

## Über gewisse Type äquivalenter Variationsprobleme von einem Parameter

von A. MOÓR (Szeged)

**§ 1. Einleitung.** Wir werden im folgenden zwei Variationsprobleme äquivalent nennen, falls die Mannigfaltigkeiten ihrer Extremalkurven  $E$  und  $E^*$  übereinstimmen. Die Grundfunktionen der zu untersuchenden Variationsprobleme sollen immer solchen Homogenitätsrelationen genügen, die die Parameterinvarianz der zu Grunde gelegten Variationsprobleme sichern. Bei einem Variationsproblem dessen Grundintegral die Form:

$$(1.1) \quad I = \int_{t_0}^t F(x^i(t), \dot{x}^i(t), \ddot{x}^i(t)) dt, \quad \dot{x}^i = \frac{dx^i}{dt}, \quad \ddot{x}^i = \frac{d^2x^i}{dt^2}$$

hat, wird somit  $F(x, \dot{x}, \ddot{x})$  der Homogenitätsrelation

$$(1.2) \quad F(x, \varrho \dot{x}, \varrho^2 \ddot{x} + \sigma \dot{x}) = \varrho F(x, \dot{x}, \ddot{x}), \quad \varrho > 0, \quad \sigma \text{ beliebig}$$

genügen, wo wir kürze halber nur  $x, \dot{x}, \ddot{x}$  statt  $x^i, \dot{x}^i, \ddot{x}^i$  gesetzt haben.

Aus (1.2) bekommen wir unmittelbar durch Ableitung nach  $\varrho$  bzw.  $\sigma$  zwei weitere wichtige Relationen, die für die Grundfunktion  $F(x, \dot{x}, \ddot{x})$  gelten müssen (vgl. [1], insb. Formel (1)). Die Ableitung von (1.2) nach  $\varrho$  gibt, wenn nachher  $\varrho = 1, \sigma = 0$  gesetzt wird:

$$(1.3a) \quad \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^i} \dot{x}^i + 2 \frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i} \ddot{x}^i = F(x, \dot{x}, \ddot{x})$$

und die Ableitung nach  $\sigma$  gibt nach der Substitution  $\varrho = 1, \sigma = 0$ :

$$(1.3b) \quad \frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i} \dot{x}^i = 0.$$

Jetzt und im folgenden soll immer auf doppelt vorkommende Indizes summiert werden. Ist  $F$  von  $\ddot{x}^i$  unabhängig, so drückt (1.2) die positive Homogenität von  $F$  in den  $\dot{x}^i$  aus, und (1.3a) reduziert sich auf

$$(1.4) \quad \frac{\partial F(x, \dot{x})}{\partial \dot{x}^i} \dot{x}^i = F(x, \dot{x}).$$

Der Euler-Lagrangesche Vektor des zur Grundfunktion  $F(x, \dot{x}, \ddot{x})$  gehörigen Variationsproblems ist:

$$(1.5) \quad \varepsilon_i(F) = \frac{\partial F}{\partial x^i} - \frac{d}{dt} \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^i} + \frac{d^2}{dt^2} \frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i};$$

die Extremalen sind durch

$$(1.6) \quad \varepsilon_i(F) = 0$$

charakterisiert.

In diesem Aufsatz wollen wir solche Variationsprobleme untersuchen, deren Grundfunktionen  $F(x, \dot{x}, \ddot{x})$  und  $F^*(x, \dot{x}, \ddot{x})$  den Relationen von der Form

$$(1.7) \quad \varepsilon_i(F^*) \equiv \varphi_i^k \varepsilon_k(F), \quad i = 1, 2, \dots, n$$

genügen, wo die Funktionen  $\varphi_i^k$  von  $x^j, \dot{x}^j, \ddot{x}^j, x^{(4)j}$  abhängig sein können, und der Rang der Matrix  $(\varphi_i^k)$  gleich  $n$  ist. Diese Bedingung sichert, daß

$$\varepsilon_i(F^*) = 0$$

dann und nur dann besteht, falls (1.6) gültig ist. Die Identität in (1.7) soll bedeuten, daß (1.7) längs jeder Kurven besteht, d.h. (1.7) ist eine Identität in  $x^i, \dot{x}^i, \ddot{x}^i, x^{(4)i}$ . Bezüglich  $\varphi_i^k$  wollen wir annehmen, daß  $\varphi_i^k$  ein Tensor ist; somit ist (1.7) offenbar eine Koordinateninvariante Relation.

