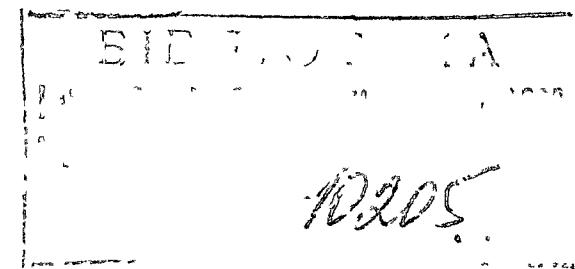


АКАДЕМИЯ НАУК УКРАИНСКОЙ ССР
ИНСТИТУТ ПРИКЛАДНОЙ МАТЕМАТИКИ И МЕХАНИКИ

РСМ Мат. 4A672 (1982)

ГРАНИЧНЫЕ
ЗАДАЧИ
МАТЕМАТИЧЕСКОЙ
ФИЗИКИ

Сборник научных трудов



ЖИВЕР "НАУКОВА ДУМКА" 1981.

УДК 514.764.27

Р.Я.Мацюк

3)

ВАРИАЦИОННЫЙ ПРИНЦИП ДЛЯ ГЕОДЕЗИЧЕСКИХ ОКРУЖНОСТЕЙ

Геодезические окружности в (псевдо)римановом пространстве V_k^n с метрикой $ds^2 = g_{ij} dx^i dx^j$ характеризуются постоянством первой кривизны κ и равенством нулю второй. Они удовлетворяют определяющее уравнение [1]

$$\frac{D^3 x^k}{ds^3} + g_{ij} \frac{D^2 x^i}{ds^2} \frac{D^2 x^j}{ds^2} - \frac{D x^k}{ds} = 0, \quad (i, j, k = 1, \dots, n). \quad (1)$$

Оказывается, что это определение эквивалентно в (псевдо)евклидовом пространстве E_1^4 определению [2] мировой линии равноускоренно движущегося наблюдателя.

В пространстве V_k^2 уравнению (1) удовлетворяют экстремали вариационной задачи в параметрической форме, определяемой функционалом

$$\int_{x(\tau)} \kappa d\tau + \alpha ds \quad (2)$$

Здесь α произвольное число; τ – параметр.

Отметим, что множество экстремалей функционала (2) включает все геодезические пространства V_k^2 , т.е. линии, удовлетворяющие уравнение

$$\frac{D^2 x^i}{d\tau^2} = 0, \quad (i = 1, 2).$$

В (псевдо)евклидовом пространстве E_k^2 , где действует (псевдо)евклидова группа $E(2, k)$, справедливо более точное

П р е д л о ж е н и е.

Уравнение третьего порядка

$$\xi_i \left(x^i, \frac{dx^i}{d\tau}, \frac{d^2 x^i}{d\tau^2}, \frac{d^3 x^i}{d\tau^3} \right) = 0, \quad (i, j = 1, 2) \quad (3)$$

тогда и только тогда является $E(2, k)$ – инвариантным уравнением Эйлера-Пуассона, имеющим кривизну κ первым интегралом и удовлетворяющимся также решениями уравнения

$$\frac{d^2 x^i}{dt^2} = 0 \quad (i=1, 2),$$

когда оно есть уравнение Эйлера - Пуассона для функционала (2).

Найденное уравнение (3) обобщается на случай пространства E_k^n следующим образом:

$$(\dot{x}_i \dot{x}^j)^{-3/2} A_{ij} \ddot{x}^j - 3 (\dot{x}_i \dot{x}^l)^{-5/2} (\dot{x}_j \ddot{x}^i) A_{ij} \ddot{x}^l = 0 \quad (i, j, l = 1, \dots, n), \quad (4)$$

Здесь точкой обозначено дифференцирование по параметру τ ; $A_{ij} = -A_{ji}$. Уравнение (4) инвариантно относительно группы $E(n, k)$, его решения суть геодезические окружности и включают все геодезические пространства E_k^n .

~~Приложенное выше предложение~~ Приведенное выше предложение, проверяется с помощью следующего критерия.

Система дифференциальных уравнений

$$\lambda_j \left(x^i, \frac{dx^i}{d\tau}, \dots, \frac{d^r x^i}{d\tau^r} \right) = 0 \quad (i, j = 1, \dots, m)$$

является системой уравнений Эйлера - Пуассона в том и только в том случае, если

$$\frac{\partial \lambda_i}{\partial x^j} - \frac{\partial \lambda_j}{\partial x^i} - \sum_{s=0}^r (-1)^s \frac{d^s}{d\tau^s} \left(\frac{\partial \lambda_j}{\partial x^{(s)i}} - \frac{\partial \lambda_i}{\partial x^{(s)j}} \right) = 0$$

$$\frac{\partial \lambda_i}{\partial x^{(v)j}} - \sum_{s=v}^r (-1)^s \frac{s!}{(s-v)! v!} \frac{d^{s-v}}{d\tau^{s-v}} \frac{\partial \lambda_j}{\partial x^{(s)j}} = 0,$$

$$(i, j = 1, \dots, n; \quad r \leq v \leq 1),$$

где $x^{(s)i}$ обозначает производную $\frac{d^s x^i}{d\tau^s}$.

Таким образом, концентрическую геометрию \mathcal{L}_1 , занимающуюся изучением геодезических окружностей, можно рассматривать также и с точки зрения пространств высшего порядка \mathcal{L}_3 , где элемент длины зависит от производных высшего порядка как, например, в (2). Кроме того, открывается возможность построить механику Остроградского с высшими производными \mathcal{L}_4 для равноускоренного движения в теории относительности. В двухмерном пространстве - времени в качестве лагранжиана можно использовать подынтегральное выражение в (2).

1. Yano K. Concircular geometry I. - Proc. Imp. Acad. Tokyo, 1940, 16, 6, p. 195-200.
2. Hill E.L. On the kinematics of uniformly accelerated motions and classical electromagnetic theory. - Phys. Rev., 1947, 72, N 2, p. 143-149.
3. Kawaguchi M. On introduction to the theory of higher-order spaces. Ij - RAAG Mem. Unifying Study Basic Probl. Eng. and Phys. Sci. Means Geom., 1972, N 3, p. 718-734.
4. Rodrigues Paulo R. Sur les systèmes mécaniques généralisés. - C.R.Acad.Sci., 1976, 282, N 22, p. A1307-A1309.