

Mathematics.—*Ueber den Reduktionssatz bei affinem und projektivem Zusammenhang.* VON R. WEITZENBÖCK.

(Communicated at the meeting of December 17, 1932).

§ 1. Die A_n mit der Gruppe P .

In einer n -dimensionalen Mannigfaltigkeit $X_n(x^1, x^2, \dots, x^n)$ mit der Gruppe P aller topologischen Abbildungen $x \rightarrow \bar{x}$ oder $x^i = x^i(\bar{x}^1, \bar{x}^2, \dots, \bar{x}^n)$ spricht man von einem "affinen Zusammenhang I ", wenn ein System von n^3 Funktionen $I_{ij}^k(x^1, x^2, \dots, x^n)$ gegeben ist, das bei einer Transformation $x \rightarrow \bar{x}$ aus P vermöge der Gleichungen transformiert wird:

$$\left. \begin{aligned} \bar{I}_{ij}^k &= I_{rs}^t \frac{\partial x^r}{\partial \bar{x}^i} \frac{\partial x^s}{\partial \bar{x}^j} \frac{\partial x^k}{\partial \bar{x}^t} + \frac{\partial^2 x^t}{\partial \bar{x}^i \partial \bar{x}^j} \frac{\partial \bar{x}^k}{\partial x^t} \text{ oder } ^1) \\ \frac{\partial^2 \bar{t}}{\partial \bar{i} \partial \bar{j}} &= \bar{I}_{ij}^k \frac{\partial t}{\partial \bar{k}} - I_{rs}^t \frac{\partial r}{\partial \bar{i}} \frac{\partial s}{\partial \bar{j}} \end{aligned} \right\} \dots \dots (1)$$

Diese Transformationsweise der I_{ij}^k ergibt sich am einfachsten aus der Forderung, dass für jeden kovarianten Vektor v_i der Ausdruck

$$dv_i dx^i - I_{rs}^t v_t dx^r dx^s \dots \dots \dots (2)$$

bei der Gruppe P absolut-invariant ist. Statt (2) kann man auch fordern, dass für jeden kontravarianten Vektor w^i

$$\delta w^i = \frac{\partial w^i}{\partial x^s} dx^s + I_{rs}^i w^r dx^s \dots \dots \dots (3)$$

wieder ein kontravarianter Vektor ist.

Die Zusammenhangskomponenten I_{rs}^i bestimmen in der X_n in bekannter Weise ²⁾ die infinitesimale Parallelverschiebung von Vektoren und die geodätischen Linien (paths). Letztere sind durch die Differentialgleichungen

$$\frac{d^2 x^i}{dt^2} + I_{rs}^i \frac{dx^r}{dt} \frac{dx^s}{dt} = \lambda(x) \cdot \frac{dx^i}{dt} \quad x^i = x^i(t) \dots \dots (4)$$

¹⁾ Wir schreiben im Folgenden kurz $\frac{r}{i}$ statt $\frac{\partial x^r}{\partial x^i}$ und $\frac{\bar{\alpha}}{\beta}$ statt $\frac{\partial \bar{x}^\alpha}{\partial x^\beta}$, ebenso $\frac{\partial^2 m}{i k}$ an Stelle von $\frac{\partial^2 x^m}{\partial x^i \partial x^k}$ u.s.w.

²⁾ Vgl. etwa H. WEYL, *Raum-Zeit-Materie*, 5. Aufl. Springer (1923), p. 113 oder J. A. SCHOUTEN, *Der Ricci-Kalkül*, Springer (1924), p. 76.

gegeben. Die n -dimensionale Mannigfaltigkeit X_n mit den in ihr gegebenen Γ_{ij}^k zusammen bilden eine affin-zusammenhängende Mannigfaltigkeit A_n .

