



Math-Net.Ru

Общероссийский математический портал

П. Е. Марков, Бесконечно малые изгибания
некоторых многомерных поверхностей,
Матем. заметки, 1980, том 27, вы-
пуск 3, 469–479

<https://www.mathnet.ru/mzm6531>

Использование Общероссийского математического портала
Math-Net.Ru подразумевает, что вы прочитали и согласны
с пользовательским соглашением

<https://www.mathnet.ru/rus/agreement>

Параметры загрузки:

IP: 18.97.9.170

22 мая 2025 г., 15:58:27



БЕСКОНЕЧНО МАЛЫЕ ИЗГИБАНИЯ НЕКОТОРЫХ МНОГОМЕРНЫХ ПОВЕРХНОСТЕЙ

П. Е. Марков

В работе [1] доказано, что всякая невырожденная n -мерная поверхность $(n(n+3)/2+1)$ -мерного евклидова пространства является нежесткой в этом пространстве. С другой стороны, в работах [2] — [6] установлен ряд признаков жесткости гиперповерхностей в евклидовом и римановом пространствах. В настоящей заметке мы покажем, что случаи жесткости возможны и для n -мерных поверхностей и m -мерном плоском (евклидовом или псевдоевклидовом) пространстве при $n+1 < m < n(n+3)/2+1$. При этом мы ограничимся рассмотрением поверхностей, представимых в виде риманова произведения конечного числа гиперповерхностей плоских пространств.

§ 1. Формулировка результата. 1. Рассмотрим в плоском m -мерном пространстве S_m n -мерную поверхность F_n ($1 \leq n < m$) класса C^3 , заданную уравнением $r = r(x^1, \dots, x^n)$. Будем считать, что дискриминант метрической формы $ds^2 = g_{ij}dx^i dx^j$ ($i, j = 1, \dots, n$) этой поверхности отличен от нуля. Предположим, что начиная с некоторого момента времени $t=0$ поверхность F_n деформируется, переходя при $t \geq 0$ в поверхность F_n^t , задаваемую уравнением $r^t = r^t(x^1, \dots, x^n)$ ($r^0 \equiv r$). Каждая величина A на F_n перейдет при этом в некоторую величину A^t на F_n^t . Величину $\delta A \equiv (dA^t/dt)_{t=0}$ называют вариацией величины A . Мы будем рассматривать только такие деформации, при которых вариация длины каждой дуги на F_n равна нулю. В этом случае поле δr называется изги-

бающим полем поверхности F_n . По изгибающему полю деформация поверхности F_n определяется с точностью до членов второго порядка относительно t формулой $r^i = r + t\delta r + t^2 z$.

Будем называть две деформации поверхности F_n эквивалентными, если изгибающие поля, соответствующие этим деформациям, совпадают. Класс эквивалентных деформаций называется бесконечно малым (б. м.) изгибанием поверхности F_n в пространстве S_m . Б. м. изгибание F_n в S_m называется тривиальным, если соответствующее изгибающее поле имеет вид $\delta r = \Omega r + \omega$, где Ω — произвольный постоянный бивектор в S_m , ω — произвольный постоянный вектор, а Ωr — внутреннее произведение бивектора Ω на вектор r [7, стр. 15]. Аналогичное определение тривиального б. м. изгибания приведено в [1]. Поверхность F_n называют жесткой в S_m , если каждое ее б. м. изгибание тривиально.

2. Пусть $S_{n_1+1}^{(1)}$ и $S_{n_2+1}^{(2)}$ — плоские пространства размерностей $n_1 + 1$ и $n_2 + 1$ соответственно. В прямом произведении $S_{n_1+1}^{(1)} \times S_{n_2+1}^{(2)}$ введем ортонормированную систему координат $Oy^1 \dots y^{n_1+n_2+2}$ так, чтобы оси Oy^{α_1} ($\alpha_1 = 1, 2, \dots, n_1 + 1$) принадлежали пространству $S_{n_1+1}^{(1)}$, а оси $Oy^{n_1+1+\alpha_2}$ ($\alpha_2 = 1, 2, \dots, n_2 + 1$) — пространству $S_{n_2+1}^{(2)}$. Рассмотрим в $S_{n_1+1}^{(1)}$ и $S_{n_2+1}^{(2)}$ гиперповерхности $F_{n_1}^{(1)}$ и $F_{n_2}^{(2)}$, заданные соответственно уравнениями

$$y^{\alpha_1} = y^{\alpha_1}(x^1, \dots, x^{n_1}), \quad \alpha_1 = 1, 2, \dots, n_1 + 1, \quad (1)$$

$$y^{n_1+1+\alpha_2} = y^{n_1+1+\alpha_2}(x^{n_1+1}, \dots, x^{n_1+n_2}), \\ \alpha_2 = 1, 2, \dots, n_2 + 1. \quad (2)$$

