

**МЕТРИКИ И ПЕРВЫЕ ИНТЕГРАЛЫ УРАВНЕНИЙ  
ГЕОДЕЗИЧЕСКИХ 6-МЕРНЫХ  $h$ -ПРОСТРАНСТВ ТИПОВ  
[3(21)], [(32)1], [(321)]**

3. Х. Закирова<sup>1</sup>

*В настоящей статье найдена метрика шестимерных  $h$ -пространств типов [3(21)], [(32)1], [(321)], а затем определены квадратичные первые интегралы уравнений геодезических в этих  $h$ -пространствах.*

**Ключевые слова:** общая теория относительности, псевдоримановы пространства.

1. Целью данной работы является определение всех классов 6-мерных  $h$ -пространств типов [3(21)], [(32)1], [(321)], т. е. псевдоримановых пространств  $V^6$ , допускающих нетривиальные решения уравнения Эйзенхарта, а также нахождение квадратичных первых интегралов уравнений геодезических рассматриваемых пространств.

Решение задачи основано на предложенной А. В. Аминовой [1] технике интегрирования в косонормальном репере и развитом ей общем подходе к нахождению и исследованию проективных преобразований псевдоримановых многообразий.

Известно, что дифференцируемая симметричная билинейная форма  $h$  в псевдоримановом многообразии  $M^n$  удовлетворяет уравнению Эйзенхарта, если условие

$$\nabla h(X, Z, W) = 2g(X, Z)W\varphi + 2g(X, W)Z\varphi + 2g(Z, W)X\varphi \quad (1)$$

выполняется для некоторой 0-формы  $\varphi$  в  $M^n$  и произвольных векторных полей  $X, Z, W \in TM^n$ .

После замены переменных

$$h = a + 2\varphi g, \quad (2)$$

где  $a$  – симметричная билинейная форма той же характеристики, что и  $h$ , уравнение (1) перепишется в виде [1]

$$\nabla a(X, Z, W) = g(X, W)Z\varphi + g(W, Z)X\varphi, \quad (3)$$

---

<sup>1</sup> Казанский государственный энергетический университет, 420066, Казань, ул. Красносельская, 51; e-mail: zolya\_zakirova@mail.ru.

где  $X, W, Z$  – произвольные векторные поля, определенные в области  $V$ .

2. Уравнения Эйзенхарта в косонормальном репере в случае  $h$ -пространств типов [3(21)], [(32)1], [(321)]. Если  $\{X_l\}$  – косонормальный репер, то имеет место уравнение [1]

$$X_r \bar{a}_{pq} + \sum_{h=1}^n e_h (\bar{a}_{hq} \gamma_{\tilde{h}pr} + \bar{a}_{ph} \gamma_{\tilde{h}qr}) = \bar{g}_{pr} X_q \varphi + \bar{g}_{qr} X_p \varphi \quad (4)$$

$$(p, q, r, \tilde{h} = 1, \dots, n),$$

эквивалентное уравнению (1). Здесь

$$X_r \varphi \equiv \xi_r^i \frac{\partial \varphi}{\partial x^i}, \quad \gamma_{pqr} = -\gamma_{qpr} = \xi_p{}_{i,j} \xi_q^i \xi_r^j,$$

$\xi_i^j$  – компоненты косонормального репера,  $\bar{a}_{pq}$  и  $\bar{g}_{pr}$  являются каноническими значениями тензоров  $a_{ij}$  и  $g_{ij}$ .

