

**Mathematics.** — *Die konformen Differentialinvarianten eines kovarianten symmetrischen Tensors vierter Stufe im binären Gebiet.* Von G. F. C. GRISS. (Communicated by Prof. R. WEITZENBÖCK).

(Communicated at the meeting of September 26, 1936).

§ 1. *Einleitung.*

In seiner Theorie der *totalisotropen Flächen*<sup>1)</sup> hat Herr PINL die Resultate verwendet, welche ich bei der Bestimmung der Differentialinvarianten eines kovarianten symmetrischen Tensors 4. Stufe im binären Gebiet erhalten hatte<sup>2)</sup>. Um eine *konforme* Theorie möglich zu machen werde ich jetzt die konformen<sup>3)</sup> Differentialinvarianten desselben Tensors bestimmen, während die geometrische Verwendung wiederum Herrn PINL überlassen bleibt.

Das volle Komitantensystem (nullter Ordnung) des Tensors 4. Stufe:

$$f = g_{\alpha\beta\gamma\delta} x^\alpha x^\beta x^\gamma x^\delta = g_0 x_1^4 + 4g_1 x_1^3 x_2 + 6g_2 x_1^2 x_2^2 + 4g_3 x_1 x_2^3 + g_4 x_2^4 \quad (1)$$

wird gebildet<sup>4)</sup> von den Invarianten

$$i = \theta_1 = (g g')^4 = 2(g_0 g_4 - 4g_1 g_3 + 3g_2^2), \quad \dots \quad (2)$$

$$j = \theta_2 = (g g')^2 (g'' g''')^2 (g'' g'')^2 = 6 \begin{vmatrix} g_0 & g_1 & g_2 \\ g_1 & g_2 & g_3 \\ g_2 & g_3 & g_4 \end{vmatrix}, \quad \dots \quad (3)$$

der HESSISCHEN Kovariante 4. Stufe

$$\Delta = H = (g g')^2 g_x^2 g_x'^2 \quad \dots \quad (4)$$

und der CAYLEYSCHEN Kovariante 6. Stufe

$$t = T = (g g')^2 (g'' g') g_x''^3 g_x^2 g_x'. \quad \dots \quad (5)$$

1) M. PINL, Quasimetrik auf totalisotropen Flächen III, Proc. Royal Acad. Amsterdam, **38**, 171—180 (1935).

2) G. F. C. GRISS, Differentialinvarianten eines kovarianten Tensors vierter Stufe im binären Gebiet, Compositio Math. I, 238—247 (1934).

3) Die Bezeichnung „konform“ ist gewählt nach Analogie der konformen Invarianten eines symmetrischen Tensors zweiter Stufe. Man könnte auch von Invarianten eines Pseudotensors sprechen.

4) GORDAN-KERSCHENSTEINER, Vorlesungen über Invariantentheorie, Leipzig (1887) § 15.

Man kan  $T^2$  zerlegen:

$$T^2 = -\frac{\theta_2}{6} \left(f + \frac{H}{k_1}\right) \left(f + \frac{H}{k_2}\right) \left(f + \frac{H}{k_3}\right) \dots \dots \dots (6)$$

Die Kombinanten  $f + \frac{H}{k_r}$  ( $r = 1, 2, 3$ ) sind vollständige Quadrate und die 3 Werte  $k_r$  sind Wurzeln von

$$k^3 - \frac{1}{2} \theta_1 k - \frac{1}{3} \theta_2 = 0. \dots \dots \dots (7)$$

Setzen wir

$$f + \frac{H}{k_1} = \varphi^2, f + \frac{H}{k_2} = \psi^2 \text{ und } f + \frac{H}{k_3} = \chi^2, \dots \dots \dots (8)$$

so sind  $\varphi$ ,  $\psi$  und  $\chi$  drei (konjugierte) quadratische Kovarianten.

