y_3 \varphi) Y_3, \\ [Y_2, Y_5] &= \frac{Y_5 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2} Y_1 + \frac{Y_5 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1} Y_2, \quad [Y_3, Y_4] = \frac{Y_3 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1} Y_4, \\ [Y_3, Y_5] &= \frac{Y_5 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^3} Y_1 + \frac{Y_5 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2} Y_2 + \frac{Y_5 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1} Y_3 - \frac{Y_3 \varphi}{(\lambda_2 - \lambda_1)^2} Y_4 + \frac{Y_3 \varphi}{\lambda_2 - \lambda_1} Y_5, \\ [Y_4, Y_5] &= -(Y_5 \varphi) Y_5; \end{aligned} \quad (9)$$

Отсюда видно, что системы дифференциальных уравнений $Y_1 u = Y_2 u = Y_4 u = Y_5 u = 0$, $Y_1 u = Y_4 u = Y_5 u = 0$ и $Y_4 u = Y_5 u = 0$ являются вполне интегрируемыми (см. выше). Обозначим единственное решение первой системы и одно из двух независимых решений второй системы через u^3 , еще одно решение второй системы через u^2 , решения третьей системы — через u^1, u^2, u^3 . Системы $Y_1 u = Y_2 u = Y_3 u = Y_4 u = 0$ и $Y_1 u = Y_2 u = Y_3 u = 0$ также вполне интегрируемые, решения первой системы обозначим u^5 , второй — u^4 и u^5 . В новых координатах $x^{i'} = u^i$, опустив штрихи, получим

$$\xi_{i_1}^{j_2} = \xi_{i_2}^{j_1} = 0, \quad \xi_{i_1}^i = Q(x) \delta_{i_1}^i, \quad \xi_{i_4}^i = P(x) \delta_{i_4}^i, \quad \xi_{i_2}^3 = \xi_{i_4}^5 = 0 \quad (i_1, j_1 = 1, 2, 3; i_2, j_2 = 4, 5).$$

Затем из (7) и (8) следует, что λ_1 зависит только от x^3 , а λ_2 — только от x^5 : $\lambda_1 \equiv f_1(x^3)$, $\lambda_2 \equiv f_2(x^5)$, при этом

$$\varphi = \frac{1}{2} (3f_1 + 2f_2).$$

3. Основные уравнения.

Приравнивая в каждой координатной окрестности U координаты векторных полей в правых и левых частях уравнений (9), с помощью формулы

$$[Y_k, Y_h]|_U = (\xi_k^i \partial_i \xi_h^j - \xi_h^i \partial_i \xi_k^j) \partial x^j$$

получим следующую систему нелинейных уравнений в частных производных с неизвестными ξ_i^j :