Римановым произведением поверхностей $F_{n_1}^{(1)}$ и $F_{n_2}^{(2)}$ называется $(n_1 + n_2)$ -мерная поверхность $F_{n_1}^{(1)} \times F_{n_2}^{(2)}$ пространства $S_{n_1+1}^{(1)} \times S_{n_2+1}^{(2)}$, заданная в этом пространстве уравнениями (1), (2).

Если $S_{n_\tau+1}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$) — плоские пространства размерностей $n_\tau + 1$ и $F_{n_\tau}^{(\tau)}$ — гиперповерхность в $S_{n_\tau+1}^{(\tau)}$, то риманово произведение поверхностей $F_{n_1}^{(1)}, F_{n_2}^{(2)}, \dots, F_{n_p}^{(p)}$ определяется формулой

$$F_{n_1}^{(1)} \times F_{n_2}^{(2)} \times \dots \times F_{n_p}^{(p)} = (F_{n_1}^{(1)} \times F_{n_2}^{(2)} \times \dots \times F_{n_{p-1}}^{(p-1)}) \times F_{n_p}^{(p)}.$$

Относительно каждой из поверхностей $F_{n_\tau}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$) всюду будем предполагать, что в каждой ее точке существует хотя бы одно двумерное направление, определяемое линиями кривизны, по которому внутренняя кривизна поверхности отлична от нуля.

Обозначим $\sum_{\tau=1}^p n_\tau = \nu_p$ и рассмотрим ν_p -мерную поверхность $F_{\nu_p} = F_{n_1}^{(1)} \times \dots \times F_{n_p}^{(p)}$ в пространстве $S_{\nu_p+p} = S_{n_1+1}^{(1)} \times \dots \times S_{n_p+1}^{(p)}$.

ТЕОРЕМА А. Если каждая из поверхностей $F_{n_\tau}^{(\tau)}$ жестка в $S_{n_\tau+1}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$), то поверхность F_{ν_p} жестка в S_{ν_p+p} .

С л е д с т в и е 1. Для любого целого числа $p \geq 1$ можно указать плоское пространство, в котором существует жесткая поверхность коразмерности p .

§ 2. Основная система уравнений. 1. Доказательство теоремы, сформулированной в предыдущем параграфе, опирается на исследование связи решений линейаризованной системы уравнений Гаусса — Кодацци — Риччи с изгибающими полями поверхности. Изучению этой связи посвящен данный параграф.

2. Рассмотрим произвольную поверхность F_n в S_m . Пусть n_1, n_2, \dots, n_p ($p = m - n$) — система неизотропных попарно ортогональных нормалей класса C^2 этой поверхности (существование таких нормалей вытекает из рассуждений книги [8, стр. 176]). Разложение ковариантных производных $r_{,ij}, n_{\sigma j, i}$ по векторам $r_{,1}, r_{,2}, \dots, r_{,n}, n_1, n_2, \dots, n_p$ приводит к формулам Гаусса и Вейнгартена:

$$\begin{cases} r_{,ij} = \sum_{\sigma=1}^p e_\sigma b_{\sigma|ij} n_\sigma, \\ n_{\sigma j, i} = -g^{kl} b_{\sigma|ki} r_{,l} + \sum_{\tau=1}^p e_\tau \mu_{\tau\sigma|i} n_\tau, \end{cases} \quad (3)$$

где $e_\sigma = n_\sigma^2 = \pm 1$; $i, j, k, l = 1, 2, \dots, n$; $\sigma = 1, 2, \dots, p$; $b_{\sigma|ij}, \mu_{\tau\sigma|i}$ — коэффициенты, удовлетворяющие условиям $b_{\sigma|ij} = b_{\sigma|ji}, \mu_{\tau\sigma|i} = -\mu_{\sigma\tau|i}$.