Im allgemeinen, d.h. wenn die drei Wurzeln von (7) verschieden sind, kann man  $f$  durch  $\varphi$  und  $\psi$  ausdrücken<sup>5)</sup>, so dass man die konformen Differentialinvarianten von 2 kovarianten symmetrischen Tensoren 2. Stufe mit nicht-verschwindender Diskriminante zu bestimmen hat. Im folgenden Paragraphen lösen wir dieses Problem für willkürliches  $n$ .

§ 2. *Konforme Differentialinvarianten von 2 kovarianten symmetrischen Tensoren 2. Stufe.*

Es sei die Gruppe der eineindeutigen (genügend oft) stetig differenzierbaren Transformationen

$$x_i = f_i(\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n) \quad (i = 1, \dots, n) \dots \dots \dots (9)$$

gegeben mit der Funktionaldeterminante

$$\Delta = |e_k^i| \neq 0, \text{ wo } e_k^i = \frac{\partial x_i}{\partial \bar{x}_k} \dots \dots \dots (10)$$

Die Transformationsformeln für die 2 Tensoren lauten

$$\left. \begin{aligned} \bar{a}_{\alpha\beta} &= \tau a_{\mu\nu} e_{\alpha}^{\mu} e_{\beta}^{\nu} \\ \bar{b}_{\alpha\beta} &= \tau b_{\mu\nu} e_{\alpha}^{\mu} e_{\beta}^{\nu} \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots (11)$$

Zur Bestimmung der Differentialinvarianten 1. Ordnung differenzieren wir (11):

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial \bar{a}_{\alpha\beta}}{\partial \bar{x}_\gamma} &= \tau \frac{\partial a_{\mu\nu}}{\partial x_\lambda} e_{\alpha}^{\mu} e_{\beta}^{\nu} e_{\gamma}^{\lambda} + \tau a_{\mu\nu} e_{\alpha\gamma}^{\mu} e_{\beta}^{\nu} + \tau a_{\mu\nu} e_{\alpha}^{\mu} e_{\beta\gamma}^{\nu} + \bar{a}_{\alpha\beta} \psi_{\gamma} \\ \frac{\partial \bar{b}_{\alpha\beta}}{\partial \bar{x}_\gamma} &= \dots \dots \dots \end{aligned} \right\}, \quad (12)$$

<sup>5)</sup> l.c. <sup>2)</sup> 240.

wo

$$e_{\alpha,\beta}^{\mu} = \frac{\partial^2 x_{\mu}}{\partial \bar{x}_{\alpha} \partial \bar{x}_{\beta}} \text{ und } \psi_{\alpha} = \frac{\partial \log \tau}{\partial \bar{x}_{\alpha}}. \quad \dots \quad (13)$$

Wir bilden jetzt<sup>6)</sup>

$$A_{r,ik} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial a_{ri}}{\partial x_k} + \frac{\partial a_{rk}}{\partial x_i} - \frac{\partial a_{ik}}{\partial x_r} \right) \text{ und } B_{r,ik} = \dots, \quad \dots \quad (14)$$

$$A_{ik}^s = a^{rs} A_{r,ik} \text{ und } B_{ik}^s = \dots, \quad \dots \quad (15)$$

$$C_{ik}^s = A_{ik}^s - B_{ik}^s \quad \dots \quad (16)$$

mit den Transformationsformeln

$$\left. \begin{aligned} \bar{A}_{\alpha,\beta\gamma} &= \tau A_{\lambda,\mu\nu} e_{\alpha}^{\lambda} e_{\beta}^{\mu} e_{\gamma}^{\nu} + \tau e_{\alpha}^{\mu} e_{\beta\gamma}^{\nu} + \frac{1}{2} (\bar{a}_{\alpha\beta} \psi_{\gamma} + \bar{a}_{\alpha\gamma} \psi_{\beta} - \bar{a}_{\beta\gamma} \psi_{\alpha}) \\ \bar{B}_{\alpha,\beta\gamma} &= \dots \end{aligned} \right\} \quad (17)$$

