

9. Nikonorov Yu.G., Rodionov E.D. Compact 6-dimensional Homogeneous Einstein Manifolds // Doklady Mathematics. – 1999. – V. 336. – P. 599.

10. Родионов Е.Д., Славский В.В., Чибрикова Л.Н. Левоинвариантные лоренцевы метрики на 3-мерных группах Ли с нулевым квадратом длины тензора Схоутена-Вейля // Вестник Алтайской государственной педагогической академии. – 2004. – № 4-3. – С. 53–60.

11. Родионов Е.Д. Однородные римановы многообразия с метрикой Эйнштейна. Автореферат диссертации на соискание ученой степени доктора физико-математических наук / Новосибирск, 1994.

12. Rodionov E.D. Simply Connected Compact Five-dimensional Homogeneous Einstein Manifolds // Siberian Mathematical Journal. – 1994. – V. 35. – P. 163.

13. Nikonorov Y.G., Rodionov E.D. Standard Homogeneous Einstein Manifolds and Diophantine Equations // Archiv der Mathematik. – 1996. – V. 32. – P. 123.

14. Rodionov E.D. Standard Homogeneous Einstein Manifolds // Доклады Академии наук. – 1993. – V. 328, № 2. – P. 147.

15. Родионов Е.Д., Славский В.В. Одномерная секционная кривизна римановых многообразий // Доклады Академии наук. – 2002. – Т. 387, № 4. – С. 454.

16. Nikonorov Yu.G., Rodionov E.D. Compact six Dimensional Homogeneous Einstein Manifolds // Доклады Академии наук. – 1999. – Т. 366, № 5. – С. 599–601.

17. Родионов Е.Д., Славский В.В., Чибрикова Л.Н. Локально конформно однородные псевдоримановы пространства // Математические труды. – 2006. – Т. 9(1). – С. 130–168.

**УДК 514.1 (075)**

## **О линиях в $n$ -мерном аффинном пространстве с аффинно-эквивалентными дугами**

***И.В. Поликанова***  
*АлтГПА, г. Барнаул*

В статье обобщается результат автора, гласящий, что всякие две дуги параболы аффинно-эквивалентны [1].

Будем рассматривать линии в  $n$ -мерном аффинном пространстве  $A^n$ . Под линией понимаем одномерное многообразие, под дугой линии

– образ числового отрезка  $[a, b]$  при вложении его в линию. Условимся дугу с концами  $A$  и  $B$  обозначать  $AB$ .

Дугу  $AB$  линии считаем ориентированной, если конец  $A$  считается первым, а конец  $B$  – вторым.

Ориентированные дуги  $AB$  и  $CD$  линии называются аффинно-эквивалентными, если существует аффинное преобразование  $f$  пространства, отображающее дугу  $AB$  на дугу  $CD$ , такое, что  $f(A)=C$  и  $f(B)=D$ . В дальнейшем аффинное преобразование пространства для краткости будем называть просто аффинным преобразованием.

Линии, любые две дуги которых аффинно-эквивалентны, будем называть линиями с аффинно-эквивалентными дугами или обладающими свойством аффинной эквивалентности дуг (здесь и ниже верхний индекс означает степень).

**Теорема 1.** *Линия  $\gamma$ , задаваемая в некоторой аффинной системе координат параметризацией  $\vec{r} = (t, t^2, t^3, \dots, t^i, \dots, t^n)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ , обладает свойством аффинной эквивалентности дуг.*

Доказательство. Рассмотрим сначала случай  $n = 3$ , т. е. линия  $\gamma$  в  $A^3$  задаётся параметризацией  $\vec{r} = (t, t^2, t^3)$ . При аффинном преобразовании  $f$  задаваемом формулами

$$\bar{x}_i = a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + a_{i3}x_3 + b_i, \quad i = 1, 2, 3, \quad (1)$$