Für  $\varphi_i^k$  werden wir verschiedene Bedingungen stellen;  $\varphi_i^k$  soll im ersten Falle allein von  $x^i$  abhängig, bzw. es soll  $\varphi_i^k = \text{konst.}$  sein.

Der Typus (1.7) ist eine Verallgemeinerung unserer Arbeit: *Über äquivalente Variationsprobleme erster und zweiter Ordnung* (vgl. [2]).

**§ 2. Der zweidimensionale Fall.** Nehmen wir in diesem Paragraphen an, daß der Basisraum mit dem Grundintegral (1.1) zweidimensional ist, d.h. die Indizes sollen immer die Werte  $i = 1, 2$  durchlaufen. Wir beweisen den folgenden

SATZ 1. *Bestehen die Identitäten (1.7), ist ferner in (1.7)  $\varphi_i^k$  ein allein von  $x^i$  abhängiger Tensor, so hat im zweidimensionalen Fall  $\varphi_i^k$  die Form:*

$$(2.1) \quad \varphi_i^k(x) = \delta_i^k \lambda(x), \quad \delta_i^k = \begin{cases} 1, & i = k, \\ 0, & i \neq k, \end{cases}$$

wo  $\lambda(x)$  einen Skalar bedeutet.

Beweis. Auf Grund von (1.3a) und (1.3b) kann leicht gezeigt werden, daß  $\dot{x}^i$  zu dem durch (1.5) angegebenen Eulerschen Vektor immer senkrecht steht, d.h. es gilt für eine beliebige Funktion:  $F(x, \dot{x}, \ddot{x})$

$$(2.2) \quad \dot{x}^i \varepsilon_i(F(x, \dot{x}, \ddot{x})) \equiv 0.$$

Nach (1.5) wird nämlich:

$$\dot{x}^i \varepsilon_i(F) \equiv \frac{\partial F}{\partial x^i} \dot{x}^i - \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^i} \dot{x}^i \right) + \frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i} \ddot{x}^i + \frac{d^2}{dt^2} \left( \frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i} \dot{x}^i \right) - 2 \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i} \ddot{x}^i \right) + \frac{\partial F}{\partial \ddot{\ddot{x}}^i} \ddot{\ddot{x}}^i.$$

Beachten wir jetzt (1.3b), und eliminieren wir  $\frac{\partial F}{\partial \ddot{\ddot{x}}^i} \ddot{\ddot{x}}^i$  mittels (1.3a), so bekommen wir unmittelbar die Relation (2.2).

Die Relation (2.2) gilt auch im  $n$ -dimensionalen Fall. Demnach bekommt man aus (1.7) nach einer Überschiebung mit  $\dot{x}^i$

$$(2.3) \quad \dot{x}^i \varphi_i^k \varepsilon_k(F) = 0,$$

da die Relation (2.2) offenbar auch für die Funktion  $F^*$  besteht. Die Relation (2.3) drückt aus, daß außer dem Vektor  $\dot{x}^i$  auch der Vektor  $\dot{x}^j \varphi_j^k$  auf  $\varepsilon_k(F)$  senkrecht steht. Im zweidimensionalen Fall steht aber nach (2.2) nur  $\lambda \dot{x}^k$  auf  $\varepsilon_k(F)$  senkrecht, wo  $\lambda$  einen beliebigen Skalar bedeutet; somit wird:

$$(2.4) \quad \varphi_i^k(x) \dot{x}^i = \lambda(x, \dot{x}) \dot{x}^k,$$

wo  $\lambda(x, \dot{x})$  nach (2.4) offenbar in den  $\dot{x}^i$  homogen von nullter Ordnung sein muß. Von anderen Veränderlichen ist  $\lambda$  unabhängig, da die linke Seite von (2.4) nur von  $x^i, \dot{x}^i$  abhängt. Differenziert man nun (2.4) partiell nach  $\dot{x}^j$ , so wird:

$$(2.5) \quad \frac{\partial \lambda}{\partial \dot{x}^j} \dot{x}^k + \lambda \delta_j^k = \varphi_j^k(x).$$

Eine Verjüngung über  $j$  und  $k$  gibt auf Grund der Homogenität nullter Ordnung des Skalars  $\lambda$  die Formel:

$$\lambda = \frac{1}{2} \varphi_k^k(x),$$

d.h.  $\lambda$  ist nur von  $x^i$  abhängig, von  $\dot{x}^i$  aber unabhängig. Die Gleichung (2.5) geht aber somit in (2.1) über, w.z.b.w.

Wir wollen noch bemerken, daß der Satz 1 auch dann gilt, falls  $\varphi_i^k$  in einem Koordinatensystem nicht nur von  $x^j$ , sondern auch von  $x^j, \dot{x}^j$  abhängig ist. Diese Annahme aber, daß nämlich  $\varphi_i^k$  von den  $x^j$  und  $\dot{x}^j$  abhängt, ist im allgemeinen nicht koordinateninvariant, da nach einer Koordinatentransformation in den Transformationsformeln von  $\bar{\varphi}_i^k$  auch  $\bar{x}^j$  vorkommen können. Ist aber  $\varphi_i^k$  nur von  $x^j$  abhängig, so folgt aus der Transformationsformel der Tensoren, daß auch  $\bar{\varphi}_i^k$  nur von  $\bar{x}^j$  anhängig ist.

**§ 3. Der Typus**  $F = F(x, \dot{x})$ . Nehmen wir an, daß die Grundfunktionen  $F$  und  $F^*$  der Grundintegrale von  $\ddot{x}^i$  unabhängig sind. In diesem Falle wird aus der Formel (1.5):

$$(3.1) \quad \xi_i(F) = \frac{\partial F}{\partial x^i} - \frac{d}{dt} \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^i}.$$

Die Bedingung (1.3b) ist eine Identität, da  $\frac{\partial F}{\partial \ddot{x}^i} = 0$  ist, und (1.3a) reduziert sich auf

$$(3.2) \quad \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^i} \dot{x}^i = F(x, \dot{x}).$$

Wir beweisen den folgenden

**Satz 2.** *Ist  $\varphi_i^k$  nur von  $x^j$  abhängig, so sind für das bestehen der Relationen (1.7) die folgenden Relationen notwendig und hinreichend:*

$$(3.3) \quad \delta_i^k F^*(x, \dot{x}) - \varphi_i^k(x) F(x, \dot{x}) = \frac{1}{n} S_i(x) \dot{x}^k + \psi_i^k(x, \dot{x}),$$

wo die Funktionen  $\psi_i^k(x, \dot{x})$  und  $S_i(x)$  den Gleichungen:

$$(3.4) \quad \partial_{\dot{x}^k} \psi_i^k(x, \dot{x}) = 0$$

und

$$(3.5) \quad \partial_{x^k} \psi_i^k + F \partial_{x^k} \varphi_i^k = \frac{n-1}{n} \frac{dS_i(x)}{dt} + \frac{d\varphi_i^j(x)}{dt} \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^j}.$$

genügen müssen.