$$\left. \begin{aligned} \bar{A}_{\beta\gamma}^{\nu} e_{\nu}^{\varepsilon} &= A_{\mu\nu}^{\varepsilon} e_{\beta}^{\mu} e_{\gamma}^{\nu} + e_{\beta\gamma}^{\varepsilon} + \frac{1}{2} (e_{\beta}^{\varepsilon} \psi_{\gamma} + e_{\gamma}^{\varepsilon} \psi_{\beta} - \bar{a}^{\mu\nu} \bar{a}_{\beta\gamma} e_{\nu}^{\varepsilon} \psi_{\mu}) \\ \bar{B}_{\beta\gamma}^{\nu} e_{\nu}^{\varepsilon} &= \dots \end{aligned} \right\} \quad (18)$$

$$\bar{C}_{\beta\gamma}^{\nu} e_{\nu}^{\varepsilon} = C_{\mu\nu}^{\varepsilon} e_{\beta}^{\mu} e_{\gamma}^{\nu} - \frac{1}{2} (\bar{a}^{\mu\nu} \bar{a}_{\beta\gamma} - \bar{b}^{\mu\nu} \bar{b}_{\beta\gamma}) e_{\nu}^{\varepsilon} \psi_{\mu} \quad \dots \quad (19)$$

oder

$$\bar{C}_{\beta\gamma}^{\alpha} = C_{\mu\nu}^{\varepsilon} \bar{e}_{\beta}^{\mu} \bar{e}_{\gamma}^{\nu} - \frac{1}{2} (\bar{a}^{\mu\alpha} \bar{a}_{\beta\gamma} - \bar{b}^{\mu\alpha} \bar{b}_{\beta\gamma}) \psi_{\mu} \quad \dots \quad (20)$$

Ueberschiebung mit  $\bar{a}^{\beta\gamma}$  und  $\bar{b}^{\beta\gamma}$  ergibt

$$\left. \begin{aligned} \bar{a}^{\beta\gamma} \bar{C}_{\beta\gamma}^{\alpha} &= \frac{1}{\tau} a^{\mu\nu} C_{\mu\nu}^{\varepsilon} \bar{e}_{\beta}^{\alpha} - \frac{1}{2} (n \bar{a}^{\mu\alpha} - \bar{a}^{\beta\gamma} \bar{b}_{\beta\gamma} \bar{b}^{\mu\alpha}) \psi_{\mu} \\ \bar{b}^{\beta\gamma} \bar{C}_{\beta\gamma}^{\alpha} &= \frac{1}{\tau} b^{\mu\nu} C_{\mu\nu}^{\varepsilon} \bar{e}_{\beta}^{\alpha} - \frac{1}{2} (\bar{b}^{\beta\gamma} \bar{a}_{\beta\gamma} \bar{a}^{\mu\alpha} - n \bar{b}^{\mu\alpha}) \psi_{\mu} \end{aligned} \right\} \quad \dots \quad (21)$$

Weitere Ueberschiebung mit  $\bar{a}_{\alpha\delta}$  gibt

$$\left. \begin{aligned} \bar{c}_{\delta} &= c_{\lambda} e_{\delta}^{\lambda} - \frac{1}{2} n \psi_{\delta} + \frac{1}{2} a \bar{a}_{\alpha\delta} \bar{b}^{\mu\alpha} \psi_{\mu} \\ \bar{d}_{\delta} &= d_{\lambda} e_{\delta}^{\lambda} - \frac{1}{2} \beta \psi_{\delta} + \frac{1}{2} n \bar{a}_{\alpha\delta} \bar{b}^{\mu\alpha} \psi_{\mu} \end{aligned} \right\} \quad \dots \quad (22)$$

mit

$$c_{\lambda} = a_{z\lambda} a^{\mu\nu} C_{\mu\nu}^{\varepsilon} \text{ und } d_{\lambda} = a_{z\lambda} b^{\mu\nu} C_{\mu\nu}^{\varepsilon}, \quad \dots \quad (23)$$

$$\alpha = a^{\beta\gamma} b_{\beta\gamma} \text{ und } \beta = b^{\beta\gamma} a_{\beta\gamma} \quad \dots \quad (24)$$

