

Р. Ф. ПОЛИЩУК

ИЗОМЕТРИИ ПФАФФОВЫХ СИСТЕМ ПРОСТРАНСТВА — ВРЕМЕНИ

(Представлено академиком Я. Б. Зельдовичем 6 V 1972)

Целью настоящей статьи является определение понятия группы движения для пфаффовых систем (риманова распределения) с помощью вводимого здесь индуцированного оператора Ли. В качестве примеров расщеплений (пфаффовых систем) рассматриваются и описываются время и пространство. Определение группы движения для времени и пространства по отдельности может привести к космологическим моделям, пространство которых допускает группу движения большей размерности, чем пространство — время, за счет того, что время не допускает соответствующей группы. В результате следующего отсюда обобщения понятия однородности космологических моделей, понимаемой как однородность какого-нибудь их пространства, может быть увеличен класс однородных моделей.

Метрика g риманова многообразия V^n индуцирует некоторые метрики a и b на неизотропных ортогонально дополнительных (двойственных) распределениях V_m^n и V_{n-m}^n , прямая сумма которых образует касательное многообразие TV^n :

$$\begin{aligned} TV^n &= V_m^n + V_{n-m}^n, \\ V_m^n : x &\mapsto E_x^m \subset T_x V^n, \quad x \in V^n; \\ g_{ij}(x) &= a_{ij}(x) + b_{ij}(x), \quad i, j = 1, \dots, n, \\ a_{ij}a_k^j &= a_{ik}, \quad a_{ij}b_k^j = 0, \quad b_i^j b_{jk} = b_{ik}, \\ a_i^k : TV^n &\rightarrow V_m^n, \quad b_i^k : TV^n \rightarrow V_{n-m}^n. \end{aligned}$$

Указанное расщепление однозначно определяется некоторой m -формой или полем простого m -вектора на V^n . В частности, пфаффова форма

$$\omega = u_i dx^i, \quad u_i u^i = 1, \quad i = 0, 1, 2, 3$$

при сигнатуре $(+---)$ пространства — времени V^4 определяет расщепление пространства — времени на пространство и время $(^1, ^2)$:

$$TV^4 = V_1^4 + V_3^4 = \Theta + \Sigma,$$

где время Θ и пространство Σ определяются как ориентированные поля направлений (единичных) вектора u^i и ковектора u_i , т. е. как двойственные друг другу римановы распределения (пфаффовы системы) с метриками

$$a_{ij} = u_i u_j, \quad b_{ij} = g_{ij} - u_i u_j, \quad i, j = 0, 1, 2, 3.$$

Интегральная для Θ конгруэнция кривых $\Gamma(u)$ (временноподобное одномерное слоение V^4) называется системой отсчета. Она является геометрическим эквивалентом некоторого тела отсчета (континуума наблюдателей).

Определим в V^n индуцированные операторы частного, лиевского и ковариантного дифференцирования с помощью проекторов $(^3, ^4)$ a и b . Пусть имеется тензор (тензорное поле)

$$\begin{aligned} T_{i\dots j k\dots l} &= a_{i\dots j}^{a\dots b} b_{k\dots l}^{c\dots d} T_{a\dots b c\dots d}, \quad a, \dots, l = 1, \dots, n, \\ a_{i\dots j}^{a\dots b} &\equiv a_i^a \dots a_j^b, \quad b_{k\dots l}^{c\dots d} \equiv b_k^c \dots b_l^d, \quad a_i^a + b_i^a = \delta_i^a. \end{aligned}$$