**Beweis.** Erstens zeigen wir die Notwendigkeit. Nehmen wir also an, daß (1.7) besteht. Schreibt man (1.7) in der Form:

$$(3.6) \quad \partial_{x^k} (\delta_i^k F^* - \varphi_i^k F) + F \partial_{x^k} \varphi_i^k - \frac{d}{dt} \frac{\partial}{\partial \dot{x}^k} (\delta_i^k F^* - \varphi_i^k F) - \frac{d\varphi_i^k}{dt} \frac{\partial F}{\partial \dot{x}^k} = 0,$$

so kann das  $\ddot{x}^i$  enthaltende Glied leicht berechnet werden. Da dieses Glied verschwinden muß, wird

$$(3.7) \quad \frac{\partial^2}{\partial \dot{x}^k \partial \dot{x}^j} (\delta_i^k F^*(x, \dot{x}) - \varphi_i^k(x) F(x, \dot{x})) = 0$$

bestehen. Die Formel (3.7) drückt — wegen der Summationskonvention über den Index  $k$  — aus, daß die Formeln (3.3) und (3.4) bestehen. Substituiert man nun

$$\delta_i^k F^*(x, \dot{x}) - \varphi_i^k(x) F(x, \dot{x})$$

aus (3.3) in die Formel (3.6), beachtet man noch, daß

$$\frac{dS_i}{dt} \equiv \frac{\partial S_i}{\partial x^k} \dot{x}^k$$

gilt, so bekommt man aus (3.6), in Hinsicht auf (3.4), eben die Relation (3.5).

Wir zeigen jetzt, daß die Relationen (3.3)-(3.5) für (1.7) hinreichend sind, falls  $\varphi_i^k$  nur von  $x^j$  abhängig ist. Nehmen wir also an, daß die Relationen (3.3)-(3.5) bestehen. Wir beweisen, daß unter diesen Bedingungen (1.7) wirklich erfüllt ist. Nach (3.3)-(3.5) ist (3.6) eine Identität, wie das durch Einsetzen von

$$\delta_i^k F^*(x, \dot{x}) - \varphi_i^k(x) F(x, \dot{x})$$

aus (3.3) in (3.6), und unter Beachtung von (3.4) und (3.5) bestätigt werden kann. Beachten wir jetzt, daß  $\varphi_i^k$  nur von  $x^j$  abhängig ist, und hiernach  $\partial_{\dot{x}^k} \varphi_i^k \equiv 0$  ist, so geht (3.6) eben in (1.7) über. Damit ist der Satz 2 vollständig bewiesen.

Wir wollen jetzt denjenigen Spezialfall näher untersuchen, in dem ein Koordinatensystem existiert in welchem  $\varphi_i^k = \text{konst.}$  ist. Der Satz 2 gilt natürlich auch in diesem Falle, die Gleichung (3.5) vereinfacht sich aber auf:

$$(3.8) \quad \partial_{x^p} \psi_i^k(x, \dot{x}) \equiv \frac{n-1}{n} \cdot \frac{\partial S_i(x)}{\partial x^p} \dot{x}^p.$$

Fordern wir, daß  $\varphi_i^k = \text{konst.}$  in jedem Koordinatensystem bestehen soll, so besteht

$$(3.9) \quad \varphi_i^k = \delta_i^k \lambda, \quad (\delta_i^k = \text{Kronecker } \delta),$$

wo  $\lambda$  eine Konstante bedeutet. Bekanntlich hat nämlich  $\varepsilon_i(F)$  kovarianten Vektorcharakter und nach (1.7) ist also  $\varphi_i^k$  ein gemischter Tensor. Ist nun  $\varphi_i^k$  eine vom Koordinatensystem unabhängige absolute Konstante, so hat  $\varphi_i^k$  nach einem Satz von T. Y. Thomas eben die Form (3.9) (vgl. [3]).

Aus den Formeln (3.3)-(3.5) erhält man das folgende Korollar des Satzes 2:

**KOROLLAR.** Gilt für  $\varphi_i^k$  die Formel (3.9) mit konstantem  $\lambda$ , so unterscheiden sich  $F^*$  und  $\lambda F$  nur in einem vollständigen Differential.