Jetzt lösen wir  $\psi_{\delta}$  aus (22), indem wir resp. mit  $n$  und  $\alpha$  multiplizieren und subtrahieren:

$$\psi_{\delta} = \bar{\Gamma}_{\delta} - \Gamma_{\delta} e_{\delta}^{\lambda}, \quad \dots \quad (25)$$

<sup>6)</sup> R. WEITZENBÖCK, Invariantentheorie, Groningen (1923), XIII § 20.

wo

$$\Gamma_\lambda = 2 \cdot \frac{nc_\lambda - ad_\lambda}{a\beta - n^2} \dots \dots \dots (26)$$

Wegen (18a) ist

$$e_{\beta\gamma}^z = \bar{\Gamma}_{\beta\gamma}^\alpha e_\alpha^z - \Gamma_{\mu\nu}^z e_\beta^\mu e_\gamma^\nu \dots \dots \dots (27)$$

mit

$$\Gamma_{\mu\nu}^z = A_{\mu\nu}^z - \frac{1}{2} (\Gamma_\mu \delta_\nu^z + \Gamma_\nu \delta_\mu^z - a^{\lambda z} a_{\mu\nu} \Gamma_\lambda) \dots \dots \dots (28)$$

Mittels (25) und (27) sind wir jetzt imstande kovariante Ableitungen zu bilden. Substitution in (12b) oder (20) liefert folgenden

*Reduktionssatz: Konforme Differentialinvarianten 1. Ordnung von  $a_{\alpha\beta}$  und  $b_{\alpha\beta}$  sind affine Invarianten von  $a_{\alpha\beta}$ ,  $b_{\alpha\beta}$  und den kovarianten Ableitungen*

$$b_{\alpha\beta(\gamma)} = \frac{\partial b_{\alpha\beta}}{\partial x_\gamma} - \Gamma_{\alpha\gamma}^\lambda b_{\lambda\beta} - \Gamma_{\beta\gamma}^\lambda b_{\lambda\alpha} - \Gamma_\gamma b_{\alpha\beta} \dots \dots \dots (29)$$

oder von  $a_{\alpha\beta}$ ,  $b_{\alpha\beta}$  und

$$D_{\beta\gamma}^\alpha = C_{\beta\gamma}^\alpha + \frac{1}{2} (a^{\mu\alpha} a_{\beta\gamma} - b^{\mu\alpha} b_{\beta\gamma}) \Gamma_\mu \dots \dots \dots (30)$$

Zwischen den  $\frac{1}{2} n^2 (n + 1)$  Komponenten von  $b_{\alpha\beta(\gamma)}$  oder  $D_{\beta\gamma}^\alpha$  bestehen natürlich  $n$  Relationen, welche man ohne Mühe bestimmen kann.

Verjüngung von (30) gibt den Vektor

$$v_\gamma = D_{\alpha\gamma}^\alpha = C_{\alpha\gamma}^\alpha = \frac{\partial}{\partial x_\gamma} \left( l \sqrt{\frac{a}{b}} \right) \dots \dots \dots (31)$$

welchen man auch unmittelbar finden kann.

Zur Bestimmung der Differentialinvarianten 2. Ordnung differenziere man (25), (27) und (29) oder (30) und eliminiere

$$\frac{\partial^2 \log \tau}{\partial \bar{x}_\lambda \partial \bar{x}_\mu} \text{ und } \frac{\partial^3 x_\lambda}{\partial \bar{x}_\mu \partial \bar{x}_\nu \partial \bar{x}_\zeta}.$$