В рассматриваемых  $h$ -пространствах канонические формы записываются в виде

$$\bar{g}_{ij} dx^i dx^j = e_3 (2dx^1 dx^3 + dx^2)^2 + 2e_5 dx^4 dx^5 + e_6 dx^6^2, \quad (5)$$

$$\begin{aligned} \bar{a}_{ij} dx^i dx^j = e_3 \lambda_3 (2dx^1 dx^3 + dx^2)^2 + 2e_3 dx^2 dx^3 + 2e_5 \lambda_5 dx^4 dx^5 + \\ + e_5 dx^5^2 + e_6 \lambda_6 dx^6^2, \end{aligned}$$

$$(e_1 = e_2 = e_3, e_4 = e_5), \quad e_i = \pm 1,$$

где  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3$ ,  $\lambda_4 = \lambda_5$ ,  $\lambda_6$  – вещественные функции, являющиеся корнями характеристического уравнения  $\det(h_{ij} - \lambda g_{ij}) = 0$ . В случае  $h$ -пространств типа [3(21)]  $\lambda_4 = \lambda_5 = \lambda_6$ , для  $h$ -пространств типа [(32)1]  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = \lambda_4 = \lambda_5$ , в случае  $h$ -пространств типа [(321)] все  $\lambda_i$  ( $i = 1, \dots, 6$ ) совпадают.

Подставив в уравнение (4) вместо  $\bar{g}_{pq}$  и  $\bar{a}_{pq}$  соответствующие канонические значения из (5) и учитывая, что в рассматриваемых пространствах  $\tilde{1} = 3$ ,  $\tilde{2} = 2$ ,  $\tilde{3} = 1$ ,  $\tilde{4} = 5$ ,  $\tilde{5} = 4$ ,  $\tilde{6} = 6$ , получим системы  $n^2(n+1)/2$  уравнений, которые после ряда преобразований приводятся к следующему виду.

Характеристика  $\chi_{10} = [3(21)]$ :

$$X_r \lambda_3 = 0 \quad (r \neq 3), \quad X_r \lambda_6 = 0, \quad X_3 (\lambda_3 - 2/3\varphi) = 0, \quad (6)$$

$$\gamma_{213} = \frac{1}{2} e_3 X_3 \varphi, \quad \gamma_{312} = \gamma_{321} = -e_3 X_3 \varphi,$$

$$\gamma_{345} = \gamma_{354} = \frac{e_5 X_3 \varphi}{\lambda_3 - \lambda_5}, \quad \gamma_{366} = \frac{e_6 X_3 \varphi}{\lambda_3 - \lambda_6},$$

$\gamma_{56r}$  произвольны, остальные инварианты  $\gamma_{pqr}$  равны нулю.

Характеристика  $\chi_{11} = [(32)1]$ :

$$X_r \lambda_5 = 0, \quad X_r \lambda_6 = 0 \quad (r \neq 6), \quad X_6(\lambda_6 - 2\varphi) = 0, \quad (7)$$

$$\begin{aligned} \gamma_{163} &= \gamma_{262} = \gamma_{361} = \frac{e_3 X_6 \varphi}{\lambda_5 - \lambda_6}, & \gamma_{263} &= \gamma_{362} = -\frac{e_3 X_6 \varphi}{(\lambda_5 - \lambda_6)^2}, \\ \gamma_{363} &= \frac{e_3 X_6 \varphi}{(\lambda_5 - \lambda_6)^3}, & \gamma_{564} &= \gamma_{465} = \frac{e_5 X_6 \varphi}{\lambda_5 - \lambda_6}, & \gamma_{565} &= -\frac{e_5 X_6 \varphi}{(\lambda_5 - \lambda_6)^2}, \\ \gamma_{25r} &= \gamma_{34r}, \end{aligned}$$

$\gamma_{35r}$  произвольны, остальные инварианты  $\gamma_{pqr}$  равны нулю.

Характеристика  $\chi_{12} = [(321)]$ :

$$X_r \lambda_6 = 0, \quad \gamma_{25r} = \gamma_{34r}, \quad (8)$$

$\gamma_{ksr}$  ( $k, s = 3, 5, 6, k \neq s$ ) произвольны, остальные инварианты  $\gamma_{pqr}$  равны нулю.