**Beweis.** Aus (3.3) bekommt man nach einer Verjüngung über  $i, k$  in Hinsicht auf (3.9) die Formel:

$$(3.10) \quad F^* - \lambda F = \frac{1}{n^2} S_p(x) \dot{x}^p + \frac{1}{n} \psi(x, \dot{x}),$$

wo

$$(3.10a) \quad \psi(x, \dot{x}) \stackrel{\text{df}}{=} \psi_k^k(x, \dot{x})$$

bedeutet. Eliminiert man  $\varphi_i^k$  aus (3.3) mittels (3.9), so wird auf Grund von (3.10):

$$(3.11) \quad \psi_i^k(x, \dot{x}) = \delta_i^k \left( \frac{1}{n^2} S_p(x) \dot{x}^p + \frac{1}{n} \psi(x, \dot{x}) \right) - \frac{1}{n} S_t(x) \dot{x}^k.$$

Substituieren wir das in (3.4), so wird

$$\left( \frac{1}{n^2} - 1 \right) S_t(x) + \frac{1}{n} \partial_{\dot{x}^i} \psi = 0.$$

Beachten wir, daß  $F$  und  $F^*$  in den  $\dot{x}^i$  homogen von erster Ordnung sind, so folgt aus (3.3), daß auch  $\psi_i^k$ , und auf Grund von (3.10a) auch  $\psi$  in den  $\dot{x}^i$  homogen von erster Ordnung ist. Dann bekommt man aus unserer letzten Gleichung nach einer Überschiebung mit  $\dot{x}^i$ :

$$\frac{1}{n} \psi = \left( 1 - \frac{1}{n^2} \right) S_p(x) \dot{x}^p.$$

Aus (3.11) wird somit

$$(3.12) \quad \psi_i^k(x, \dot{x}) = \delta_i^k S_p(x) \dot{x}^p - \frac{1}{n} S_t(x) \dot{x}^k.$$

Dieser Wert von  $\psi_i^k$  genügt schon der Gleichung (3.4). Die Gleichung (3.8) die der Gleichung (3.5) entspricht, gibt

$$\left( \frac{\partial S_p(x)}{\partial x^i} - \frac{\partial S_t(x)}{\partial x^p} \right) \dot{x}^p = 0,$$

woraus folgt, daß

$$\frac{\partial S_p(x)}{\partial x^i} - \frac{\partial S_t}{\partial x^p} = 0,$$

d.h.  $S_p$  ist ein Gradientvektor:  $\frac{\partial S}{\partial x^p}$ . Aus (3.3) wird nun auf Grund von (3.9) und (3.12)

$$\delta_i^k (F^* - \lambda F) = \delta_i^k \frac{\partial S(x)}{\partial x^p} \dot{x}^p = \delta_i^k \frac{dS(x)}{dt}$$

w.z.b.w.

Wir wollen noch darauf hinweisen, daß falls  $S_p(x)$  ein Gradientvektor ist, d.h.

$$S_p = \frac{\partial S(x)}{\partial x^p}$$

besteht, so gibt (3.12) ein explizites Beispiel für  $\psi_i^k$ , so daß (3.4) und (3.5) mit  $\varphi_i^k = \text{konst.}$  gelten.

**Literaturverzeichnis**

- [1] A. Kawaguchi, *Theory of connections in a Kawaguchi space of order two*, Proc. Imp. Acad. 13 (1937), S. 183-186.  
[2] A. Moór, *Über äquivalente Variationsprobleme erster und zweiter Ordnung*, Journ. Reine Angew. Math. 223 (1966), S. 131-137.  
[3] T. Y. Thomas, *Tensors, whose components are absolute constants*, Ann. Math. 27 (1926), S. 548-550.

*Reçu par la Rédaction le 23. 3. 1966*

---