Man findet den

*Reduktionssatz: Konforme Differentialinvarianten 2. Ordnung von  $a_{\alpha\beta}$  und  $b_{\alpha\beta}$  sind affine Invarianten von  $a_{\alpha\beta}$ ,  $b_{\alpha\beta}$ ,*

$$\Gamma_{\mu\lambda} = \frac{\partial \Gamma_\lambda}{\partial x_\mu} - \frac{\partial \Gamma_\mu}{\partial x_\lambda} \dots \dots \dots (32)$$

dem Krümmungstensor

$$R_{klm}^i = \frac{\partial \Gamma_{km}^i}{\partial x_l} - \frac{\partial \Gamma_{kl}^i}{\partial x_m} + \Gamma_{l\lambda}^i \Gamma_{km}^\lambda - \Gamma_{m\lambda}^i \Gamma_{kl}^\lambda \dots \dots \dots (33)$$

und den kovarianten Ableitungen 1. und 2. Ordnung von  $b_{\alpha\beta}$  oder  $D_{\beta\gamma}^\alpha$  und den kovarianten Ableitungen 1. Ordnung von  $D_{\beta\gamma}^\alpha$ .

§ 3. Der kovariante symmetrische Tensor 4. Stufe im binären Gebiet (allgemeiner Fall).

Die Transformationsformeln dieses Tensors lauten

$$\bar{g}_{\alpha\beta\gamma\delta} = \sigma g_{\lambda\mu\nu} e_\alpha^x e_\beta^\lambda e_\gamma^\mu e_\delta^\nu \dots \dots \dots (34)$$

Die quadratische Formen  $\varphi$ ,  $\psi$  und  $\chi$  sind vom Grade  $\frac{1}{2}$  in  $g_{\alpha\beta\gamma\delta}$ , also ist  $\sigma = \tau^2$ . Sie sind konjugiert, zwischen den Komponenten  $a_{ik}$  und  $b_{ik}$  von  $\varphi$  und  $\psi$  besteht die Relation

$$a^{ik} b_{ik} = 0 \text{ oder } a_{ik} b^{ik} = 0. \dots \dots \dots (35)$$

Für (26) findet man wegen  $a = 0$

$$\Gamma_\lambda = -c_\lambda, \dots \dots \dots (36)$$

was man auch unmittelbar aus (22) ablesen kann.

Jetzt wenden wir den ersten Reduktionssatz von § 2 an. Zwischen den 6 Komponenten von  $b_{\alpha\beta(\gamma)}$  oder  $D_{\beta\gamma}^\alpha$  bestehen, ausser den 2 schon erwähnten Relationen

$$a^{\beta\gamma} D_{\beta\gamma}^\alpha = 0, \dots \dots \dots (37)$$

zwei weitere Relationen vermöge (35), nämlich

$$a^{\alpha\lambda} b_{\alpha\mu} D_{\lambda i}^\mu = 0. \dots \dots \dots (38)$$

Es bleiben also nur 2 unabhängige Komponenten übrig. Der Vektor  $v_\gamma$  von (31) hat grade 2 solche Komponenten.

Die konformen Differentialinvarianten 1. Ordnung von  $g_{\alpha\beta\gamma\delta}$  sind also affine Invarianten von  $g_{\alpha\beta\gamma\delta}$  und  $v_\gamma$ .

Eine kleinste algebraische Basis von Differentialinvarianten 1. Ordnung wird gebildet von<sup>7)</sup>

$$I_1 = a^{ik} v_i v_k \text{ und } I_2 = b^{ik} v_i v_k \dots \dots \dots (39)$$

oder von<sup>8)</sup>

$$i_1 = \frac{1}{\sqrt[4]{g_4}} \frac{\partial}{\partial x_2} l \sqrt{\frac{g_0 g_4}{g_2^2}} \text{ und } i_2 = \frac{1}{\sqrt[4]{g_0}} \frac{\partial}{\partial x_1} l \sqrt[4]{\frac{g_0 g_4}{g_2^2}}, \dots \dots (40)$$

7) l.c. 2) 241.  
8) l.c. 2) 242.

wenn man  $f$  in der kanonischen Form VII<sup>9)</sup>

$$f = g_0 dx_1^4 + 6g_2 dx_1^2 dx_2^2 + g_4 dx_2^4 \dots \dots \dots (41)$$

voraussetzt.