3. *h-пространства типа [3(21)].* Известно, чтобы система линейных дифференциальных уравнений в частных производных

$$X_q \theta = \sum_q \xi^i \partial_i \theta = 0, \quad (q = 1, \dots, m, i = 1, \dots, 6),$$

где  $\xi^i$  – компоненты введенного выше репера, была вполне интегрируемой, т. е. чтобы она допускала  $6 - m$  независимых решений, необходимо и достаточно, чтобы все коммутаторы операторов системы ([3], см. также [1])

$$(X_q, X_r) \theta = X_q X_r \theta - X_r X_q \theta = \sum_{p=1}^6 e_p (\gamma_{pqr} - \gamma_{prq}) X_p \quad (9)$$

линейно выражались через операторы  $X_q$ .

Вычислив с помощью (6) коммутаторы операторов  $X_i$  для *h*-пространства типа [3(21)]:

$$(X_1, X_2) = (X_1, X_4) = (X_2, X_4) = 0, \quad (10)$$

$$(X_1, X_3) = e_2 (\gamma_{213} - \gamma_{231}) X_2, \quad (X_2, X_3) = e_1 (\gamma_{123} - \gamma_{132}) X_3,$$

$$(X_3, X_4) = e_5 \gamma_{534} X_4, \quad (X_1, X_5) = -e_6 \gamma_{651} X_6, \quad (X_1, X_6) = -e_5 \gamma_{561} X_4,$$

$$(X_2, X_5) = -e_6 \gamma_{652} X_6, \quad (X_2, X_6) = -e_5 \gamma_{562} X_4,$$

$$(X_3, X_5) = e_4 \gamma_{435} X_5 - e_6 \gamma_{653} X_6, \quad (X_4, X_5) = -e_6 \gamma_{654} X_6,$$

$$(X_3, X_6) = e_6 \gamma_{636} X_6 - e_5 \gamma_{563} X_4, \quad (X_4, X_6) = -e_5 \gamma_{564} X_4,$$

$$(X_5, X_6) = -e_5 \gamma_{565} X_4 + e_6 \gamma_{656} X_6,$$

после преобразования координат  $x^{i'} = \theta^i(x)$ , получим

$$\xi_{\alpha}^i = P_{\alpha}(x) \delta_{\alpha}^i, \quad \xi_3^{\gamma} = \xi_5^{\beta} = \xi_6^{\beta} = \xi_6^5 = 0, \quad (11)$$

где  $\alpha = 1, 2, 4$ ,  $\gamma = 1, 4, 5, 6$ ,  $\beta = 1, 2, 3$ . Здесь  $\theta^i$  являются решениями вполне интегрируемых систем из (10)  $X_p \theta = 0$  ( $p \neq 3$ ),  $X_q \theta = 0$  ( $q \neq 5$ ),  $X_r \theta = 0$  ( $r \neq 1$ ),  $X_1 \theta = X_2 \theta = X_3 \theta = X_4 \theta = 0$ ,  $X_1 \theta = X_4 \theta = X_5 \theta = X_6 \theta = 0$  и  $X_1 \theta = X_2 \theta = X_3 \theta = 0$ . Первые три системы имеют по одному решению, соответственно  $\theta^3$ ,  $\theta^5$  и  $\theta^1$ , четвертая система – два независимых решения  $\theta^5$  и  $\theta^6$ . Пятая система имеет два решения  $\theta^2$  и  $\theta^3$ , а шестая – три решения  $\theta^4$ ,  $\theta^5$ ,  $\theta^6$ .

С помощью этих равенств из уравнений (6), не содержащих  $\gamma_{pqr}$ , найдем

$$\varphi = \frac{3}{2} f_3 + c, \quad f_i = \lambda_i, \quad (12)$$

где  $f_1 = f_2 = f_3(x^3)$  – произвольные функции указанного переменного,  $f_4 = f_5 = f_6 = \lambda$  – const.