Полагаем

$$\partial_p \equiv \partial/\partial x^p = a_p^q \partial_q + b_p^q \partial_q = \partial'_p + \partial''_p, \quad v_i = v'_i + v''_i,$$

$$\overset{\text{def}}{\partial_p} T_{i\dots j k\dots l} = a_{i\dots j}^{a\dots b} b_{k\dots l}^{c\dots d} \partial_p T_{a\dots b c\dots d},$$

$$\begin{aligned}
L_{\xi} T_{i \dots j k \dots l} &\stackrel{\text{def}}{=} a_{i \dots j}^{a \dots b} b_{k \dots l}^{c \dots d} L_{\xi} T_{a \dots b c \dots d}, \\
\bar{\nabla}_p T_{i \dots j k \dots l} &\stackrel{\text{def}}{=} a_{i \dots j}^{a \dots b} b_{k \dots l}^{c \dots d} \nabla_p T_{a \dots b c \dots d}, \quad \bar{\nabla}_p = \nabla'_p + \nabla''_p, \\
L'_{\xi} T_{i \dots j k \dots l} &\stackrel{\text{def}}{=} \xi^p \nabla'_p T_{i \dots l} + T_{p \dots l} \nabla'_i (\xi'^p + \xi''^p) + \dots, \\
L''_{\xi} T_{i \dots l} &\stackrel{\text{def}}{=} \xi^p \nabla''_p T_{i \dots l} + T_{p \dots l} \nabla''_i \xi^p + \dots + T_{i \dots p} \nabla''_l \xi^p.
\end{aligned}$$

Отметим следующие равенства:

$$\begin{aligned}
\nabla'_i a_{jk} &= 0, \quad \nabla''_i a_{jk} = 0, \quad \partial_i a_j^k = 0, \\
\nabla'_i v_j &= \partial'_i v_j - \Gamma_{ij}^k v_k, \quad \Gamma_{ij}^k = a_{ijc}^{abk} \Gamma_{ab}^c, \\
\nabla''_i v_j &= \partial''_i v_j - \Gamma_{ij}^k v_k, \quad \Gamma_{ij}^k = b_{ijc}^{abk} \Gamma_{ab}^c; \\
\Gamma_{ij}^k &= 1/2 a^{kl} (\partial'_i a_{lj} + \partial'_j a_{li} - \partial'_l a_{ij}); \\
\nabla''_i v_j &= \partial''_i v_j - \Gamma_{ij}^k v_k, \quad \Gamma_{ij}^k = b_{ijc}^{abk} \Gamma_{ab}^c; \\
\nabla'_i v''^k &= \partial'_i v''^k + \Gamma_{ij}^k v''^j, \quad \Gamma_{ij}^k = a_i^a b_{jc}^{bk} \Gamma_{ab}^c; \\
\nabla_i v_j &= \partial_i v_j - \Gamma_{ij}^k v_k = \bar{\nabla}_i v_j + (H_{ij}^k - \bar{H}_{ij}^k) v_k + (\bar{H}_{ij}^k - H_{ij}^k) v_k; \\
H_{ij}^k &= a_{ij}^a \nabla_a a_b^k, \quad \bar{H}_{ij}^k = b_{ij}^a \nabla_a b_b^k, \\
H_{ij}^k &= H_{(ij)}^k + H_{[ij]}^k = (\text{Sym} + \text{Alt}) H_{ij}^k = N_{ij}^k + M_{ij}^k; \\
L_{\xi} g_{ij} &= L'_{\xi} a_{ij} + L''_{\xi} b_{ij} - 2\xi^k (N_{ijk} + \bar{N}_{ijk} - \Pi_{(i|k|j)} - \bar{\Pi}_{(i|k|j)}); \\
L'_{\xi} a_{ij} &= \nabla'_i \xi_j + \nabla'_j \xi_i, \quad L''_{\xi} b_{ij} = \nabla''_i \xi_j + \nabla''_j \xi_i, \quad \xi_i = \xi'_i + \xi''_i; \\
L'_{\xi} a_{ij} &= \nabla'_i \xi'_j + \nabla'_j \xi'_i = \xi'^k \partial'_k a_{ij} + a_{ki} \partial'_j \xi'^k + a_{kj} \partial'_i \xi'^k; \\
L''_{\xi} a_{ij} &= \nabla'_i \xi''_j + \nabla'_j \xi''_i = \partial'_i \xi''_j + \partial'_j \xi''_i, \quad i, j, k = 1, \dots, n.
\end{aligned}$$