Unter der gleichen Voraussetzung berechnen wir die Differentialinvarianten 2. Ordnung mittels des zweiten Reduktionssatzes von § 2. Man findet aus (32) und (33)

$$K_1 = a^{12} \Gamma_{12} = \frac{1}{\sqrt{g_2}} \frac{\partial^2 l \sqrt{\frac{g_0}{g_4}}}{\partial x_1 \partial x_2} \dots \dots \dots (42)$$

und

$$K_2 = \frac{1}{2} a^{ik} R^i_{ilk} = \frac{1}{\sqrt{g_2}} \frac{\partial^2 l \sqrt{\frac{g_4}{g_2}}}{\partial x_1 \partial x_2}, \dots \dots \dots (43)$$

während die kovarianten Ableitungen  $v_{i(k)}$  3 weitere Invarianten liefern. Eine dieser, nämlich  $\frac{1}{2} a^{ik} v_{i(k)}$ , ist aber mit  $K_1 + 2K_2$  identisch. Man findet also 4 unabhängige Differentialinvarianten 2. Ordnung.

Dies stimmt mit folgender Rechnung: Die zweiten Ableitungen von  $g_{\alpha\beta\gamma\delta}$  haben im allgemeinen 15 Komponenten; zur Bestimmung der Differentialinvarianten 2. Ordnung mussten 3 Größen  $\frac{\partial^2 \log \tau}{\partial \bar{x}_\lambda \partial \bar{x}_\mu}$  und 8 Größen

$\frac{\partial^3 x_\lambda}{\partial \bar{x}_\mu \partial \bar{x}_\nu \partial \bar{x}_\sigma}$  eliminiert werden. Man erwartet also tatsächlich  $15 - 8 - 3 = 4$  Differentialinvarianten 2. Ordnung.

§ 4. Konforme Differentialinvarianten von  $n$  kovarianten Vektoren in  $n$  Veränderlichen.

Die Rechnung verläuft ganz analog der Bestimmung der Differentialinvarianten eines Systems von  $n$  relativen kovarianten Vektoren<sup>10)</sup> und wird daher nur kurz angedeutet.

Die Transformationsformeln lauten

$${}_h \bar{a}_\alpha = \varrho {}_h a_\lambda e^{\lambda}_\alpha \quad (h = 1, \dots, n) \dots (44)$$

Zur Bestimmung der Differentialinvarianten 1. Ordnung differenziere man (44):

$$\frac{\partial {}_h \bar{a}_\alpha}{\partial \bar{x}_\beta} = \varrho \frac{\partial {}_h a_\lambda}{\partial x_\mu} e^{\lambda}_\alpha e^{\mu}_\beta + \varrho {}_h a_\lambda e^{\lambda}_{\alpha\beta} + {}_h \bar{a}_\alpha \varphi_{\beta}, \dots \dots \dots (45)$$

<sup>9)</sup> M. PINL, Quasimetrik auf totalisotropen Flächen II, Proc. Royal Acad. Amsterdam, 36, 551 (1933).

<sup>10)</sup> G. F. C. GRISS, Die Differentialinvarianten eines Systems von  $n$  relativen kovarianten Vektoren in  $R_n$ , Proc. Royal Acad. Amsterdam, 37, 82—87 (1934).

wo

$$\varphi_\beta = \frac{\partial \log \varrho}{\partial x_\beta} \dots \dots \dots (46)$$

Vertauschung von  $\alpha$  und  $\beta$  und Subtraktion ergibt

$${}_{h\bar{p}}\alpha_\beta = \varrho \, {}_{hp}\lambda_\mu e_\alpha^\lambda e_\beta^\mu + {}_{h\bar{a}}\alpha \varphi_\beta - {}_{h\bar{a}}\beta \varphi_\alpha \dots \dots \dots (47)$$

die Transformationsformeln für die Rotationen

$${}_{hp}\alpha_\beta = \frac{\partial {}_{ha}\alpha}{\partial x_\beta} - \frac{\partial {}_{ha}\beta}{\partial x_\alpha} \dots \dots \dots (48)$$

