

### 63. Note sur le théorème fondamental dans la géométrie conforme des sous-espaces riemanniens.

Par Kentaro YANO et Yosio MUTÔ.

Institut Mathématique, Université Impériale de Tokyo.

(Comm. by S. KAKEYA, M. I. A., Dec. 12, 1946.)

§ 0. Dans un Mémoire précédent,<sup>(1)</sup> nous avons traité le théorème fondamental dans la géométrie conforme des sous-espaces riemanniens, et obtenu cinq équations tensorielles conformes comme la condition nécessaire et suffisante pour que trois tenseurs donnés déterminent un sous-espace plongé dans un espace euclidien et dont les tenseurs fondamentaux conformes sont précisément les tenseurs donnés. Nous allons, dans cette Note, montrer que les deux de ces cinq équations peuvent être déduites des trois autres.

§ 1. Considérons un sous-espace  $V_m$  à  $m$  dimensions

$$(1.1) \quad x^\lambda = x^\lambda(u^i)^{(2)}$$

plongé dans un espace riemannien à  $n$  dimensions, dont le tenseur métrique est  $g_{\mu\nu}$ . Alors le premier tenseur fondamental  $g_{jk}$  du sous-espace est donné par

$$(1.2) \quad g_{\mu\nu} B_j^\mu B_k^\nu = g_{jk},$$

où  $B_j^\lambda = \frac{\partial x^\lambda}{\partial u^j}$  désignent  $m$  vecteurs, linéairement indépendants et tangents au sous-espace.

En désignant par  $B_P^\lambda$   $n - m$  vecteurs unitaires, normaux au sous-espace et orthogonaux les uns aux autres, on a

$$(1.3) \quad g_{\mu\nu} B_j^\mu B_P^\nu = 0 \quad \text{et} \quad g_{\mu\nu} B_P^\mu B_Q^\nu = \delta_{PQ}.$$

Cela étant, les équations de Gauss pour le  $V_m$  peuvent s'écrire

$$(1.4) \quad B_{j;k}^\lambda \equiv B_{j;k}^\lambda + B_j^\mu B_k^\nu \{_{jk}^i\} - B_i^\lambda \{_{jk}^i\} = H_{jkP} B_P^\lambda,$$

où le point-virgule désigne la dérivée covariante le long du sous-espace et la virgule la dérivée partielle par rapport à  $u^k$ ,  $\{_{\mu\nu}^\lambda\}$  et  $\{_{jk}^i\}$  étant les symboles de Christoffel pour  $V_n$  et  $V_m$  respectivement. Les  $H_{jkP} = H_{kjP}$  apparaissant dans les équations de Gauss sont les seconds tenseurs fondamentaux du sous-espace.

D'autre part, les équations de Weingarten peuvent s'écrire

(1) K. Yano et Y. Mutô: Sur le théorème fondamental dans la géométrie conforme des sous-espaces riemanniens. Proc. Physico-Math. Soc. Japan, 24 (1942), 437-449.

(2) Les indices  $\begin{cases} \lambda, \mu, \nu, \dots, \\ i, k, j, \dots, \\ P, Q, R, \dots \end{cases}$  prennent respectivement les symboles  $\begin{cases} 1, 2, \dots, n, \\ 1, 2, \dots, m, \\ m+1, \dots, n. \end{cases}$

$$(1.5) \quad B_{P;k}^{\lambda} \equiv B_{P;k}^{\lambda} + B_P^{\mu} B_k^{\nu} \{_{\mu\nu}^{\lambda}\} = -B_i^{\lambda} H_{kP}^i + L_{PQk} B_Q^{\lambda},$$

où

$$H_{kP}^i = g^{ij} H_{jkP} \quad \text{et} \quad L_{PQk} (= -L_{QPk}) = g_{\mu\nu} B_P^{\mu} B_Q^{\nu}.$$