$$\begin{aligned}
1^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_2^1 - \xi_2^1 \partial_1 \xi_1^1 - \xi_2^2 \partial_2 \xi_1^1 &= 0, \\
2^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_2^2 &= 0, \\
3^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_3^1 - \xi_3^1 \partial_1 \xi_1^1 - \xi_3^2 \partial_2 \xi_1^1 - \xi_3^3 \partial_3 \xi_1^1 &= -\xi_3^3 f_1' \xi_2^1, \\
4^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_3^2 &= -\xi_3^3 f_1' \xi_2^2, \\
5^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_3^3 &= \xi_4^4 \partial_4 \xi_3^3 = 0, \\
6^\circ \xi_4^4 \partial_4 \xi_1^1 &= 0, \\
7^\circ -\xi_5^5 \partial_5 \xi_1^1 &= -\frac{1}{f_2 - f_1} \xi_5^5 f_2' \xi_1^1, \\
8^\circ \xi_2^2 \partial_1 \xi_3^1 + \xi_2^2 \partial_2 \xi_3^1 - \xi_3^1 \partial_1 \xi_2^1 - \xi_3^2 \partial_2 \xi_2^1 - \xi_3^3 \partial_3 \xi_2^1 &= -2\xi_3^3 f_1' \xi_3^1, \\
9^\circ \xi_2^2 \partial_1 \xi_3^2 + \xi_2^2 \partial_2 \xi_3^2 - \xi_3^2 \partial_1 \xi_2^2 - \xi_3^3 \partial_2 \xi_2^2 - \xi_3^3 \partial_3 \xi_2^2 &= -2\xi_3^3 f_1' \xi_3^2, \\
10^\circ \xi_2^2 \partial_2 \xi_3^3 &= -2f_1' (\xi_3^3)^2, \\
11^\circ \xi_4^4 \partial_4 \xi_1^1 &= \xi_4^4 \partial_4 \xi_2^2 = 0, \\
12^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_4^4 &= \xi_2^2 \partial_2 \xi_4^4 = 0, \\
13^\circ \xi_5^5 \partial_5 \xi_2^2 &= -\frac{1}{(f_2 - f_1)^2} \xi_5^5 f_2' \xi_1^1 - \frac{1}{f_2 - f_1} \xi_5^5 f_2' \xi_2^2, \\
14^\circ \xi_5^5 \partial_5 \xi_2^2 &= -\frac{1}{f_2 - f_1} \xi_5^5 f_2' \xi_2^2, \\
15^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_5^4 &= \xi_2^2 \partial_2 \xi_5^4 = 0, \\
16^\circ \xi_1^1 \partial_1 \xi_5^5 &= \xi_2^2 \partial_2 \xi_5^5 = 0, \\
17^\circ \xi_4^4 \partial_4 \xi_3^1 &= \xi_4^4 \partial_4 \xi_3^2 = 0, \\
18^\circ \xi_3^3 \partial_3 \xi_4^4 &= -\frac{3}{2} \frac{1}{f_1 - f_2} \xi_3^3 f_1' \xi_4^4, \\
19^\circ \xi_4^4 \partial_4 \xi_5^4 - \xi_5^5 \partial_4 \xi_4^4 - \xi_5^5 \partial_5 \xi_4^4 &= \xi_5^5 f_2' \xi_5^4, \\
20^\circ \xi_4^4 \partial_4 \xi_5^5 &= -f_2' (\xi_5^5)^2, \\
21^\circ \xi_5^5 \partial_5 \xi_3^1 &= -\frac{1}{f_2 - f_1} \xi_5^5 f_2' \xi_3^1 - \frac{1}{(f_2 - f_1)^2} \xi_5^5 f_2' \xi_2^2 - \frac{1}{(f_2 - f_1)^3} \xi_5^5 f_2' \xi_1^1, \\
22^\circ \xi_5^5 \partial_5 \xi_3^2 &= -\frac{1}{f_2 - f_1} \xi_5^5 f_2' \xi_3^2 - \frac{1}{(f_2 - f_1)^2} \xi_5^5 f_2' \xi_2^2, \\
23^\circ \xi_5^5 \partial_5 \xi_3^3 &= -\frac{1}{f_2 - f_1} \xi_5^5 f_2' \xi_3^3, \\
24^\circ \xi_3^3 \partial_3 \xi_5^4 &= \frac{1}{f_2 - f_1} \frac{3}{2} \xi_3^3 f_1' \xi_5^4 + \frac{1}{(f_2 - f_1)^2} \frac{3}{2} \xi_3^3 f_1' \xi_4^4, \\
25^\circ \xi_3^3 \partial_3 \xi_5^5 &= \frac{1}{f_2 - f_1} \frac{3}{2} \xi_3^3 f_1' \xi_5^5
\end{aligned} \tag{10}$$

(штрих означает производную функции одного переменного по ее аргументу, например, $f_1' \equiv \frac{df_1}{dx^3}$).

Из уравнений 6°, 2°, 11° и 12° системы (10) с учетом условия $\det \begin{pmatrix} \xi^j \\ i \end{pmatrix} \neq 0$ получим $\partial_4 \xi_1^1 = \partial_1 \xi_2^2 = \partial_4 \xi_2^2 = \partial_1 \xi_4^4 = \partial_2 \xi_4^4 = 0$. Затем, интегрируя уравнения 7°, 14° и 18°, найдем

$$\xi_1^1 = \frac{1}{f_2 - f_1} \Omega_1(x^1, x^2, x^3), \quad \xi_2^2 = \frac{1}{f_2 - f_1} \Omega_2(x^2, x^3), \quad \xi_4^4 = \frac{1}{(f_1 - f_2)^{3/2}} \Omega_4(x^4, x^5).$$

После замены координат

$$x^{1'} = \int \frac{dx^1}{\Omega_1}, \quad x^{2'} = \int \frac{dx^2}{\Omega_2}, \quad x^{4'} = \int \frac{dx^4}{\Omega_4}, \quad x^{k'} = x^k \quad (k = 3, 5),$$

не меняющей полученных ранее результатов, опустив штрихи, имеем

$$\xi_1^1 = \xi_2^2 = \frac{1}{f_2 - f_1}, \quad \xi_4^4 = \frac{1}{(f_1 - f_2)^{3/2}}.$$