Durch Ueberschiebung mit  ${}_{h\bar{a}}\beta$  lösen wir  $\varphi_\alpha$  aus (47):

$$\varphi_\alpha = -\bar{s}_\alpha + s_\lambda e_\alpha^\lambda \dots \dots \dots (49)$$

wo

$$s_\alpha = \frac{{}_{hp}\alpha_\beta \, {}_{ha}\beta}{n-1} \dots \dots \dots (50)$$

Nach Substitution von  $\varphi_\alpha$  in (45) kann man  $e_{\alpha\beta}^\lambda$  lösen:

$$e_{\alpha\beta}^\gamma = \bar{\Gamma}_{\alpha\beta}^\gamma e_\alpha^\gamma - \Gamma_{\lambda\mu}^\gamma e_\alpha^\lambda e_\beta^\mu \dots \dots \dots (51)$$

mit

$$\Gamma_{\lambda\mu}^\gamma = {}_{ha}^\gamma \frac{\partial {}_{ha}\lambda}{\partial x_\mu} + s_\mu \delta_{\lambda}^\gamma \dots \dots \dots (52)$$

Substitution von  $e_{\alpha\beta}^\gamma$  aus (51) in (47) liefert den Reduktionssatz für die Differentialinvarianten 1. Ordnung:

*Ein (kleinstes) Adjunktionssystem erster Ordnung wird gebildet von den alternierenden Tensoren*

$${}_{h\bar{q}}\lambda_\mu = {}_{hp}\lambda_\mu + s_\mu \, {}_{ha}\lambda - s_\lambda \, {}_{ha}\mu \dots \dots \dots (53)$$

mit den  $n$  Relationen

$${}_{h\bar{a}}^\mu \, {}_{h\bar{q}}\lambda_\mu = 0 \dots \dots \dots (54)$$

Weiter findet man:

*Ein (kleinstes) Adjunktionssystem zweiter Ordnung wird gebildet von den kovarianten Ableitungen von  ${}_{h\bar{q}}\lambda_\mu$  und dem Krümmungstensor, der aber durch*

$$s_{\alpha\beta} = \frac{\partial s_\alpha}{\partial x_\beta} - \frac{\partial s_\beta}{\partial x_\alpha} \dots \dots \dots (55)$$

ersetzt werden kann.

§ 5. *Der kovariante symmetrische Tensor 4. Stufe im binären Gebiet (Spezialfälle).*

Wir unterscheiden jetzt wieder, anschliessend an die von Herrn PINL erwähnten Typen, dieselben Spezialfälle <sup>11)</sup>, welche von 2 bis 5 numeriert sind.

2. Wenn eine (und nur eine) der Wurzeln von (5) Null ist, z.B.  $k_3 = 0$ , so ist  $\theta_2 = 0$  und  $\theta_1 \neq 0$ . Es gibt wieder zwei quadratische Formen mit nicht-verschwindender Diskriminante, so dass man die Resultate von § 2 wieder anwenden kann.

Man findet, dass es keine Differentialinvarianten 1. Ordnung und eine Differentialinvariante 2. Ordnung gibt. Wenn man den gegebenen Tensor in der Form

$$f = g_0 dx_1^4 + g_4 dx_2^4 \quad . . . . . (56)$$

voraussetzt, ist die Invariante 2. Ordnung

$$K_1 = \frac{\partial^2 l g_0}{\partial x_1 \partial x_2}, \quad . . . . . (57)$$

also dieselbe wie in § 3 (42).