Or, si l'on effectue une transformation conforme

$$(1.6) \quad g_{\mu\nu} = \rho^2 g_{\mu\nu}$$

du tenseur fondamental  $g_{\mu\nu}$ , où  $\rho$  est une fonction arbitraire des coordonnées, les trois tenseurs fondamentaux  $g_{jk}$ ,  $H_{jkP}$  et  $L_{PQk}$  du sous-espace subissent respectivement des transformations suivantes :

$$g_{jk} = \rho^2 g_{jk}, \quad H_{jkP} = \rho (H_{jkP} - g_{jk} \rho_{,P}), \quad \bar{L}_{PQk} = L_{PQk} \quad (\rho_{,P} = \frac{\partial \log \rho}{\partial x^P})$$

Par conséquent, si l'on définit le tenseur  $M_{jkP}$  par

$$(1.7) \quad M_{jkP} = H_{jkP} - \frac{1}{m} g_{jk} g^{bc} H_{bcP},$$

on obtient

$$(1.8) \quad \bar{M}_{jkP} = \rho^2 M_{jkP}, \quad \bar{L}_{PQk} = L_{PQk}.$$

On les appelle les tenseurs fondamentaux conformes du sous-espace. Le tenseur  $M_{jkP}$  satisfait à la relation  $g^{jk} M_{jkP} = 0$ .

§2. Or, nous avons démontré, dans le Mémoire cité dans §0, qu'étant donné un tenseur symétrique  $g_{jk}$ ,  $n - m$  tenseurs symétriques  $M_{jkP}$  satisfaisant à  $g^{jk} M_{jkP} = 0$  et  $(n-m)(n-m-1)/2$  vecteurs  $L_{PQk} (= -L_{QPk})$ , pour qu'ils déterminent un sous-espace à  $m$  dimensions, plongé dans un espace euclidien à  $n$  dimensions et dont les trois tenseurs fondamentaux conformes sont  $\rho^2 g_{jk}$ ,  $\rho M_{jkP}$  et  $L_{PQk}$  où  $\rho$  est une fonction convenable, il faut et il suffit qu'ils satisfassent aux cinq relations

$$(2.1) \quad C^i{}_{jkh} = M_{jkP} M^i{}_{hP} - M_{jhp} M^i{}_{kP} \\ + \frac{1}{m-2} (M_{jaP} M^a{}_{kP} \delta^i{}_h - M_{jaP} M^a{}_{hP} \delta^i{}_k + g_{jk} M^i{}_{aP} M^a{}_{hP} - g_{jh} M^i{}_{aP} M^a{}_{kP}) \\ - \frac{M^a{}_{bP} M^b{}_{aP}}{(m-1)(m-2)} (g_{jk} \delta^i{}_h - g_{jh} \delta^i{}_k),$$

$$(2.2) \quad M_{jkP;k} - M_{jhp;k} + M_{jkQ} L_{QP h} - M_{jhQ} L_{QP k} \\ + \frac{g_{jk}}{m-1} (M^a{}_{hP;a} + M^a{}_{hQ} L_{QP a}) - \frac{g_{jh}}{m-1} (M^a{}_{kP;a} + M^a{}_{kQ} L_{QP a}) = 0,$$

$$(2.3) \quad L_{PQk;k} - L_{PQh;k} - M_{kaP} M^a{}_{hQ} + M_{haP} M^a{}_{kQ} + L_{PRk} L_{RQh} - L_{PRh} L_{RQk} = 0,$$

$$(2.4) \quad \frac{1}{m-3} C^i{}_{jkh}; i + \left[ \frac{(M_{jaP} M^a{}_{kP}); h}{m-2} - \frac{g_{jk} (M^a{}_{bP} M^b{}_{aP}); h}{2(m-1)(m-2)} \right] \\ - \left[ \frac{(M_{jaP} M^a{}_{hP}); k}{m-2} - \frac{g_{jh} (M^a{}_{bP} M^b{}_{aP}); k}{2(m-1)(m-2)} \right] \\ = \frac{1}{m-1} M_{jkP} (M^a{}_{hP;a} + M^a{}_{hQ} L_{QP a}) - \frac{1}{m-1} M_{jhp} (M^a{}_{kP;a} + M^a{}_{kQ} L_{QP a})$$