Интегрируя уравнения 1°, 13° и учитывая, что ξ_2^1 не зависит от переменной x^4 в силу 11°, получим

$$\xi_2^1 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)} (\sigma_1 + 2D(x^2, x^3)),$$

где введено обозначение

$$\sigma_1 \equiv \frac{2}{f_2 - f_1}.$$

Выполнив преобразование координат

$$x^{1'} = x^1 - \int Ddx^2, \quad x^{k'} = x^k \quad (k \neq 1),$$

опустив штрихи, будем иметь

$$\xi_2^1 = \frac{\sigma_1}{2(f_2 - f_1)}.$$

Интеграция уравнений 23°, 5° и 10° дает

$$\xi_3^3 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)(f_1'x^2 + \tau(x^3))}$$

Возможны два случая: 1) $f_1' \neq 0$, 2) $f_1' = 0$. В первом случае сделаем замену координат $\bar{x}^3 = f_1(x^3)$, $\bar{x}^k = x^k$ ($k \neq 3$) и положим $\bar{\tau} = (f_1')^{-1}\tau$, тогда

$$\bar{\xi}_3^3 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)(x^2 + \bar{\tau})}, \quad \bar{\xi}_3^k = \xi_3^k \quad (k \neq 3).$$

Во втором случае сделаем замену $\bar{x}^3 = \int \tau dx^3$. Опустив черту, объединим оба случая формулами

$$f_1 = \varepsilon_1 x^3 + (1 - \varepsilon_1)c_1 \quad (c_1 = \text{const}),$$

$$\xi_3^3 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)A} \quad (A \equiv \varepsilon_1(x^2 + \tau(x^3)) + 1 - \varepsilon_1),$$

где ε_1 равно 0 или 1.

Подобно этому, из уравнений 20°, 16° и 25° получим

$$f_2 = \varepsilon x^5 + (1 - \varepsilon)c_2 \quad (c_2 = \text{const}),$$

$$\xi_5^5 = \frac{1}{(f_1 - f_2)^{3/2}B} \quad (B \equiv \varepsilon_2(x^4 + \mu(x^5)) + 1 - \varepsilon_2),$$

где ε_2 равно 0 или 1.

Из уравнения 17° следует $\partial_4 \xi_3^1 = 0$ Интегрируя уравнения 21°, 3° и 8°, найдем

$$\xi_3^1 = \frac{1}{8(f_2 - f_1)A} (2A\sigma_2 + A(\sigma_1)^2 + 4\Phi(x^3))$$

где

$$\sigma_2 \equiv \frac{2}{(f_2 - f_1)^2}.$$

В новых координатах

$$x^{1'} = x^1 - \frac{1}{2} \int \Phi dx^3, \quad x^{k'} = x^k, \quad (k \neq 1),$$

опустив штрихи, имеем

$$\xi_3^1 = \frac{1}{4(f_2 - f_1)} \left(\sigma_2 + \frac{1}{2} \sigma_1^2 \right).$$

Интегрирование уравнений 22°, 4° и 9° дает

$$\xi_3^2 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)A} (A\sigma_1 + 2\Psi(x^3) - \varepsilon x^1).$$

Сделаем замену координат

$$x^{2'} = x^2 - \int \Psi dx^3, \quad x^{k'} = x^k \quad (k \neq 2)$$

и опустим штрихи, тогда

$$\xi_3^2 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)} \left(\sigma_1 - \frac{\varepsilon x^1}{A} \right).$$

Интегрируя уравнения 15°, 24° и 19°, найдем

$$\xi_5^4 = \frac{1}{2B(f_1 - f_2)^{3/2}} (B\sigma_3 + F(x^5)),$$

где обозначено

$$\sigma_3 \equiv \frac{3}{f_1 - f_2}.$$

Выполнив преобразование координат

$$x^{4'} = x^4 - \int F dx^5, \quad x^{k'} = x^k \quad (k \neq 4),$$

опустив штрихи, будем иметь

$$\xi_5^4 = \frac{\sigma_3}{2(f_1 - f_2)^{3/2}}.$$

4. h -пространства типа {32}.