Die Theorie der Differentialinvarianten Φ dieser A_n gegenüber der Gruppe P beruht dann auf dem *Reduktionssatz* ¹⁾: die Φ sind affine Invarianten von Tensoren $S_{ij}^k, U_{i,mn}^k$ und deren kovarianten Ableitungen $S_{ij(\alpha)}^k, S_{ij(\alpha)(\beta)}^k, \dots, U_{i,mn(\alpha)}^k, \dots$. Dabei ist

$$S_{ij}^k = \Gamma_{ij}^k - \Gamma_{ji}^k \dots \dots \dots (5)$$

und U ist der "Krümmungstensor"

$$U_{i,mn}^k = \frac{\partial \Gamma_{in}^k}{\partial x^m} - \frac{\partial \Gamma_{im}^k}{\partial x^n} + \Gamma_{in}^\lambda \Gamma_{\lambda m}^k - \Gamma_{im}^\lambda \Gamma_{\lambda n}^k \dots \dots (6)$$

Weiter ist

$$S_{ij(\alpha)}^k = \frac{\partial S_{ij}^k}{\partial x^\alpha} + \Gamma_{\lambda\alpha}^k S_{ij}^\lambda - \Gamma_{i\alpha}^\lambda S_{\lambda j}^k - \Gamma_{j\alpha}^\lambda S_{\lambda i}^k$$

und analog für die weiteren Ableitungen.

Sind die Γ_{ij}^k bezgl. i und j symmetrisch so fällt S_{ij}^k weg und es bleiben nur der Krümmungstensor und dessen kovariante Ableitungen im Reduktionssystem. Sind in der A_n weitere Tensoren gegeben, so sind diese und deren Ableitungen in ein Reduktionssystem aufzunehmen.

Nach (4) bestimmen Γ_{rs}^i und Γ_{sr}^i dieselben geodätischen Linien; wir wollen deshalb im Nachfolgenden stets die Symmetrie $\Gamma_{rs}^i = \Gamma_{sr}^i$ voraussetzen.

§ 2. Die A_n mit den Gruppen P und B .

Differentialinvarianten Φ der A_n sind Funktionen der $\Gamma_{ij}^k, \frac{\partial \Gamma_{ij}^k}{\partial x^\alpha}, \frac{\partial^2 \Gamma_{ij}^k}{\partial x^\alpha \partial x^\beta}, \dots$ (und allenfalls von Tensorkomponenten und deren Ableitungen), die bei der Gruppe P und bei den Transformationen (1a) die Invarianteneigenschaft haben. Wir verlangen nun ausserdem bei den Funktionen Φ noch Invarianz bei den Transformationen der Gestalt

$$\hat{\Gamma}_{ij}^k = \Gamma_{ij}^k + \delta_i^k \psi_j + \delta_j^k \psi_i \dots \dots \dots (7)$$

wo ψ_i einen willkürlichen kovarianten Vektor bedeutet. Alle diese „bahntreuen“ Abänderungen der Γ_{ij}^k bilden eine unendliche additive Gruppe B . Der Name „bahntreu“ stammt daher ²⁾, dass Γ_{ij}^k und $\hat{\Gamma}_{ij}^k$ in der A_n diesel-

¹⁾ Vgl. meine "Invariantentheorie", Groningen (1923), p. 356.
²⁾ Vgl. J. A. SCHOUTEN, Der Ricci-Kalkül, Springer (1924). p. 76, 129.

ben geodätischen Linien bestimmen und dass umgekehrt auch jedes \hat{I}_{ij}^k mit dieser Eigenschaft die Form (7) haben muss¹⁾.

Zur Ermittlung aller ϕ liegt es auf der Hand vorerst die Gruppe B auszuschalten. Dies gelingt leicht durch Elimination der ψ_i aus (7) und liefert nach T. Y. THOMAS²⁾ die bei B absolut-invarianten Funktionen

$$\Pi_{ij}^k = \hat{\Pi}_{ij}^k = I_{ij}^k - \frac{1}{n+1} (\delta_i^k I_{hj}^h + \delta_j^k I_{hi}^h) \dots \dots (8)$$

Sie werden „Komponenten eines projektiven Zusammenhanges“ genannt und wir setzen im Folgenden voraus, dass nicht alle $\Pi_{ij}^k \equiv 0$ sind.