Варьируя равенства $g_{ij} = r_{,i} r_{,j}$ и учитывая, что $\delta g_{ij} = 0$, получим следующую систему уравнений для изгибающего поля:

$$r_{,i} \delta r_{,j} + \delta r_{,i} r_{,j} = 0, \quad i, j = 1, 2, \dots, n, \quad (4)$$

3. Основной системой будем называть систему уравнений

$$\left\{ \begin{aligned} \sum_{\sigma=1}^p e_{\sigma} (t_{\sigma|ik} b_{\sigma|i,l} - t_{\sigma|i} b_{\sigma|jk} + b_{\sigma|ik} t_{\sigma|jl} - b_{\sigma|i} t_{\sigma|jk}) &= 0, \\ t_{\sigma|i,k} - t_{\sigma|ik,j} &= \sum_{\rho=1}^p (t_{\rho|ij} \mu_{\rho\sigma|k} - t_{\rho|ik} \mu_{\rho\sigma|j} + \\ &\quad + b_{\rho|ij} \varepsilon_{\rho\sigma|k} - b_{\rho|ik} \varepsilon_{\rho\sigma|j}), \quad (5) \\ \varepsilon_{\rho\sigma|i,j} - \varepsilon_{\rho\sigma|i,i} &= \\ &= g^{kl} (t_{\rho|ik} b_{\sigma|jl} - t_{\rho|jk} b_{\sigma|il} + b_{\rho|ik} t_{\sigma|i,l} - b_{\rho|jk} t_{\sigma|i,i}) + \\ &\quad + \sum_{\chi=1}^p (\varepsilon_{\chi\rho|i} \mu_{\chi\sigma|j} - \varepsilon_{\chi\rho|j} \mu_{\chi\sigma|i} + \mu_{\chi\rho|i} \varepsilon_{\chi\sigma|j} - \mu_{\chi\rho|j} \varepsilon_{\chi\sigma|i}), \end{aligned} \right.$$

где $t_{\sigma|ij} = t_{\sigma|ji}$ и $\varepsilon_{\rho\sigma|i} = -\varepsilon_{\sigma\rho|i}$ — неизвестные тензоры; $\rho, \sigma = 1, \dots, p$; $i, j, k, l = 1, \dots, n$. Система (5) может быть получена варьированием уравнений Гаусса — Кодацци — Риччи (см. [8, стр. 228]). Следовательно, этой системе всегда удовлетворяют тензоры $\delta b_{\sigma|ij}$, $\delta \mu_{\tau\sigma|i}$, так что каждому изгибающему полю поверхности F_n соответствует единственное решение системы (5). Имеет место

ТЕОРЕМА 1. *Если поверхность F_n односвязна, то каждому решению основной системы соответствует единственное (с точностью до тривиального) изгибающее поле поверхности F_n .*

Доказательство. Пусть $t_{\sigma|ki}$, $\varepsilon_{\rho\sigma|i}$ — произвольное решение системы (5). Рассмотрим на F_n поля бивекторов

$$\begin{aligned} V_i &= \sum_{\sigma=1}^p e_{\sigma} g^{kl} t_{\sigma|ki} r_{,l} \wedge n_{\sigma} + \\ &\quad + (1/2) \sum_{\tau, \sigma=1}^p e_{\tau} e_{\sigma} \varepsilon_{\tau\sigma|i} n_{\tau} \wedge n_{\sigma}. \quad (6) \end{aligned}$$

Путем несложных вычислений с использованием формул (3) и системы (5) нетрудно показать, что $V_{i,j} = V_{j,i}$. Следовательно, на F_n существует поле бивекторов V такое, что $V_{,i} = V_i$. Поле V определяется полями V_i с точностью до произвольного постоянного бивектора Ω . Положим $U_i = V \cdot r_{,i}$. Из (6) получаем: $u_{i,j} - u_{j,i} = v_{,j} r_{,i} - V_{,i} r_{,j} = 0$. Следовательно, на F_n существует поле векторов δr такое, что $\delta r_{,i} = u_i$. Поле δr удовлетворяет системе (4) и, значит, является изгибающим. Поле δr определяется полем бивектора V с точностью до произвольного постоянного вектора ω . Теорема доказана.