Интегрируя систему уравнений, полученную из (10), с учетом формул (6), (11) и (12), а также [1]

$$g^{ij} = \sum_{h=1}^6 e_h \xi_h^i \xi_{\tilde{h}}^j,$$

после преобразования координат найдем

$$\xi_1^1 = \xi_2^2 = 1, \quad \xi_3^2 = -\frac{\epsilon x^1}{2A}, \quad \xi_3^3 = \frac{1}{2A}, \quad \xi_4^4 = \xi_5^5 = (f_3 - \lambda)^{-3/2},$$

$$g^{44} = e_4(f_3 - \lambda)^{-3}(\Sigma + \theta(x^5, x^6)), \quad g^{45} = e_4(f_3 - \lambda)^{-3}, \quad g^{66} = e_6(f_3 - \lambda)^{-3}.$$

Вычислив компоненты тензоров  $g_{ij}$ , получим

$$g_{ij} dx^i dx^j = e_3 \{(dx^2)^2 + 4Adx^1 dx^3 + 2\epsilon x^1 dx^2 dx^3 + (\epsilon x^1)^2 (dx^3)^2\} + \quad (13)$$

$$+ e_4(f_3 - \lambda)^3 \{2dx^4 dx^5 - (\Sigma + \omega)(dx^5)^2\} + e_6(f_3 - \lambda)^3 (dx^6)^2.$$

Здесь

$$A = \epsilon x^2 + \theta(x^3), \quad \Sigma = 3(f_3 - \lambda)^{-1}, \quad (14)$$

$f_3 = \epsilon x^3$ ,  $\epsilon = 0, 1$ ,  $\theta(x^3), \omega(x^5, x^6)$  – функции своих переменных;  $c, \lambda$  – const. Из полученных результатов, используя формулы [1]

$$\xi_i = g_{ij} \frac{\xi^j}{h}, \quad a_{ij} = \sum_{h,l=1}^6 e_h e_l \bar{a}_{hl} \frac{\xi_i \xi_j}{l \tilde{l}}$$

найдем

$$\begin{aligned} a_{ij} dx^i dx^j &= f_3 g_{i_1 j_1} dx^{i_1} dx^{j_1} + \\ &+ 2g_{13} dx^2 dx^3 + 4A\epsilon x^1 (dx^3)^2 + \lambda g_{i_2 j_2} dx^{i_2} dx^{j_2} + g_{45} (dx^5)^2, \end{aligned} \quad (15)$$

$$h_{ij} = a_{ij} + (3\epsilon x^3 + c)g_{ij}, \quad (16)$$

где  $i_1, j_1 = 1, 2, 3$ ,  $i_2, j_2 = 4, 5, 6$ .

4.  $h$ -пространства типа [(32)1]. В этом случае коммутаторы операторов имеют вид

$$\begin{aligned} (X_1, X_2) &= -e_5 \gamma_{521} X_4, \quad (X_1, X_3) = -e_4 \gamma_{431} X_5 - e_5 \gamma_{531} X_4, \\ (X_1, X_4) &= -e_3 \gamma_{341} X_1, \quad (X_1, X_5) = -e_2 \gamma_{251} X_2 - e_3 \gamma_{351} X_1, \\ (X_1, X_6) &= -e_3 \gamma_{361} X_1, \quad (X_2, X_3) = e_5 \gamma_{523} X_4 - e_4 \gamma_{432} X_5 - e_5 \gamma_{532} X_4, \\ (X_2, X_4) &= e_5 \gamma_{524} X_4 - e_3 \gamma_{342} X_1, \\ (X_2, X_5) &= e_5 \gamma_{525} X_4 - e_2 \gamma_{252} X_2 - e_3 \gamma_{352} X_1, \\ (X_2, X_6) &= -e_3 \gamma_{362} X_1 - e_2 \gamma_{262} X_2 + e_5 \gamma_{526} X_4, \\ (X_3, X_4) &= -e_3 \gamma_{343} X_1 + e_4 \gamma_{434} X_5 + e_5 \gamma_{534} X_4, \\ (X_3, X_5) &= -e_2 \gamma_{253} X_2 + e_4 \gamma_{435} X_5 - e_3 \gamma_{353} X_1 + e_5 \gamma_{535} X_4, \\ (X_3, X_6) &= -e_1 \gamma_{163} X_3 - e_2 \gamma_{263} X_2 - e_3 \gamma_{363} X_1 + e_4 \gamma_{436} X_5 + e_5 \gamma_{536} X_4, \\ (X_4, X_5) &= -e_2 \gamma_{254} X_2 + e_3 (\gamma_{345} - \gamma_{354}) X_1, \\ (X_4, X_6) &= e_3 \gamma_{346} X_1 - e_5 \gamma_{564} X_4, \\ (X_5, X_6) &= e_2 \gamma_{256} X_2 + e_3 \gamma_{356} X_1 - e_4 \gamma_{465} X_5 - e_5 \gamma_{565} X_4. \end{aligned}$$