Eine Mannigfaltigkeit X_n in der die Π_{ij}^k nebst ihrer Transformationsweise gegeben sind, wollen wir eine B_n nennen. Für die bei $x \rightarrow x$ entstehenden Π_{ij}^k findet³⁾ man nach (8) und (1):

$$\frac{\partial^2 a}{i j} = \Pi_{ij}^h \frac{a}{h} - \Pi_{\beta\gamma}^\alpha \frac{\beta}{i} \frac{\gamma}{j} + \frac{\partial \vartheta}{\partial x^i} \frac{a}{j} + \frac{\partial \vartheta}{\partial x^j} \frac{a}{i} \dots \dots (9)$$

wobei gesetzt ist :

$$\vartheta = \frac{1}{n+1} \log \Delta, \quad \Delta = \left| \frac{\partial x^i}{\partial x^k} \right|, \quad \vartheta_i = \frac{1}{n+1} \frac{\partial \log \Delta}{\partial x^i} = \frac{1}{n+1} \frac{\partial_r \bar{s}}{i s r} \dots (10)$$

Die Differentialinvarianten ϕ der B_n sind dann Funktionen der Π_{ij}^k , $\frac{\partial \Pi_{ij}^k}{\partial x^\alpha}, \dots$ mit Invarianteneigenschaft bei (9) und ergeben sich durch Elimination der Ableitungen $\frac{\partial^2 a}{i j}, \frac{\partial^3 a}{i j k}, \dots$ aus den Gleichungen (9) und den daraus durch Differenzieren entstehenden Gleichungen.

Aus (8) folgen noch die Gleichungen⁴⁾

$$\Pi_{ij}^k = \Pi_{ji}^k, \quad \Pi_{hj}^h = \Pi_{jh}^h = 0. \dots \dots (11)$$

§ 3. Die Projektivkrümmung.

Bezüglich des im vorigen § formulierten Eliminationsproblem bemerken wir vorerst, dass es keine Differentialinvarianten nullter Ordnung der Π_{ij}^k allein gibt, denn aus (9) allein ist eine Elimination der $\frac{\partial^2 a}{i j}$ nicht möglich. Auch eine Auflösung der Gleichungen (9) nach den $\frac{1}{2} n^2 (n+1)$

1) H. WEYL, Göttinger Nachr. (28. 1. 1921).

2) Proceed. Nat. Acad. of Sciences 11 (1925), p. 199—203.

3) Vgl. L. P. EISENHART, Non-Riemannian Geometry, New-York (1927), p. 99.

4) Auch bei nicht-symmetrischen Γ_{ij}^k würde man hier (11) erhalten.

zweiten Ableitungen $\frac{\partial^2 \nu}{\lambda \mu}$ ist nicht möglich. Man hat zwar ebensoviele Gleichungen (9), sie sind aber nicht linear-unabhängig, da z.B. (9) mal $\frac{j}{a}$ wegen (11) zu $0=0$ führt.

Die Bestimmung der Differentialinvarianten erster Ordnung erfordert zunächst einmaliges Differenzieren von (9) nach \bar{x}^k und Elimination der dritten Ableitungen $\frac{\partial^3 \alpha}{i j k}$ durch Vertauschung von j mit k . Man erhält so den WEYL'schen projektiven Krümmungstensor

$$W_{ijk}^h = \Pi_{ijk}^h + \frac{1}{n-1} (\delta_j^h \Pi_{ik} - \delta_k^h \Pi_{ij}). \quad \dots \quad (12)$$