and

$$(2.5) \quad \frac{1}{m-1} (M^a{}_{kP;a} + M^a{}_{kQ} L_{QP a}); h - \frac{1}{m-1} (M^a{}_{hP;a} + M^a{}_{hQ} L_{QP a}); k \\ + \frac{1}{m-1} (M^a{}_{kQ;a} + M^a{}_{kR} L_{RQ a}) L_{QP h} - \frac{1}{m-1} (M^a{}_{hQ;a} + M^a{}_{hR} L_{RQ a}) L_{QP k}$$

$$-\frac{1}{m-2} (R_{ik} M^i_{hP} + M_{iaQ} M^a_{kQ} M^i_{hP} - R_{ih} M^i_{kP} - M_{iaQ} M^a_{hQ} M^i_{kP}) = 0.$$

§ 3. Si l'on pose

$$(3.1) \quad C_{jk} = \frac{M_{jaP} M^a_{kP}}{m-2} - \frac{g_{jk} M^a_{bP} M^b_{aP}}{2(m-1)(m-2)}$$

et

$$(3.2) \quad C_{kP} = \frac{1}{m-1} (M^a_{kP; a} + M^a_{kQ} L_{QP a}),$$

les équations (2.1) et (2.2) peuvent s'écrire respectivement

$$(3.3) \quad C^i_{jkh} = M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP} + C_{jk} \delta^i_h - C_{jh} \delta^i_k + g_{jk} C^i_h - g_{jh} C^i_k$$

et

$$(3.4) \quad M_{jkP; h} - M_{jhP; k} + M_{jkQ} L_{QP h} - M_{jhQ} L_{QP k} + g_{jk} C_{hP} - g_{jh} C_{kP} = 0,$$

où  $C^i_k = g^{ij} C_{jk}$ .

Prenant la dérivée covariante de  $M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP}$  et contractant, nous avons

$$\begin{aligned} & (M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP}); i \\ &= M_{jkP; i} M^i_{hP} + M_{jkP} M^i_{hP; i} - M_{jhP; i} M^i_{kP} - M_{jhP} M^i_{kP; i} \\ &= M_{jiP; k} M^i_{hP} + (M_{jkP; i} - M_{jiP; k}) M^i_{kP} + M_{jkP} M^i_{hP; i} \\ &\quad - M_{jiP; h} M^i_{kP} - (M_{jhP; i} - M_{jiP; h}) M^i_{kP} - M_{jhP} M^i_{kP; i} \\ &= (M_{jiP} M^i_{hP}); k - (M_{jiP} M^i_{kP}); h + M_{jiP} (M^i_{kP; h} - M^i_{hP; k}) \\ &\quad + (M_{jkP; i} - M_{jiP; k}) M^i_{hP} - (M_{jhP; i} - M_{jiP; h}) M^i_{kP} \\ &\quad + M_{jkP} M^i_{hP; i} - M_{jhP} M^i_{kP; i}. \end{aligned}$$

En y substituant (3.4), on trouve

$$\begin{aligned} & (M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP}); i \\ &= (M_{jiP} M^i_{hP}); k - (M_{jiP} M^i_{kP}); h \\ &\quad - M_{jiP} (M^i_{kQ} L_{QP h} - M^i_{hQ} L_{QP k}) + \delta^i_k C_{hP} - \delta^i_h C_{kP} \\ &\quad - (M_{jkQ} L_{QP i} - M_{jiQ} L_{QP k} + g_{jk} C_{iP} - g_{ji} C_{kP}) M^i_{hP} \\ &\quad + (M_{jhQ} L_{QP i} - M_{jiQ} L_{QP h} + g_{jh} C_{iP} - g_{ji} C_{hP}) M^i_{kP} \\ &\quad + M_{jkP} M^i_{hP; i} - M_{jhP} M^i_{kP; i}, \end{aligned}$$

d'où

$$(3.5) \quad \begin{aligned} & (M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP}); i \\ &= (M_{jiP} M^i_{hP}); k - (M_{jiP} M^i_{kP}); h \\ &\quad - (m-3) (M_{jkP} C_{hP} - M_{jhP} C_{kP}) - g_{jk} M^i_{hP} C_{iP} + g_{jh} M^i_{kP} C_{iP}. \end{aligned}$$