4. Система (5) всегда допускает решения вида

$$\begin{cases} t_{\sigma|ij} = \sum_{\tau=1}^p e_{\tau} \varphi_{\tau\sigma} b_{\tau|ij}, \\ \varepsilon_{\tau\sigma|i} = \varphi_{\tau\sigma|i} + \sum_{\rho=1}^p e_{\rho} (\varphi_{\rho\tau} \mu_{\rho\sigma|i} - \varphi_{\rho\sigma} \mu_{\rho\tau|i}), \end{cases} \quad (7)$$

где $\{\varphi_{\tau\sigma}\}_{\tau, \sigma=1}^p$ — семейство произвольных скалярных функций на F_n , таких, что $\varphi_{\tau\sigma} = -\varphi_{\sigma\tau}$.

ТЕОРЕМА 2. Если каждое решение основной системы имеет вид (7), то поверхность F_n является жесткой.

Доказательство. Для доказательства этой теоремы покажем, что в рассматриваемом случае всякое изгибающее поле поверхности F_n тривиально в каждой односвязной окрестности Φ_n . Действительно, в условиях теоремы 2 равенства (6) принимают вид

$$\begin{aligned} V_{,i} = & \sum_{\tau, \sigma=1}^p e_{\tau} e_{\sigma} \varphi_{\tau\sigma} g^{kl} b_{\tau|ki} r_{,l} \wedge n_{\sigma} + \\ & + \frac{1}{2} \sum_{\tau, \sigma, \rho=1}^p e_{\tau} e_{\sigma} e_{\rho} (\varphi_{\rho\tau} \mu_{\rho\sigma|i} - \varphi_{\rho\sigma} \mu_{\rho\tau|i}) n_{\tau} \wedge n_{\sigma} + \\ & + \frac{1}{2} \sum_{\tau, \sigma=1}^p e_{\tau} e_{\sigma} \varphi_{\tau\sigma|i} n_{\tau} \wedge n_{\sigma}. \end{aligned}$$

С помощью (3) отсюда находим

$$V_{,i} = - (1/2) \sum_{\tau, \sigma=1}^p e_{\tau} e_{\sigma} (\varphi_{\tau\sigma} n_{\tau} \wedge n_{\sigma})_{,i}.$$

Следовательно, на Φ_n имеем

$$V = \Omega - (1/2) \sum_{\tau, \sigma=1}^p e_{\tau} e_{\sigma} \varphi_{\tau\sigma} n_{\tau} \wedge n_{\sigma}.$$

Отсюда, учитывая, что $(n_{\tau} \wedge n_{\sigma}) r_{,i} = 0$, для полей u получаем: $u_i = \Omega r_{,i}$. Отсюда вытекает, что изгибающее поле δr имеет вид $\delta r = \Omega r + \omega$. Теорема доказана.

§ 3. Доказательство утверждений, сформулированных в § 1. 1. Поверхность F_{v_p} в S_{v_p+p} можно задать уравнениями

$$y^{v_{\tau-1}+k_{\tau}+\tau-1} = y^{v_{\tau-1}+k_{\tau}+\tau-1} (x^{v_{\tau+1}+1}, x^{v_{\tau-1}+2}, \dots, x^{v_{\tau}}),$$

где $\tau = 1, 2, \dots, p$; $k_{\tau} = 1, 2, \dots, n_{\tau} + 1$; $v_{\tau} = \sum_{j=1}^{\tau} n_j$; $v_0 = 0$. При фиксированном значении индекса τ эти уравнения представляют поверхность $F_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ в $S_{n_{\tau+1}}^{(\tau)}$. Отсюда для метрического тензора $g_{kl}(x^1, \dots, x^{v_p})$ ($k, l = 1, 2, \dots, v_p$)

поверхности F_{v_p} получаем:

$$g_{kl} = \begin{cases} g_{kl}^{(\tau)}(x^{v_{\tau-1}+1}, \dots, x^{v_\tau}), & k, l \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \\ 0, & k \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \quad l \notin [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \end{cases} \quad (8)$$

где $g_{kl}^{(\tau)}$ — метрический тензор поверхности $F_{n_\tau}^{(\tau)}$, $\tau = 1, 2, \dots, p$.