Hierbei bedeuten:

$$\Pi_{ijk}^h = \frac{\partial \Pi_{ik}^h}{\partial x^j} - \frac{\partial \Pi_{ij}^h}{\partial x^k} + \Pi_{ik}^\nu \Pi_{\nu j}^h - \Pi_{ij}^\nu \Pi_{\nu k}^h \quad \dots \quad (13)$$

$$\Pi_{ij} = \Pi_{ijh}^h; \quad \dots \quad (14)$$

dies sind keine Tensoren, denn man findet die Transformationsgleichungen

$$\bar{\Pi}_{ijk}^h = \Pi_{\beta\gamma\delta}^\alpha \frac{\bar{h}}{a} \frac{\beta}{i} \frac{\gamma}{j} \frac{\delta}{k} - \delta_j^h \bar{c}_{ik} + \delta_k^h c_{ij} \quad \dots \quad (15)$$

mit

$$c_{ij} = \frac{1}{n-1} \left(\bar{\Pi}_{ij} - \Pi_{\alpha\beta} \frac{\alpha}{i} \frac{\beta}{j} \right) = \bar{\Pi}_{ij}^h \frac{\partial \theta}{\bar{h}} + \frac{\partial \theta}{i} \frac{\partial \theta}{j} - \frac{\partial^2 \theta}{i j} \quad \dots \quad (16)$$

Die letzte dieser Gleichungen kann man auch so schreiben¹⁾:

$$\frac{\partial^2 e^{-\theta}}{i j} = \bar{\Pi}_{ij}^\nu \frac{\partial e^{-\theta}}{\nu} + \frac{e^{-\theta}}{n-1} \left(\bar{\Pi}_{ij} - \Pi_{\beta\gamma} \frac{\beta}{i} \frac{\gamma}{j} \right) \quad \dots \quad (17)$$

und statt (15) erhält man vermöge der ersten der Gleichungen (16) die Transformationsgleichungen für W_{ijk}^h :

$$\bar{W}_{ijk}^h = W_{\beta\gamma\delta}^\alpha \frac{\bar{h}}{a} \frac{\beta}{i} \frac{\gamma}{j} \frac{\delta}{k} \quad \dots \quad (18)$$

Für diesen Tensor gilt:

$$\left. \begin{aligned} W_{ijk}^h &= -W_{ikj}^h; \quad W_{ijk}^h + W_{jki}^h + W_{kij}^h = 0; \\ W_{ijk}^i &= W_{ijk}^j = W_{ijk}^k = 0. \end{aligned} \right\} \quad \dots \quad (19)$$

¹⁾ EISENHART, l.c. p. 100.

Dagegen haben wir für die Π_{ijk}^h :

$$\Pi_{ijk}^h = -\Pi_{ikj}^h \quad ; \quad \Pi_{ijk}^h + \Pi_{jki}^h + \Pi_{kij}^h = 0 \quad . \quad . \quad . \quad (20)$$

$$\Pi_{ijk}^i = 0 \quad . \quad (21)$$

$$\Pi_{ijk}^j = \frac{\partial \Pi_{ik}^j}{\partial x^j} - \Pi_{ij}^\nu \Pi_{\nu k}^j = -\Pi_{ikj}^j = -\Pi_{ik} \quad . \quad . \quad . \quad (22)$$

Differenziert man (17) nach \bar{x}^k , vertauscht j mit k und subtrahiert, so entsteht:

$$\Pi_{i,jk} = \Pi_{\alpha,\beta\gamma} \frac{\alpha}{i} \frac{\beta}{j} \frac{\gamma}{k} + (1-n) \bar{W}_{ijk}^h \frac{\partial \theta}{h} \quad . \quad . \quad . \quad (23)$$

$$\Pi_{i,jk} = \frac{\partial \Pi_{ij}}{k} - \frac{\partial \Pi_{ik}}{j} + \Pi_{ij}^\nu \Pi_{\nu k} - \Pi_{ik}^\nu \Pi_{\nu j} \quad . \quad . \quad . \quad (24)$$

$$\Pi_{i,jk} = -\Pi_{i,kj} \quad , \quad \Pi_{i,jk} + \Pi_{j,ki} + \Pi_{k,ij} = 0 \quad . \quad . \quad . \quad (25)$$

§ 4. Die skalare Dichte \mathfrak{I} .