Тензоры H , M , N будем называть тензорами внешней неголономности, внешнего кручения и внешней кривизны V_m^n соответственно ⁽²⁾. Для инволютивного V_m^n имеем $M_{ij}^k = 0$. Для случая $V_m^n = \Theta$ получаем

$$\begin{aligned}
H_{ij}^k &= a_{ijf}^k, \quad \bar{H}_{ij}^k = -h_{ij} u^k; \\
\nabla_i u_j &= u_i f_j - h_{ij}, \quad f_j = u^k \nabla_k u_j, \\
h_{ij} &= h_{(ij)} + h_{[ij]} = d_{ij} + \omega_{ij}, \\
L_{\xi} a_{ij} &= 2\lambda (u_i f_j) + u_i \partial_j \ln |\lambda|, \quad \lambda = \xi^i u_i; \\
L_{\xi} a_{ij} &= -2\xi''^k (a_{ijf}^k - u_i \omega_{jk} - u_j \omega_{ik}), \\
L_{\xi} b_{ij} &= -2\lambda d_{ij}; \\
L_{\xi} b_{ij} &= L''_{\xi} b_{ij} + 2(u^k \nabla_k \xi''^l) b_{l(i} u_{j)} + 2\xi''^k h_{k(i} u_{j)}; \\
L'_{\xi} a_{ij} &= 2\dot{\lambda} a_{ij}, \quad \dot{\lambda} = u^k \partial_k \lambda; \\
L''_{\xi} b_{ij} &= \nabla''_i \xi'_j + \nabla''_j \xi'_i = 2u_i \partial_j \lambda;
\end{aligned}$$

здесь тензор d описывает деформацию, ω — вращение пространства Σ , а вектор неголономности времени f — ускорение системы отсчета Γ (гравитационно-инерциальная сила, изменяющая через влияние на скорость темп времени тела отсчета) ^(1, 2).

Связь обычного и индуцированного увлечения метрики видна из соотношений (двойственные равенства опускаем):

$$\begin{aligned}
L_{\xi} a_{ij} &= L'_{\xi} a_{ij} + L''_{\xi} b_{ij} + 2\xi'^k H_{k(ij)}, \quad \xi'^k \in V_m^n; \\
L_{\xi} a_{ij} &= -2\xi''^k (N_{ijk} - \bar{M}_{ikj} - \bar{M}_{jki}), \quad \xi''^k \in V_{n-m}^n;
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned} L_{\xi} a_i^k &= -L_{\xi} b_i^k = \nabla_i'' \xi'^k + \xi'^j (2M_{ji}^k + H_{j,i}^k); \\ L_{\xi} a_i^{ij} &= L_{\xi}' a_i^{ij} + 2\xi'^k (H_k^{(ij)} - H_k^{(i,j)}); \\ L_{\xi}'' a^{ij} &= L_{\xi}' a^{ij} + 2\xi''^k (N_k^{ij} - \bar{H}_k^{(ij)}). \end{aligned}$$

В частности, в первом уравнении второй член суммы компенсирует проектирование, а последний учитывает неримановость внешнего перенесения индуцированной метрики.

О п р е д е л е н и е 1. Векторное поле ξ называется ли-каноническим для двойственных распределений (V_m^n, a) , (V_{n-m}^n, b) , если

$$L_{\xi} g_{ij} = L_{\xi}' a_{ij} + L_{\xi}'' b_{ij}.$$

Очевидно, пространство и время допускают ли-каноническое поле векторов, если

$$\xi^i \nabla_j u_i = -u^i \nabla_j \xi_i = 0,$$

т. е.

$$\begin{aligned} f^i \Omega_i &= 0, \quad \Omega^i d_{ij} = 0, \quad \xi^i = \mu \Omega^i, \\ \Omega^i &\equiv 1/2 \eta^{ijkl} u_j \omega_{kl}, \quad \eta_{ijkl} \equiv \sqrt{-g} \varepsilon_{ijkl}. \end{aligned}$$

Другими словами, отсутствует деформация и ускорение вдоль вектора вращения Ω системы отсчета, задающего ли-каноническое направление.