D'autre part, en dérivant  $C^i_k$  covariamment et contractant, nous avons

$$\begin{aligned} C^i_k; i &= \frac{1}{m-2} (M^i_{aP; i} M^a_{kP} + M^i_{aP} M^a_{kP; i}) - \frac{(M^a_{bP} M^b_{aP}); k}{2(m-1)(m-2)} \\ &= \frac{1}{m-2} (M^i_{aP; i} M^a_{kP} + M^i_{aP} M^a_{iP; k}) \end{aligned}$$

$$+ \frac{1}{m-2} M^i_{aP} (M^a_{kP; a} - M^a_{iP; k}) - \frac{(M^a_{bP} M^b_{aP}; h)}{2(m-1)(m-2)}$$

En y substituant (3.5), on trouve

$$C^i_{k; i} = \frac{1}{m-2} (M^i_{aP; i} M^a_{kP} + M^i_{aP} M^a_{iP; k}) - \frac{1}{m-2} M^i_{aP} (M^a_{kQ} L_{QP; i} - M^a_{iQ} L_{QP; k} + \delta^a_k C_{iP} - \delta^a_i C_{kP}) - \frac{(M^a_{bP} M^b_{aP}; k)}{2(m-1)(m-2)},$$

d'où

$$(3.6) \quad C^i_{k; i} = M^a_{kP} C_{aP} + \frac{(M^a_{bP} M^b_{aP}; k)}{2(m-1)}.$$

Les  $(M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP}); i$  et  $C^i_{k; i}$  étant ainsi calculés, nous allons dériver (3.3) covariantement et contracter, alors, on aura

$$C^i_{jkh; i} = (M_{jkP} M^i_{hP} - M_{jhP} M^i_{kP}); i + C_{jk; h} - C_{jh; k} + g_{jk} C^i_{h; i} - g_{jh} C^i_{k; i}.$$

En substituant, dans cette équation, (3.5) et (3.6), on trouve

$$(3.7) \quad C^i_{jkh; i} = -(m-3) (C_{jk; h} - C_{jh; k}) - (m-3) (M_{jkP} C_{hP} - M_{jhP} C_{kP}).$$

Cette équation n'est autre que l'équation (2.4). Donc, l'équation (2.4) peut être déduite des équations (2.1) et (2.2).

§ 4. En prenant la dérivée covariante de

$$M^i_{kP; h} - M^i_{hP; k} + M^i_{kQ} L_{QP; h} - M^i_{hQ} L_{QP; k} + \delta^i_k C_{hP} - \delta^i_h C_{kP} = 0$$

qui est équivalente à (3.4), et en contractant, on obtient

$$(4.1) \quad (M^i_{kP; h} - M^i_{hP; k}); i + (M^i_{kQ} L_{QP; h} - M^i_{hQ} L_{QP; k}); i + C_{hP; k} - C_{kP; h} = 0.$$

Or, nous avons

$$\begin{aligned} & (M^i_{kP; h} - M^i_{hP; k}); i \\ &= M^i_{kP; h; i} - M^i_{hP; k; i} \\ &= M^i_{kP; i; h} + (M^i_{kP; h; i} - M^i_{kP; i; h}) \\ &\quad - M^i_{hP; i; k} - (M^i_{hP; k; i} - M^i_{hP; i; k}) \\ &= M^i_{kP; i; h} + (M^a_{kP} R^i_{ahi} - M^i_{aP} R^a_{khi}) \\ &\quad - M^i_{hP; i; k} - (M^a_{hP} R^i_{aki} - M^i_{aP} R^a_{hki}), \end{aligned}$$