Wenn man über eine skalare Dichte \mathfrak{I} (= relative Invarianten vom Δ -Gewichte Eins) verfügt, lässt sich das Reduktionsproblem für die Differentialinvarianten Φ der Π_{ij}^h leicht lösen. Dabei kann \mathfrak{I} auch von den Π_{ij}^h und deren Ableitungen selbst abhängig sein. Wir haben bei der Gruppe P : $\mathfrak{I} = \Delta \cdot \mathfrak{I}$ und daher

$$\theta_i = \frac{\partial \theta}{\partial \bar{x}^i} = \frac{1}{n+1} \frac{\partial \log \Delta}{\partial \bar{x}^i} = \frac{1}{n+1} \left(\frac{\partial \log \bar{\mathfrak{I}}}{\partial \bar{x}^i} - \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{\partial x^\nu} \frac{\nu}{i} \right) \quad . \quad (26)$$

Hiermit wird es möglich, die Ableitungen von θ in (9) zu eliminieren. Man erhält dann die Transformationsgleichungen für die Komponenten T_{ij}^h eines affinen Zusammenhanges:

$$T_{ij}^h = \Pi_{ij}^h + \frac{1}{n+1} \left(\delta_i^h \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{j} + \delta_j^h \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{i} \right) \quad . \quad . \quad . \quad (27)$$

Jetzt ist es möglich, das partielle Differenzieren $\frac{\partial}{\partial x^\nu}$ durch kovariantes Ableiten mit Hilfe dieser T_{ij}^h zu ersetzen.

Auf diese Weise erhält man aus (16) statt der Π_{ij} den symmetrischen Tensor

$$A_{ij} = \frac{1}{n-1} \Pi_{ij} - \frac{1}{n+1} \Pi_{ij}^h \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{h} - \frac{1}{(n+1)^2} \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{i} \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{j} + \left. \begin{aligned} &+ \frac{1}{n+1} \frac{\partial^2 \log \mathfrak{I}}{ij} \end{aligned} \right\} \quad . \quad . \quad (28)$$

Dagegen tritt an die Stelle der $\Pi_{i,jk}$ nach (23) und (26) der *Tensor*

$$U_{ijk} = \frac{1}{n-1} \Pi_{i,jk} + \frac{1}{n+1} W_{ijk}^\alpha \frac{\partial \log \mathfrak{I}}{\alpha} \dots \dots (29)$$

Er weist dieselben Symmetrieeigenschaften auf wie W_{ijk}^h .

Bildet man von einem Tensor S die kovarianten Ableitungen mit Hilfe der T_{ij}^h von (27), so entsteht ein Tensor $S_{(k)}$. Nimmt man bei diesem Prozesse die Π_{ij}^h statt der T_{ij}^h , so entsteht *i. A.* kein Tensor, sondern ¹⁾ ein System von Funktionen $S_{|k}$. Der Zusammenhang zwischen $S_{(k)}$ und $S_{|k}$ wird dann durch (27) festgelegt. Man findet ²⁾

$$\Pi_{i,jk} = \Pi_{ij|k} - \Pi_{ik|j} \dots \dots \dots (30)$$

und mit Hilfe dieser Beziehung lässt sich dann der Tensor U_{ijk} von (29) auf $A_{ij(k)} - A_{ik(j)}$ zurückführen. Damit gewinnt man den *Reduktionssatz*: Die Differentialinvarianten Φ der Π_{ij}^h sind Invarianten der Tensoren W_{ijk}^h , A_{ij} und der hieraus durch kovariantes Ableiten mit Hilfe der T_{ij}^h entstehenden Tensoren.