Определим классификацию систем отсчета. Будем считать классом k системы отсчета Γ класс формы $\omega = u_i dx^i$ ⁽²⁾. При $k = 1, 2$ конгруэнция $\Gamma(u)$ нормальна (трехмерному слоению), при $k = 3$ бивектор ω^{ij} есть проекция на Σ нормального (двухмерному слоению) бивектора. Синхронные системы отсчета исчерпывают класс 1. Время систем отсчета четного класса (2, 4) не голономно (негеодезично).

При конформном преобразовании $g_{ij} = \lambda^{-2} g_{ij}$ роль единичного вектора переходит к вектору $\tilde{u}^i = \lambda u^i$. Тогда

$$\begin{aligned} \tilde{f}_i &= f_i + \partial_i \ln |\lambda|, \quad \tilde{\omega}_{ij} = \lambda^{-1} \omega_{ij}, \quad \tilde{\dot{\omega}}_{ij} = \dot{\omega}_{ij} - \omega_{ij} \ln' |\lambda|, \quad \dot{\omega}_{ij} \equiv L_u \omega_{ij}, \\ \tilde{\dot{\omega}}_{ij} &\equiv L_{\tilde{u}} \tilde{\omega}_{ij}, \quad \tilde{d}_{ij} = \lambda^{-1} (d_{ij} - \ln' |\lambda| b_{ij}). \end{aligned}$$

Отсюда следует, что время Θ инволютивного пространства Σ ($k = 1, 2$) конформно-геодезично (а нормальная изотропная конгруэнция кривых просто геодезична). Действительно,

$$\omega_{ij} = 0 \rightarrow u_i = \lambda \partial_i \tau \rightarrow f_i = -\partial_i \ln |\lambda|.$$

Распределение V_m^n минимально, если вектор средней внешней кривизны $d^i \equiv 1/n H_k^{ki}$ равен нулю, и геодезично, если $H_{ij}^k = 0$. Очевидно, любое пространство конформно-минимально, находится в конформном соответствии с минимальным пространством $\tilde{\Sigma}$, деформирующимся с сохранением объемов, а геодезические жесткого ($d_{ij} = 0$) и инволютивного ($\omega_{ij} = 0$) пространства суть геодезические пространства — времени.

Из тождеств Якоби для проектированных производных ⁽¹⁾

$$\begin{aligned} \dot{\omega}_{ij} + \nabla_{[i} f_{j]} &= 0, \quad (\nabla_i'' + f_i) \Omega^i = 0, \\ \dot{\omega}_{ij} &\equiv L_u \omega_{ij}, \quad i, j = 0, 1, 2, 3, \end{aligned}$$

следует, что вращение пространства геодезического времени стационарно (причем ускорения лежат в плоскости вращения, $f_i \Omega^i = 0$), а конформно-геодезического — конформно-стационарно (изменяется величина, но не направление вращения, параллельное, кроме того, пространственной компоненте ротора ускорения). Очевидна

Л е м м а. Распределение для внешнего кручения $V_2^4(\omega)$ (поле направлений простого бивектора ω^{ij}) неинволютивно.

Действительно, иначе $V_2^4(\omega) + V_1^4(\Omega) = \Sigma$ инволютивно. Тензор d_{ij} определяет омбилические (конформно-жесткие) точки и канонические по

отношению к времени пространственные направления внешней кривизны⁽³⁾. Идикатрисы внешней кривизны и внешнего кручения пространства из-за одномерности времени вырождаются в пары точек.

Геометрия поверхностей уровня кривизны и кручения дополнительно характеризует структуру пространства.