Покажем, что аналогичные равенства имеют место и для контравариантного метрического тензора $g^{kl}(x^1, \dots, x^{v_p})$. Действительно, тензор g^{kl} определяется системой уравнений

$$g^{kl}g_{ij} = \delta_j^k, \quad j, k, l = 1, 2, \dots, v_p. \quad (9)$$

При $j, k, l \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$ эта система однозначно определяет контравариантный метрический тензор $g^{kl}(x^{v_{\tau-1}+1}, x^{v_{\tau-1}+2}, \dots, x^{v_\tau})$ поверхности $F_{n_\tau}^{(\tau)}$. Пусть $j \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$, $k \notin [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$. Тогда система (9) имеет вид $g^{kl}g_{ij}^{(\tau)} = 0$ ($\tau = 1, \dots, p$). При каждом фиксированном индексе k имеем систему n_τ однородных линейных уравнений относительно n_τ неизвестных g^{kl} . Отсюда получаем: $g^{kl} = 0$ ($k \notin [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$, $l \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$). Таким образом, равенства (8) будут справедливы, если в них тензор g_{kl} заменить на тензор g^{kl} .

Для символов Кристоффеля Γ_{ij}^k ($i, j, k, l = 1, 2, \dots, v_p$) теперь получаем

$$\Gamma_{ij}^k = \begin{cases} \Gamma_{ij}^k(x^{v_{\tau-1}+1}, x^{v_{\tau-1}+2}, \dots, x^{v_\tau}), & i, j, k \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \\ 0, & k \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \quad i \notin [v_{\tau-1} + 1, v_\tau] \text{ или} \\ & k \notin [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \quad i \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau], \end{cases}$$

где Γ_{ij}^k — символы Кристоффеля поверхности $F_{n_\tau}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$).

Следовательно, если через $\nabla_k^{(\tau)}$ обозначить оператор ковариантного дифференцирования по x^k относительно метрического тензора $g_{ij}^{(\tau)}$ ($i, j, k \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$, $\tau = 1, 2, \dots, p$) а через $(\cdot)_{,k}$ — ковариантную производную по x^k относительно тензора g_{ij} на F_{v_p} , то для любого тензора T_{jl}^i на F_{v_p} при $i, j, l \in [v_{\tau-1} + 1, v_\tau]$ будем иметь

$$T_{jl,k}^i = \nabla_k^{(\tau)} T_{jl}^i. \quad (10)$$

2. Пусть $n^{v_{\tau-1+k\tau+1}} (x^{v_{\tau-1+1}}, x^{v_{\tau-1+2}}, \dots, x^{v_{\tau}})$ ($k=1, 2, \dots, \dots, n_{\tau} + 1$) — компоненты нормали поверхности $F_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ в $S_{n_{\tau}+1}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$); положим

$$n_{\tau} = \left\{ \underbrace{0, \dots, 0}_{v_{\tau-1+\tau-1}}, n^{v_{\tau-1+\tau}}, n^{v_{\tau-1+\tau+1}}, \dots, n^{v_{\tau+\tau}}, \underbrace{0, \dots, 0}_{v_p - v_{\tau} - \tau + p} \right\}$$

($\tau = 1, 2, \dots, p$). Получим p попарно ортогональных неизотропных векторов в S_{v_p+p} класса C^2 , ортогональных векторам $r_{\cdot 1}, r_{\cdot 2}, \dots, r_{\cdot v_p}$. Примем векторы n_{τ} ($\tau = 1, 2, \dots, \dots, p$) в качестве нормалей поверхности F_{v_p} в S_{v_p+p} . Относительно этих нормалей получаем

$$\begin{cases} \mu_{\tau\sigma|i} = 0, \\ b_{\tau|ij} = \begin{cases} b_{ij}^{(\tau)} (x^{v_{\tau-1+1}}, x^{v_{\tau-1+2}}, \dots, x^{v_{\tau}}), & i, j \in [v_{\tau-1} + 1, v_{\tau}], \\ 0, & i \text{ или } j \notin [v_{\tau-1} + 1, v_{\tau}], \end{cases} \end{cases} \quad (11)$$

где $b_{ij}^{(\tau)}$ — коэффициенты, фигурирующие в (3) для поверхности $F_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ в $S_{n_{\tau}+1}^{(\tau)}$; $\tau, \sigma = 1, 2, \dots, p$; $i, j = 1, 2, \dots, v_p$.