Используя найденные значения компонент векторов косонормального репера

$$\xi_1^1 = \xi_2^2 = \frac{1}{f_2 - f_1}, \quad \xi_2^1 = \frac{\sigma_1}{2(f_2 - f_1)}, \quad \xi_3^1 = \frac{1}{4(f_2 - f_1)} \left(\sigma_2 + \frac{1}{2} \sigma_1^2 \right),$$

$$\xi_3^2 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)} \left(\sigma_1 - \frac{\varepsilon x^1}{A} \right), \quad \xi_3^3 = \frac{1}{2(f_2 - f_1)A}, \quad \xi_4^4 = \frac{1}{(f_1 - f_2)^{3/2}},$$

$$\xi_5^4 = \frac{\sigma_3}{2(f_1 - f_2)^{3/2}}, \quad \xi_5^5 = \frac{1}{(f_1 - f_2)^{3/2}B}$$

(выписаны ненулевые компоненты) по формулам (1), (2) вычислим компоненты канонических 1-форм в натуральном репере

$$\begin{aligned}\theta_1 &= 2e_1(f_2 - f_1)Adx^3, \quad \theta_2 = e_1(f_2 - f_1)(dx^2 - (A\sigma_1 - \varepsilon x^1)dx^3), \\ \theta_3 &= e_1(f_2 - f_1) \left(dx^1 - \frac{1}{2}\sigma_1 dx^2 - \left(\frac{1}{2}A\sigma_2 - \frac{1}{4}A\sigma_1^2 + \frac{1}{2}\sigma_1\varepsilon x^1 \right) dx^3 \right), \\ \theta_4 &= e_2(f_1 - f_2)^{3/2}Bdx^5, \quad \theta_5 = e_2(f_1 - f_2)^{3/2} \left(dx^4 - \frac{1}{2}\sigma_3 Bdx^5 \right)\end{aligned}$$

и затем по формулам (6) – компоненты метрики g и билинейной формы h в натуральном репере (X_i) . Подсчитав символы Кристоффеля найденной метрики g , непосредственной проверкой убедимся в том, что тензорные поля g, h и φ удовлетворяют уравнению Эйзенхарта. В итоге получим следующие результаты.

Теорема 1. Пусть M есть 5-мерное многообразие с метрикой g и связностью Леви-Чивита ∇ . Пусть 0-форма φ и симметричная билинейная форма h характеристики $\chi = \{32\}$ определены в M или в некоторой области $V \subseteq M$ и пусть f_1, f_2 – попарно различные характеристические корни билинейной формы $h - 2\varphi g$ кратностей соответственно 3 и 2. Для того чтобы h, g и φ удовлетворяли уравнению Эйзенхарта, т. е. для того чтобы M было h -пространством типа $\chi = \{32\}$, необходимо и достаточно, чтобы выполнялись равенства

$$\begin{aligned}g &= e_1(f_2 - f_1)^2 g_1 + e_2(f_1 - f_2)^3 g_2, \\ h &= (3f_1 + 2f_2)g + e_1(f_1 g_1 + \Lambda_1) + e_2(f_2 g_2 + \Lambda_2), \\ \varphi &= \frac{3}{2}f_1 + f_2\end{aligned}\tag{11}$$

и вокруг каждой точки $p \in V \subseteq M$ существовала каноническая карта (x, U) , в которой

$$\begin{aligned}g_1|_U &= 4Adx^1 dx^3 + (dx^2)^2 + 2 \left(\varepsilon x^1 - \frac{4A}{f_2 - f_1} \right) dx^2 dx^3 + \\ &(\varepsilon x^1)^2 - \frac{8A\varepsilon x^1}{f_2 - f_1} + \frac{4A^2}{(f_2 - f_1)^2} (dx^3)^2, \\ g_2|_U &= 2Bdx^4 dx^5 - \frac{3B^2}{f_1 - f_2} (dx^5)^2,\end{aligned}\tag{12}$$

$$\Lambda_1|_U = 4Adx^2 dx^3 + 4A \left(\varepsilon x^1 - \frac{2A}{f_2 - f_1} \right) (dx^3)^2, \quad \Lambda_2|_U = B^2 (dx^5)^2,$$

$$\varphi = \frac{3}{2}f_1 + f_2,$$

где $f_1 = \varepsilon x^3 + (1 - \varepsilon_1)c_1$, $f_2 = \varepsilon x^5 + (1 - \varepsilon_2)c_2$, $c_1, c_2 - const$, $A = \varepsilon_1(x^2 + \tau(x^3)) + 1 - \varepsilon_1$, $B = \varepsilon_2(x^4 + \mu(x^5)) + 1 - \varepsilon_2$, $\varepsilon_1, \varepsilon_2$ принимают независимо значения 0 или 1, $e_1, e_2 = \pm 1$, $\tau - функция x^3$, $\mu - функция x^5$.

Отсюда следует

Теорема 2. Векторное поле $X \in TM$ тогда и только тогда является (локальным) проективным движением типа {32} на 5-мерном псевдоримановом многообразии (M, g) , когда выполняется равенство $L_X g = h$, где метрика g и билинейная форма h определены формулами (11) и (12) (теорема 1).