d'où

$$(4.2) \quad (M^i_{kP; h} - M^i_{hP; k}); i = M^i_{kP; i; h} - M^i_{hP; i; k} + M^a_{kP} R_{ah} - M^a_{hP} R_{ak},$$

en vertu de l'identité

$$M^i_{aP} R^a_{khi} = M^i_{aP} R^a_{hki}.$$

D'autre part, on a

$$\begin{aligned} & (M^i_{kQ} L_{QP; h} - M^i_{hQ} L_{QP; k}); i \\ &= M^i_{kQ; i} L_{QP; h} + M^i_{kQ} L_{QP; h; i} - M^i_{hQ; i} L_{QP; k} - M^i_{hQ} L_{QP; k; i} \end{aligned}$$

$$= M_{kQ}^i L_{QP} h + M_{kQ}^i L_{QP} i; h + M_{kQ}^i (L_{QP} h; i - L_{QP} i; h) \\ - M_{hQ}^i L_{QP} k - M_{hQ}^i L_{QP} i; k - M_{hQ}^i (L_{QP} k; i - L_{QP} i; k).$$

En y substituant (2.3), on trouve

$$(M_{kQ}^i L_{QP} h - M_{hQ}^i L_{QP} k); i \\ = M_{kQ}^i L_{QP} h + M_{kQ}^i L_{QP} i; h \\ + M_{kQ}^i (M_{haQ} M_{iP}^a - M_{iaQ} M_{hP}^a - L_{QRh} L_{RP} i + L_{QRi} L_{RP} h) \\ - M_{hQ}^i L_{QP} k - M_{hQ}^i L_{QP} i; k \\ - M_{hQ}^i (M_{kaQ} M_{iP}^a - M_{iaQ} M_{kP}^a - L_{QRk} L_{RP} i + L_{QRi} L_{RP} k) \\ = (m-1) C_{kQ} L_{QP} h + M_{kQ}^i L_{QP} i; h - M_{hQ}^i M_{iaQ} M_{hP}^a \\ - (m-1) C_{hQ} L_{QP} k - M_{hQ}^i L_{QP} i; k + M_{hQ}^i M_{iaQ} M_{hP}^a \\ - (M_{kQ}^i L_{QRh} - M_{hQ}^i L_{QRk}) L_{RP} i,$$

d'où

$$(4.3) \quad (M_{kQ}^i L_{QP} h - M_{hQ}^i L_{QP} k); i \\ = (m-2) C_{kQ} L_{QP} h + (M_{kQ}^i L_{QP} i; h - M_{hQ}^i M_{iaQ} M_{hP}^a \\ - (m-2) C_{hQ} L_{QP} k - (M_{hQ}^i L_{QP} i; k + M_{hQ}^i M_{iaQ} M_{hP}^a).$$

En substituant (4.2) et (4.3) dans (4.1), on obtient

$$(4.4) \quad (m-2)(C_{kP} h - C_{hP} k) + (m-2)(C_{kQ} L_{QP} h - C_{hQ} L_{QP} k) \\ + (M_{kP}^a R_{ah} + M_{iaQ} M_{kQ}^a M_{hP}^i - M_{hP}^a R_{ak} - M_{iaQ} M_{hQ}^a M_{kP}^i) = 0.$$

Ce n'est autre que l'équation (2.5). Donc, l'équation (2.5) peut être déduite des équations (2.2) et (2.3).

§ 5. Nous avons donc démontré que :

*La condition nécessaire et suffisante pour qu'un tenseur symétrique  $g_{jk}$ ,  $n-m$  tenseurs symétriques  $H_{jkP}$  et  $(n-m)(n-m-1)/2$  vecteurs  $L_{PQk}$  ( $= -L_{QPk}$ ) déterminent un sous-espace à  $m$  dimensions plongé dans un espace euclidien à  $n$  dimensions est que les tenseurs fondamentaux satisfassent aux équations (2.1), (2.2) et (2.3).*