3. Рассмотрим основную систему для поверхности F_{v_p} . В силу формул (10) и (11) при $i, j, k, l \in [v_{\tau-1} + 1, v_{\tau}]$ из первых двух равенств этой системы получаем

$$\begin{cases} t_{\tau|ik} b_{jl}^{(\tau)} - t_{\tau|ij} b_{jk}^{(\tau)} + b_{ik}^{(\tau)} t_{\tau|jl} - b_{il}^{(\tau)} t_{\tau|jk} = 0, \\ \nabla_k^{(\tau)} t_{\tau|ij} - \nabla_j^{(\tau)} t_{\tau|ik} = 0 \end{cases}$$

($\tau = 1, 2, \dots, p$, по τ не суммировать). При каждом фиксированном значении индекса τ имеем основную систему для поверхности $F_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ в $S_{n_{\tau}+1}^{(\tau)}$. Так как поверхность $F_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ односвязна и жестка в $S_{n_{\tau}+1}^{(\tau)}$, то в силу теорем 1 и 2 эта система имеет только нулевое решение. Следовательно, получаем

$$t_{\tau|ij} = 0, \quad i, j \in [v_{\tau-1} + 1, v_{\tau}] \quad (\tau = 1, 2, \dots, p). \quad (12)$$

4. Дальнейшие рассуждения носят локальный характер. На каждой из поверхностей $F_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ рассмотрим произвольную окрестность $\Phi_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$). Этим окрестностям соответствует окрестность $\Phi_{v_p} = \prod_{\tau=1}^p \Phi_{n_{\tau}}^{(\tau)}$ на F_{v_p} . Докажем, что при условии (12) Φ_{v_p} жестка в S_{v_p+p} . Пусть $t_{\tau|ij}, \varepsilon_{\tau\sigma|i}$ — произвольное решение системы (5)

на Φ_{v_p} . Положим

$$\begin{aligned}\tilde{t}_{\tau|ij} &= t_{\tau|ij} - \sum_{\sigma=1}^p e_{\sigma} \varphi_{\sigma\tau} b_{\sigma|ij}, \\ \tilde{\varepsilon}_{\tau\sigma|i} &= \varepsilon_{\tau\sigma|i} - \varphi_{\tau\sigma|i},\end{aligned}$$

($\tau, \sigma = 1, 2, \dots, p, i, j = 1, 2, \dots, v_p$). Для любых скалярных функций $\varphi_{\tau\sigma} = -\varphi_{\sigma\tau}$ тензоры $\tilde{t}_{\tau|ij}, \tilde{\varepsilon}_{\tau\sigma|i}$ удовлетворяют системе (5). При этом в силу (11) и (12) имеем

$$\tilde{t}_{\tau|ij} = 0, \quad i, j \in [v_{\tau-1} + 1, v_{\tau}], \quad \tau = 1, 2, \dots, p.$$

Выберем функции $\varphi_{\tau\sigma}$ следующим образом. В каждой из окрестностей $\Phi_{n_{\tau}^{(\tau)}}$ ($\tau = 1, 2, \dots, p$) зафиксируем параметризацию $\tilde{x}^{v_{\tau-1}+1}, \dots, \tilde{x}^{v_{\tau}}$, сопряженную относительно второй основной формы этой окрестности в $S_{n_{\tau+1}^{(\tau)}}$. В этой параметризации имеем $b_{\tau|ij} = 0$ при $i \neq j$. Так как в каждой точке на $F_{n_{\tau}^{(\tau)}}$ существует двумерное направление, определяемое линиями кривизны, по которому внутренняя кривизна отлична от нуля, то можно считать, что $b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} \neq 0, \tau = 1, 2, \dots, p$. В параметризации \tilde{x}^i ($i = 1, 2, \dots, v_p$) положим

$$\varphi_{\tau\sigma} = -\varphi_{\sigma\tau} = e_{\tau} \frac{t_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1}}{b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1}}, \quad \varphi_{\sigma\sigma} = 0,$$