Es liegt nahe, die hier gebrauchte Tensordichte \mathfrak{I} aus den Π_{ij}^h allein aufzubauen. Es gibt, wenn W_{ijk}^h nicht identisch verschwindet, wofür z. B. $n > 2$ notwendig ist, ausser dem projektiven Krümmungstensor keine weiteren Tensoren erster Differentiationsordnung. Differentialinvarianten erster Ordnung Φ_1 sind dann aus den W_{ijk}^h allein zu konstruieren. Ist Φ_1 ganz-rational vom Grade p in den W_{ijk}^h , dann hat man $3p$ untere und p obere Indizes, also ist

$$q = \frac{1}{n} (3p - p) = \frac{2p}{n} = \text{ganz, } \equiv 2$$

das Δ -Gewicht von Φ_1 und

$$\mathfrak{I} = \Phi_1^{\frac{1}{q}} \dots \dots \dots (31)$$

ist eine Tensordichte, die bei (27) verwendet werden kann.

Für den Fall, dass bei $n > 2$ der Tensor W_{ijk}^h wenigstens eine nicht-verschwindende Invariante Φ_1 besitzt, haben wir also die Tensoren W_{ijk}^h , A_{ij} und deren kovariante Ableitungen im Reduktionssystem ³⁾.

Wir behandeln vorerst den Fall $n = 2$.

¹⁾ O. VEBLEN und J. M. THOMAS nennen $S_{|k}$ die "projektive Ableitung" von S . Vgl. Annals of Math. 27 (1926), p. 279–296.

²⁾ EISENHART, l.c. p. 101.

³⁾ Man kann dies auch so ausdrücken: Im Raume B_n mit dem projektiven Zusammenhang Π_{ij}^h wird durch Φ_1 ein topologisch-invarianter affiner Zusammenhang T_{ij}^h ausgezeichnet. Vgl. J. A. SCHOUTEN und ST. GOLAB, Mathem. Zeitschr. 32 (1930), p. 207, Anmerkung.

§ 5. $n = 2$.

Hier ist $W_{ijk}^h \equiv 0$ und nach (25) ist $\Pi_{\alpha,\beta\gamma}$ ein Tensor 3. Stufe, der wegen $n = 2$ und $\Pi_{\alpha,\beta\gamma} = -\Pi_{\alpha,\gamma\beta}$ auf die kovariante Vektordichte

$$J_i = \Pi_{i,12} \quad , \quad \bar{J}_i = \Delta \cdot J_\alpha \frac{\alpha}{i} \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad (32)$$

führt. Wir setzen voraus dass $J_i \neq 0$, dass also der Raum B_2 nicht projektiv-eben sei.

Nach (24), (12) und (14) haben wir :

$$J_i = \frac{\partial \Pi_{i1}}{2} - \frac{\partial \Pi_{i2}}{1} + \Pi_{i1}^\nu \Pi_{\nu 2} - \Pi_{i2}^\nu \Pi_{\nu 1} \quad (i = 1, 2) \quad . \quad . \quad (33)$$

$$\Pi_{ij} = - \frac{\partial \Pi_{ij}^\nu}{\nu} + \Pi_{\mu i}^\lambda \Pi_{\lambda j}^\mu ; \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad (34)$$

J_i ist also von zweiter Differentiationsordnung.

Wir trachten wieder eine skalare Dichte niedrigster Ordnung zu finden. Hierzu gehen wir vorerst aus vom Produkte $\Pi_{ij}^h J_r J_s$, alternieren über ir und ebenso über js und überschieben mit J_h , d.h. wir bilden

$$J = (\Pi_{11}^h J_2 J_2 - 2 \Pi_{12}^h J_1 J_2 + \Pi_{22}^h J_1 J_1) J_h \quad . \quad . \quad . \quad . \quad (35)$$