3. Wenn  $\theta_3 = 0$ , gibt es nur eine quadratische Form mit nichtverschwindender Diskriminante, die andere ist ein Quadrat. Man hat also

$$\varphi = a_{ik} dx^i dx^k \text{ und } \sqrt{\psi} = b_i dx^i \quad . . . . . (58)$$

mit der Relation

$$(a b)^2 = a_{11} b_2^2 - 2 a_{12} b_1 b_2 + a_{22} b_1^2 = 0. \quad . . . . . (59)$$

Die Relation sagt aus, dass  $a_{ik}$  in zwei Vektoren zerlegbar ist, deren einer  $b_i$  ist. Wir können also  $a_{ik} = \frac{1}{2}(b_i c_k + c_i b_k)$  setzen und haben nunmehr die Differentialinvarianten von  $b_i$  und  $c_i$  zu bestimmen mit den Transformationsformeln

$$\bar{b}_\alpha = \varrho b_\lambda e_\alpha^\lambda \text{ und } \bar{c}_\alpha = \varrho c_\lambda e_\alpha^\lambda \quad (\varrho = \sigma^{\frac{1}{2}}). \quad . . . . . (60)$$

Hier wenden wir das Resultat von § 4 an. Differentialinvarianten 1. Ordnung gibt es nicht, weil  ${}_h q_{\lambda,\mu} = 0$ . Unter Voraussetzung der Normalform

$$f = g_0 dx_1^4 + 6 g_2 dx_1^2 dx_2^2 \quad . . . . . (61)$$

ist die einzige Differentialinvariante 2. Ordnung

$$I = \frac{\partial^2}{\partial x_1 \partial x_2} \left( l \frac{g_0}{g_2} \right). \quad . . . . . (62)$$

---

<sup>11)</sup> l.c. <sup>9)</sup>.



4. Die gegebene Differentialform ist für  $\psi \equiv 0$  ein Quadrat. Es gelten also die bekannten Entwicklungen bei der quadratischen Differentialform. Weil der WEYLSche Tensor im binären Gebiet verschwindet, gibt es keine Differentialinvarianten.

5. Wenn  $\theta_1 = 0$  und  $\theta_2 = 0$ , ist  $H$  ein Biquadrat. Setzen wir

$$-8H = (b_1 dx_1 + b_2 dx_2)^2, \quad \dots \quad (63)$$

so ist

$$f = (a_1 dx_1 + a_2 dx_2)(b_1 dx_1 + b_2 dx_2)^3. \quad \dots \quad (64)$$

Die Transformationsformeln für die relativen Vektoren  $a_i$  und  $b_i$  sind

$$\left. \begin{aligned} \bar{a}_\alpha &= \Delta^r \tau^{-1} a_\mu e_\alpha'' \\ \bar{b}_\alpha &= \Delta^{-r-1} \tau b_\mu e_\alpha'' \end{aligned} \right\} \quad (r = -\frac{3}{2}) \quad \dots \quad (65)$$

Man könnte jetzt die konformen Differentialinvarianten von  $n$  relativen Vektoren im  $n$ -ären Gebiet

$${}_h \bar{a}_\alpha = \Delta^{rh} \tau^{sh} {}_h a_\mu e_\alpha'' \quad (h = 1, \dots, n) \quad \dots \quad (66)$$

bestimmen und das Resultat auf unser Problem anwenden, also  $n = 2$  setzen, aber grade für  $n = 2$  gibt es keine Differentialinvarianten.

**Mathematics.** — *Casts of points, rays and planes.* By J. A. BARRAU.  
(Communicated by Prof. W. VAN DER WOUDE).

(Communicated at the meeting of September 26, 1936).

§ 1. In  $(n-1)$ -dimensional space  $S_{n-1}$  a *cast* (Dutch: *worp*)

$$[A_1; A_2; A_3; \dots; A_n; A_{n+1}; A_{n+2}]$$

is formed by  $(n+2)$  points, no  $n$  of which belong to a  $S_{n-2}$ , and which are taken in a given order.

A cast is numerically defined by the set of homogeneous coordinates

$$\{a_1; a_2; a_3; \dots; a_n\}$$

of the last point  $A_{n+2}$  with regard to a system where the first  $n$  points, in the given order, are fundamental points and the last point but one,  $A_{n+1}$ , is unit-point.

It is clear that casts are invariant under the projective group.

§ 2. In  $S_n$  a number of  $(n+2)$  rays  $a$  through one point  $A$ , no  $n$  of which belong to a  $S_{n-1}$ , intersect any  $S_{n-1}$  not containing  $A$ , in