$\tau, \sigma = 1, 2, \dots, p, \tau < \sigma$. Значения функций $\varphi_{\tau\sigma}(\tilde{x}^1, \tilde{x}^2, \dots, \tilde{x}^{v_p})$ припишем точкам окрестности Φ_{v_p} . Получим $p(p-1)/2$ скалярных функций на Φ_{v_p} . Покажем, что $\tilde{t}_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} = 0$ при $\tau < \sigma$ ($\tau, \sigma = 1, 2, \dots, p$). Действительно, из определения тензоров $\tilde{t}_{\sigma|ij}$, учитывая, что $b_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} = 0$ при $\sigma \neq \tau$, находим

$$\begin{aligned}\tilde{t}_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} &= t_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} - e_{\tau} \varphi_{\tau\sigma} b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} = \\ &= t_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} - \frac{t_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1}}{b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1}} \cdot b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} = 0.\end{aligned}$$

Положим в первом равенстве системы (5) $j = l = v_{\tau-1} + 1$. Учитывая только отличные от нуля слагаемые, будем иметь

$$e_{\tau} b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} \cdot \tilde{t}_{\tau|ik} + \sum_{j=1}^{\tau-1} e_{\tau} b_{\tau|ik} \tilde{t}_{\sigma|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} = 0 \quad (13)$$

$(i, k = 1, 2, \dots, v_p, \tau = 1, 2, \dots, p)$. При $\tau = 1$ имеем $b_{1|11} \cdot \tilde{t}_{1|ik} = 0$, откуда следует, что $\tilde{t}_{1|ik} = 0$ ($i, k = 1, \dots, v_p$). Далее, по индукции предположим, что $\tilde{t}_{\tau|ik} = 0$ и докажем, что $\tilde{t}_{\tau+1|ik} = 0$ ($\tau = 1, 2, \dots, p-1, i, k = 1, 2, \dots, v_p$). Действительно, при сделанном предположении из (13) получаем $b_{\tau+1|v_{\tau+1}, v_{\tau+1}} \cdot \tilde{t}_{\tau+1|ik} = 0$. Отсюда следует, что $\tilde{t}_{\tau+1|ik} = 0$.

Таким образом, мы доказали, что $\tilde{t}_{\tau|ik} = 0$ при $\tau = 1, 2, \dots, p, i, k = 1, 2, \dots, v_p$. Полагая теперь во втором равенстве системы (5) $i = j = v_{\tau-1} + 1$ и учитывая только отличные от нуля слагаемые, будем иметь $b_{\tau|v_{\tau-1}+1, v_{\tau-1}+1} \cdot \tilde{e}_{\tau\sigma|k} = 0, k \neq v_{\tau-1} + 1, k = 1, \dots, v_p, \tau, \sigma = 1, \dots, p$. Отсюда следует, что $\tilde{e}_{\tau\sigma|k} = 0$ при $k \neq v_{\tau-1} + 1$. Так как $\tilde{e}_{\tau\sigma|k} = 0$ при $\tau = \sigma$, то при $k = v_{\tau-1} + 1$ можно считать, что $k \neq v_{\sigma-1} + 1$ и, следовательно,

$$\tilde{e}_{\tau\sigma|v_{\tau-1}+1} = -\tilde{e}_{\sigma\tau|v_{\tau-1}+1} = 0.$$

Таким образом, имеем: $\tilde{t}_{\sigma|ij} = 0, \tilde{e}_{\tau\sigma|i} = 0$ ($\tau, \sigma = 1, \dots, p, i, j = 1, \dots, v_p$). Отсюда в силу определения тензоров $\tilde{t}_{\sigma|ij}, \tilde{e}_{\tau\sigma|i}$ вытекает, что всякое решение $t_{\sigma|ij}, e_{\tau\sigma|i}$ системы (5) для поверхности F_{v_p} имеет вид (7). По теореме 2 это означает жесткость поверхности F_{v_p} .

5. Сформулированное в § 1 следствие вытекает из доказанной теоремы в силу произвола в выборе числа p и из наличия в каждом S_{n+1} жесткой гиперповерхности (см. ниже теорему Б).

§ 4. О жесткости гиперповерхностей. 1. Известно, что всякая гиперповерхность F_n пространства S_{n+1} неизгибаема при условии, что в каждой ее точке существует хотя бы два двумерных направления, определяемых линиями кривизны, по которым внутренняя кривизна поверхности отлична от нуля [8]. В данном параграфе мы докажем аналогичное утверждение для б. м. изгибаний.