Список литературы

1. Levi-Civita T. Sulle trasformazioni delle equazioni dinamiche. *Ann. di Mat.* 1896. № 24 (2). S. 255–300.
2. Петров А. З. О геодезическом отображении римановых пространств неопределенной метрики. Учен. зап. Казан. ун-та, 1949, 109 (3), с. 7–36.
3. Солодовников А. С. Проективные преобразования римановых пространств // УМН. 1956. № 11. С. 45–116.
4. Аминова А. В. Алгебры Ли инфинитезимальных проективных преобразований лоренцевых многообразий. // УМН. 1995. № 50 (1). С. 69–142.
5. Аминова А. В. Автоморфизмы геометрических структур как симметрии дифференциальных уравнений. // Изв. вузов. Матем. 1994. № 2. С. 3–11.
6. Аминова А. В. Проективные преобразования и симметрии дифференциальных уравнений // Матем. сб. 1995. № 186 (12). С. 21–37.
7. Эйзенхарт Л. П. Непрерывные группы преобразований. Москва: Ин. лит., 1947.
8. Эйзенхарт Л. П. Риманова геометрия. Москва: Ин. лит., 1948.
9. Аминова А. В. Проективные преобразования псевдоримановых многообразий. Москва: Янус-К, 2003. 619 с.

References

1. Levi-Civita T. Sulle trasformazioni delle equazioni dinamiche. *Ann. di Mat.*, 1896, no. 24 (2), pp. 255–300.
2. Petrov A. Z. *On the geodesic mapping of Riemannian spaces of indefinite metric.* Uchen. Zap. Kazan. un-ta, 1949, 109 (3), pp. 7–36. (in Russian)
3. Solodovnikov A. S. Projective transformations of Riemannian spaces. *UMN*, 1956, no. 11, pp. 45–116. (in Russian)
4. Aminova. A. V. Lie algebras of infinitesimal projective transformations of Lorentzian manifolds. *UMN*, 1995, no. 50 (1), pp. 69–142. (in Russian)
5. Aminova. A. V. Automorphisms of geometric structures as symmetries of differential equations. *Izv. vuzov. Matem.*, no. 2, pp. 3–11. (in Russian)
6. Aminova. A. V. Projective transformations and symmetries of differential equations. *Matem. sb.*, 1995, no. 186 (12), pp. 21–37. (in Russian)
7. Eisenhart L.P. *Continuous groups of transformations.* Moscow, IL Publ. 1947. (in Russian)
8. Eisenhart L.P. *Riemannian geometry.* Moscow, IL Publ. 1948. (in Russian)
9. Aminova A. V. *Projective transformations of pseudo-Riemannian manifolds.* Moscow, Yanus-K Publ. 2003. 619 p. (in Russian)

Авторы

Аминова Ася Васильевна, профессор, д.ф.-м.н., профессор кафедры теории относительности и гравитации, Институт физики, Казанский (Приволжский) федеральный университет, ул. Кремлевская, д. 18, г. Казань, 420008, Россия.

E-mail: asya.aminova@kpfu.ru

Хакимов Джамолиддин Рахмонович, аспирант, кафедра геометрии, отделение математики, Институт математики и механики им. Н. И. Лобачевского, Казанский (Приволжский) федеральный университет, ул. Кремлевская, д. 18, г. Казань, 420008, Россия.

E-mail: dzhamoliddink@mail.ru

Просьба ссылаться на эту статью следующим образом:

Аминова А. В., Хакимов Д. Р. О проективных движениях 5-мерных пространств. I. h -пространства типа {32} // Пространство, время и фундаментальные взаимодействия. 2018. № 4. С. 21–31.

Authors

Aminova Asya Vasiljevna, Professor, Dr. of Science, Professor, Dept. Relativity and Gravitation, Institute of Physics, Kazan (Volga Region) Federal University, Kremlyovskaya str., 18, Kazan, 420008, Russia.

E-mail: asya.aminova@kpfu.ru

Khakimov Dzhamoliddin, postgraduate, Division of Mathematics, Department of Geometry, N.I. Lobachevsky Institute of Mathematics and Mechanics, Kazan (Volga Region) Federal University, Kremlyovskaya str., 18, Kazan, 420008, Russia.

E-mail: dzhamoliddink@mail.ru

Please cite this article in English as:

Aminova A. V., Khakimov D. R. On projective motions of 5-dimensional spaces i. h -spaces of the type {32}. *Space, Time and Fundamental Interactions*, 2018, no. 4, pp. 21–31.