Setzen wir zur Abkürzung

$$[a_i b_k c_r d_s] = a_i b_k c_r d_s - a_r b_k c_i d_s - a_i b_s c_r d_k + a_r b_s c_i d_k, \quad . \quad (36)$$

so kann man statt (35) schreiben :

$$J = [\Pi_{ik}^h J_r J_s] J_h .$$

Nach (9) und (32) erhält man für dieses J die Transformationsgleichung

$$J = \Delta^5 \cdot J + \Delta \left[\frac{\partial^2 \alpha}{i j} \bar{J}_r \bar{J}_s \right] J_\alpha \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad (37)$$

Gehen wir andererseits von (32) aus, so haben wir

$$\frac{\partial \bar{J}_i}{j} = 3 \bar{J}_i \theta_j + \Delta \frac{\partial J_\alpha}{\beta} \frac{\alpha}{i} \frac{\beta}{j} + \Delta \frac{\partial^2 \alpha}{i j} J_\alpha .$$

Hiermit finden wir

$$\left[\frac{\partial \bar{J}_i}{j} \bar{J}_r \bar{J}_s \right] = \Delta^5 \left[\frac{\partial J_\alpha}{\beta} J_r J_s \right] + \Delta \left[\frac{\partial^2 \alpha}{i j} \bar{J}_r \bar{J}_s \right] J_\alpha \quad . \quad . \quad . \quad (38)$$

Aus (37) und (38) lassen sich die zweiten Ableitungen $\frac{\partial^2 \alpha}{i j}$ eliminieren und geben die einzige Invariante dritter Ordnung vom Δ -Gewicht 5:

$$K = [H^h_{ij} J_r J_s] J_h - \left[\frac{\partial J_i}{j} J_r J_s \right] = \left[\left(H^h_{ij} J_h - \frac{\partial J_i}{j} \right) J_r J_s \right] \left. \vphantom{K} \right\} . \quad (39)$$

$$\bar{K} = \Delta^5 \cdot K$$

Setzen wir also

$$\mathfrak{I} = K^{\frac{1}{5}} , \quad \quad (40)$$

so wird \mathfrak{I} eine skalare Dichte und für den Fall $K \neq 0$ kann man sie nach (27) zum kovarianten Ableiten verwenden. Das Reduktionssystem besteht dann aus \mathfrak{I} , dem Vektor J_i und dessen kovarianten Ableitungen. Ist $J_i = 0$, dann ist der Raum B_2 projektiv-eben und umgekehrt.

§ 6. $n \geq 3$, $W^h_{ijk} \neq 0$.

Hier hat man zwei Fälle zu unterscheiden, je nach dem der WEYL'sche Krümmungstensor W^h_{ijk} eine Invariante $\Phi_1 \neq 0$ besitzt oder nicht. Für den ersten Fall ist der Reduktionssatz am Schlusse des § 4 formuliert worden. Wir wollen hieran anschliessend zeigen, dass im Allgemeinen ein Φ_1 existiert. Sei nämlich $n = 3$. Dann kann man statt des Tensors W^h_{ijk} die Tensordichte $V_i^{h,l} = W^h_{i,jk}$ einführen, wobei $ijkl$ die Indizes 123 sind. Hieraus konstruieren wir die Invariante vom Δ -Gewicht zwei:

$$\Phi_1 = \sum_{\alpha, \beta, \gamma} \pm V_i^{\alpha, j} V_j^{\beta, k} V_k^{\gamma, i} \quad (41)$$

wobei über α, β und γ alterniert wird.

Nehmen wir nun $V_2^{1,3}$, $V_3^{2,1}$ und $V_1^{3,2}$ verschieden von Null, alle anderen $V_j^{i,k}$ aber $= 0$, so ergibt sich

$$\Phi_1 = -3 V_2^{1,3} \cdot V_3^{2,1} \cdot V_1^{3,2} \neq 0 .$$

Der zweite Fall stellt sich ein, wenn alle algebraischen Invarianten von W^h_{ijk} verschwinden; hier muss man zu Differentialinvarianten von wenigstens zweiter Ordnung übergehen. Wenn wir $W^h_{ijk(l)}$ die mit den I^t_{rs} und $W^h_{ijk|l}$ die mit den II^t_{rs} gebildeten „kovarianten“ Ableitungen von W^h_{ijk} nennen, so ergibt sich die Beziehung