Ясно, что системы  $X_p \theta = 0$  ( $p \neq 3$ ),  $X_q \theta = 0$  ( $q \neq 6$ ) вполне интегрируемые и имеют по одному решению  $\theta^3$  и  $\theta^6$ . Системы  $X_1 \theta = X_2 \theta = X_4 \theta = X_6 \theta = 0$ ,  $X_1 \theta = X_4 \theta = X_6 \theta = 0$ ,  $X_1 \theta = X_6 \theta = 0$  и уравнение  $X_6 \theta = 0$  также вполне интегрируемые. Первая система имеет решения  $\theta^3$  и  $\theta^5$ , вторая система –  $\theta^2$ ,  $\theta^3$  и  $\theta^6$ , третья система –  $\theta^2$ ,  $\theta^3$ ,  $\theta^4$  и

$\theta^5$ . Уравнение  $X_6\theta = 0$  имеет решение  $\theta^q$  ( $q \neq 6$ ). Сделав преобразования координат  $x^{i'} = \theta^i(x)$ , в новой координатной системе, опустив штрихи, получим

$$\xi_s^i = P(x)\delta_s^i, \quad \xi_2^r = \xi_2^5 = \xi_3^6 = \xi_4^r = \xi_4^2 = \xi_4^5 = \xi_5^r = 0, \quad (18)$$

где  $s = 1, 6$ ,  $r = 3, 6$ .

Из уравнений (7), не содержащих  $\gamma_{pqr}$ , найдем

$$\varphi = \frac{1}{2}f_6 + c, \quad f_i = \lambda_i, \quad (19)$$

где  $f_6$  – произвольная функция переменного  $x^6$ ,  $f_1 = f_2 = f_3 = f_4 = f_5 = \lambda$  – const.

Приравнивая коэффициенты при одинаковых производных  $\frac{\partial}{\partial x^i}$  в соотношениях (17), мы получим систему из 60 уравнений на компоненты векторов репера, из которой после подходящего преобразования координат получим

$$\xi_1^1 = \xi_2^2 = \xi_3^3 = (f_6 - \lambda)^{-1/2}, \quad \xi_6^6 = 1,$$

$$g^{11} = e_3(f_6 - \lambda)^{-1}\{(f_6 - \lambda)^{-2} + \theta(x^3, x^5)\}, \quad g^{12} = e_3(f_6 - \lambda)^{-2},$$

$$g^{44} = e_5(f_6 - \lambda)^{-1}\{(f_6 - \lambda)^{-1} + \omega(x^3, x^5)\}, \quad g^{45} = e_5(f_6 - \lambda)^{-1}.$$