Определение 2. Риманово распределение V_m^n с метрикой a допускает внутреннюю группу движения вдоль векторного поля ξ , если

$$L_{\xi} a_{ij} \equiv \nabla_i \xi_j + \nabla_j \xi_i = 0, \quad \xi_i = \xi'_i + \xi''_i, \quad i, j = 1, \dots, n.$$

Определение 3. Риманово распределение (V_m^n, a) допускает внешнюю группу движения вдоль векторного поля ξ , если

$$L_{\xi} a_{ij} \equiv \xi^k \nabla_k a_{ij} + a_{ik} \nabla_j \xi^k + a_{jk} \nabla_i \xi^k = 0.$$

Решения уравнений Киллинга для V_m^n будем называть внешними и внутренними векторами Киллинга для распределения. Будем говорить также, что распределение V_m^n внешне (внутренне) однородно, если оно содержит m линейно независимых внешних (внутренних) векторов Киллинга, и что V_m^n внешне (внутренне) жестко, если двойственное распределение V_{n-m}^n содержит внешний (внутренний) вектор Киллинга для V_m^n . Если этих векторов $n - m$, V_m^n вполне жестко.

Внешняя однородность времени, очевидно, эквивалентна градиентности ускорения f , а внешнюю жесткость времени имеем лишь вдоль вектора вращения Ω при его ортогональности вектору ускорения. Если, кроме того, $\Omega^i d_{ij} = 0$, то конгруэнции $\Gamma(u)$, $\Gamma(\Omega)$, как упоминалось, взаимно ли-канонические. В системе координат $\Omega^i = \delta_i^1$ скаляр $\lambda = -f \int dx^1$ определяет конформное Σ пространство $\tilde{\Sigma}(\tilde{u}^i = \lambda u^i)$, в котором время жестко. Таким образом, справедлива

Теорема. Любое гладкое время Θ допускает конформную группу движения.

Это является, конечно, следствием одномерности времени, равно как и внутренняя однородность времени и внутренняя жесткость пространства. Конформная жесткость пространства эквивалентна, очевидно, его омбиличности ($d_{ij} = \mu b_{ij}$, деформация изотропна). Если $\Omega^i d_{ij} = 0$, то метрика пространства постоянна (в смысле внешнего параллельного перенесения) вдоль $\Gamma(\Omega)$, а при $f^i = 0$ — вдоль $\Gamma(u)$. Сохранение же метрики при увлечении вдоль $\Gamma(u)$ требует $d_{ij} = 0$, откуда виден характер отличия перенесения индуцированной метрики от ее увлечения, и причина этого отличия — кривизна V^4 , тяготение, проявляющееся в нежесткости неускоренной и ускорении жесткой (не всегда возможной) систем отсчета.

Примерами изменения групп движения при переходе от распределения ко всему многообразию является метрика

$$ds^2 = ch^2 \sqrt{-2\lambda x} dt^2 - (dx^2 + dy^2 + dz^2)$$

(λ — космологический член, тензор $T_i^j = \text{diag}(-\lambda, -\lambda, \lambda, \lambda)$ отвечает постоянному магнитному полю), метрики приводимых и «бинарных» пространств⁽⁶⁾.

Всесоюзный научно-исследовательский институт
физико-технических и радиотехнических измерений
пос. Менделеево Моск. обл.

Поступило
18 IV 1972

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- ¹ А. Л. Зельманов, ДАН, 107, 815 (1956); Тез. докл. V Международн. конфер. по гравитации и теории относительности, Тбилиси, 1968. ² Р. Ф. Полищук, ЖЭТФ, 62, 5 (1972). ³ J. A. Schouten, D. van Dantzig, Zs. Phys., 78, 639 (1932). ⁴ J. A. Schouten, E. R. van Kampen, Math. Ann., 103, 752 (1930). ⁵ G. Ricci, Mem. Accad. di Li, Roma (5), 2, 276 (1895). ⁶ M. Delsarte, J. Math. Pures Appl., 13, 19 (1934).