$$W^h_{ijk(l)} = W^h_{ijk|l} - 2 W^h_{ijk} v_l + W^{\alpha}_{ijk} v_{\alpha} \delta_l^h - \sum_{ijk} W^h_{ijk} v_i . \quad (42)$$

wobei $v_i = I_{hi}^h$ gesetzt ist. Hieraus folgen weiter

$$W_{ijk(h)}^h = W_{ijk|h}^h + (n-2) W_{ijk}^h v_h \dots \dots \dots (43)$$

$$\left. \begin{aligned} W_{ijk(l)}^h - \frac{1}{n-2} W_{ijk(\alpha)}^\alpha \delta_l^h = \\ = W_{ijk|l}^h - \frac{1}{n-2} W_{ijk|\alpha}^\alpha \delta_l^h - 2 W_{ijk}^h v_l - \sum_{ijk} W_{ijk}^h v_i \end{aligned} \right\} \dots \dots (44)$$

Für die durch (24) gegebenen Funktionen $\Pi_{i,jk}$ ergibt sich (30) und¹⁾

$$W_{ijk|h}^h = \frac{n-2}{n-1} \Pi_{i,jk} \dots \dots \dots (45)$$

woraus wir entnehmen können, dass wir bei der weiteren Konstruktion von Differentialinvarianten von (44) allein Gebrauch machen müssen. Auch die Identität von BIANCHI, die aus der zyklischen Summe $\sum_{jkl} W_{ijk(l)}^h$ entsteht, liefert keinen neuen Tensor.

Aus (42) entsteht:

$$\sum_{jkl} W_{ijk|l}^h = \frac{1}{n-2} \sum_{jkl} W_{ijk|\alpha}^\alpha \delta_l^h \dots \dots \dots (46)$$

Von (42) kommt man zu Differentialinvarianten zweiter Ordnung der Π_{ij}^k auf die folgende Weise. Wir schreiben statt (42)

$$W_{ijk(l)}^h = W_{ijk|l}^h - a_{ijkl}^{hr} v_r \dots \dots \dots (47)$$

wo a_{ijkl}^{hr} den Tensor

$$a_{ijkl}^{hr} = 2 W_{ijk}^h \delta_l^r + W_{ijk}^k \delta_l^r \delta_i^h - \sum_{ijk} W_{ijk}^h \delta_i^r \dots \dots \dots (48)$$

bedeutet. Nun nennen wir S irgend eine Indexanordnung ${}^h_{ijkl}$ und setzen:

$$W_{ijk(l)}^h = \hat{U}_S, \quad W_{ijk|l}^h = U_S, \quad a_{ijkl}^{hr} = a_S^r;$$

dann kann man (48) kürzer so schreiben:

$$\hat{U}_S - U = a_S^r v_r \dots \dots \dots (49)$$

Schreiben wir diese Gleichung für $n+1$ verschiedene Indexgruppen S_1, S_2, \dots, S_{n+1} an und eliminieren die v_r , so entsteht

$$\left| \begin{array}{cccc} \hat{U}_{S_1} - U_{S_1} & a_{S_1}^1 & a_{S_1}^2 & \dots \dots \dots a_{S_1}^n \\ \hat{U}_{S_2} - U_{S_2} & a_{S_2}^1 & a_{S_2}^2 & \dots \dots \dots a_{S_2}^n \\ \dots \dots \dots & \dots \dots \dots & \dots \dots \dots & \dots \dots \dots \\ \hat{U}_{S_{n+1}} - U_{S_{n+1}} & a_{S_{n+1}}^1 & a_{S_{n+1}}^2 & \dots \dots \dots a_{S_{n+1}}^n \end{array} \right| = 0$$

¹⁾ EISENHART, l.c. p. 102.