Из предыдущего следует, что тензоры  $g_{ij}$ ,  $a_{ij}$  и  $h_{ij}$  имеют вид

$$g_{ij}dx^i dx^j = e_3(f_6 - \lambda)\{(dx^2)^2 + 2dx^1 dx^2 + \omega(dx^3)^2\} - 2e_3dx^2 dx^3 + e_4(f_6 - \lambda)\{2dx^4 dx^5 - \omega(dx^5)^2\} - e_5(dx^5)^2 + e_6(dx^6)^2, \quad (20)$$

$$a_{ij}dx^i dx^j = \lambda g_{i_1 j_1} dx^{i_1} dx^{j_1} + 2g_{22}dx^2 dx^3 + \\ + g_{23}(dx^3)^2 + g_{45}(dx^5)^2 + e_6 f_6 (dx^6)^2, \quad (21)$$

$$h_{ij} = a_{ij} + (f_6 + c)g_{ij}, \quad (22)$$

где  $f_6(x^6)$ ,  $\theta(x^3, x^5)$ ,  $\omega(x^3, x^5)$  – произвольные функции указанных переменных,  $c, \lambda$  – const,  $i_1, j_1 = 1, 2, 3, 4, 5$ .

5. *h-пространства типа [(321)].* В случае *h*-пространства типа [(321)] функция  $\varphi = \text{const}$ , отсюда тензор  $h_{ij}$  является ковариантно-постоянным. Опуская дальнейшие вычисления, выпишем результат:

$$g_{ij}dx^i dx^j = e_3\{(dx^2)^2 + 2dx^1 dx^3 - 2dx^2 dx^3 + \theta(dx^3)^2\} + \quad (23)$$

$$+e_4\{2dx^4dx^5-\omega(dx^5)^2\}+e_6(dx^6)^2,$$

$$a_{ij}dx^i dx^j = \lambda g_{ij}dx^i dx^j + 2e_3 dx^2 dx^3 + e_3(dx^3)^2 + e_4(dx^5)^2, \quad (24)$$

$$h_{ij} = a_{ij} + cg_{ij}, \quad (25)$$

где  $\theta, \omega$  – произвольные функции переменных  $x^3, x^5, x^6$ ,  $c, \lambda$  – const.

Сформулируем полученные результаты в виде следующей теоремы

**Теорема 1.** Если тензор  $h_{ij}$  типов [3(21)], [(32)1], [(321)] и функция  $\varphi$  удовлетворяют в  $V^6$  уравнениям Эйзенхарта (1), то существует голономная система координат, в которой тензоры  $g_{ij}$ ,  $h_{ij}$  и функция  $\varphi$  определяются формулами (12)–(16), (19)–(22), (23)–(25).

6. Квадратичные первые интегралы уравнений геодезических  $h$ -пространств типов [3(21)], [(32)1], [(321)]. Каждому решению  $h_{ij}$  уравнения (1) соответствует квадратичный первый интеграл уравнений геодезических

$$(h_{ij} - 4\varphi g_{ij})\dot{x}^i \dot{x}^j = \text{const}, \quad (26)$$

где  $\dot{x}^i$  – касательный вектор геодезической.

Следовательно, квадратичные первые интегралы уравнений геодезических  $h$ -пространств типов [3(21)], [(32)1], [(321)] определяются формулой (26), где тензоры  $h_{ij}$ ,  $g_{ij}$  и функция  $\varphi$  определены в Теореме 1.

Автор благодарен профессору А. В. Аминовой за постановку задачи и за советы в ее решении.

Работа частично поддержана грантом РФФИ № 10-02-00509.

## Л И Т Е Р А Т У Р А

- [1] А. В. Аминова, УМН **50**(1), 69 (1995).
- [2] А. З. Петров, *О геодезическом отображении римановых пространств неопределенной метрики*. Уч. зап. Казан. ун-та. **109**(3), 7 (1949).
- [3] Л. П. Эйзенхарт, *Риманова геометрия* (Москва, ИЛ, 1948).

Печатается по представлению Отделения  
теоретической физики

Поступила в редакцию 4 июля 2011 г.