2. **О п р е д е л е н и е.** Поверхность F_n называется локально жесткой в пространстве S_m , если всякая окрестность каждой точки на F_n является жесткой поверхностью в S_m .

ТЕОРЕМА Б. Если в каждой точке гиперповерхности F_n ($n \geq 3$) пространства S_{n+1} существует хотя бы два двумерных направления, определяемых линиями кривизны, по которым внутренняя кривизна поверхности отлична от нуля, то поверхность F_n локально жестка в S_{n+1} .

Доказательство. В рассматриваемом случае система (5) принимает вид

$$\begin{cases} b_{ik}t_{jl} - b_{il}t_{jk} + b_{jl}t_{ik} - b_{jk}t_{il} = 0, \\ t_{ij,k} - t_{ik,j} = 0, \end{cases}$$

где b_{ik} — коэффициенты второй основной формы поверхности F_n , причем $\text{rang} \| b_{ik} \| \geq 3$. Пусть M — произвольная точка на F_n . Систему координат x^i можно считать такой, что в точке M $b_{11} \neq 0$, $b_{22} \neq 0$, $b_{33} \neq 0$, $b_{12} = b_{13} = b_{23} = 0$. В этом случае из первого уравнения системы (14) получаем

$$\begin{cases} b_{11}t_{22} + b_{22}t_{11} = 0, \\ b_{22}t_{33} + b_{33}t_{22} = 0, \\ b_{11}t_{33} + b_{33}t_{11} = 0. \end{cases}$$

Определитель этой системы $2b_{11}b_{22}b_{33} \neq 0$, следовательно, $t_{11} = t_{22} = t_{33} = 0$.

Полагая в первом равенстве системы (14) $i = k = 1$, $j = 2$, $l = 3$, затем $i = k = 2$, $j = 3$, $l = 1$, наконец, $i = k = 3$, $j = 1$, $l = 2$, получим, что $t_{ij} = 0$ при $i, j = 1, 2, 3$. Полагая в том же равенстве $i = k = 1$, $j = 2$, будем иметь, что $t_{2l} = 0$, $l = 1, \dots, n$. Положим теперь $i = k = 2$, будем иметь $b_{22}t_{jl} = 0$. Отсюда вытекает, что $t_{jl} = 0$ ($j, l = 1, \dots, n$). По теореме 2 это означает жесткость поверхности F_n . Теорема доказана.

3. Из доказательства теорем А и Б вытекает

С л е д с т в и е 2. Если каждая из поверхностей $F_{n_\tau}^{(\tau)}$ ($\tau = 1, \dots, p$) имеет размерность $n_\tau \geq 3$, и в каждой ее точке существует два двумерных направления ненулевой внутренней кривизны, определенных линиями кривизны, то поверхность F_p локально жестка в $S_{v,p}$.

Таганрогский государственный
педагогический институт

Поступило
24.X.1977

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- [1] Я с о б в и т з Н., Implicit function theorems and isometric embeddings, Ann. Math., 95, № 2 (1972), 191—225.
[2] Л и з у н о в а Л. Ю., О бесконечно малых изгибаниях гиперповерхностей в римановом пространстве, Изв. вузов, Математика, № 3 (1970) 36—42.

- [3] Сенькин Е. П., Дополнение к статье «Неизгибаемость выпуклых поверхностей», Укр. геом. сб., 17, Харьков, 1974, 132—134.
- [4] Горзий Т. А., Жесткость выпуклых гиперповерхностей эллиптического пространства, Укр. геом. сб., 3, Харьков, 1973, 66—68.
- [5] Горзий Т. А., О локальной неизгибаемости выпуклых поверхностей эллиптического пространства, Укр. геом. сб., 18, Харьков, 1975, 49—50.
- [6] M a t s u y a m a I o s h i o, Rigidity of hypersurfaces with constant mean curvature, Tohoku Math. J., 28, № 2 (1976), 199—213.
- [7] Картан Э., Геометрия римановых пространств, М.—Л., ОНТИ НКТП СССР, 1936.
- [8] Эйзенхарт Л.-П., Риманова геометрия, М., ИЛ, 1948.