она отобразится в линию  $f(\gamma)$

$$\vec{r} = (a_{1i}t^i + b_1, a_{2i}t^i + b_2, a_{3i}t^i + b_3).$$

Здесь, как принято, предполагается суммирование одночленов по индексам, встречающимся дважды на разных уровнях:  $i = 1, 2, 3$ . Если существует аффинное преобразование, отображающее линию  $\gamma$  в себя, то можно перейти к новому параметру  $p$  для  $f(\gamma)$ , положив:

$$a_{ji}t^i + b_j = p^j, \quad j = 1, 2, 3.$$

В результате получаем 2 тождества:

$$a_{2i}t^i + b_2 = (a_{1i}t^i + b_1)^2, \quad a_{3i}t^i + b_3 = (a_{1i}t^i + b_1)^3.$$

Распишем подробно первое тождество:

$$a_{21}t + a_{22}t^2 + a_{23}t^3 + b_2 = a_{11}^2t^2 + 2a_{11}a_{12}t^3 + 2a_{11}a_{13}t^4 + a_{12}^2t^4 + 2a_{12}a_{13}t^5 + a_{13}^2t^6 + b_1^2 + 2a_{11}b_1t + 2a_{12}b_1t^2 + 2a_{13}b_1t^3.$$

Приравнявая коэффициенты при одинаковых степенях  $t$ , получим:

$$\begin{cases} b_2 = b_1^2 \\ a_{21} = 2a_{11}b_1 \\ a_{22} = 2a_{12}b_1 + a_{11}^2 \\ a_{23} = 2a_{11}a_{12} + 2a_{13}b_1 \\ 0 = 2a_{11}a_{13} + a_{12}^2 \\ 0 = 2a_{12}a_{13} \\ 0 = a_{13}^2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a_{13} = 0 \\ a_{12} = 0 \\ a_{23} = 0 \\ a_{22} = a_{11}^2 \\ a_{21} = 2a_{11}b_1 \\ b_2 = b_1^2 \end{cases}.$$

С учётом найденных коэффициентов второе тождество примет вид

$$a_{31}t + a_{32}t^2 + a_{33}t^3 + b_3 = (a_{11}t + b_1)^3$$

или

$$a_{31}t + a_{32}t^2 + a_{33}t^3 + b_3 = a_{11}^3t^3 + 3a_{11}^2b_1t^2 + 3a_{11}b_1^2t + b_1^3.$$

Приравнявая коэффициенты при одинаковых степенях  $t$ , получим:

$$\begin{cases} a_{31} = 3a_{11}b_1^2 \\ a_{32} = 3a_{11}^2b_1 \\ a_{33} = a_{11}^3 \\ b_3 = b_1^3 \end{cases}.$$

Итак, формулы аффинного преобразования, отображающего линию  $\gamma$  в себя, после обозначения  $a_{11} = a$ ,  $b_1 = b$  примут вид:

$$\begin{cases} \bar{x}_1 = ax_1 + b \\ \bar{x}_2 = 2abx_1 + a^2x_2 + b^2 \\ \bar{x}_3 = 3ab^2x_1 + 3a^2bx_2 + a^3x_3 + b^3 \end{cases}.$$

Можно предположить, что аффинное преобразование, отображающее линию  $\gamma \subset A^n$  с параметризацией  $\vec{r} = (t, t^2, t^3, \dots, t^i, \dots, t^n)$ ,  $t \in R$ , в себя, имеет вид

$$\bar{x}_i = \sum_{k=1}^i C_i^k b^{i-k} a^k x_k + b^i, \quad i = 1, 2, \dots, n,$$

здесь  $C_i^k$  – биномиальные коэффициенты.

Убедимся, что это действительно так. Образ линии  $\gamma$  при таком преобразовании задаётся формулами:

$$x_i = \sum_{k=1}^i C_i^k b^{i-k} a^k t^k + b^i$$

или

$$x_i = \sum_{k=0}^i C_i^k b^{i-k} (at)^k,$$

или

$$x_i = (at + b)^i, \quad \text{где } i = 1, 2, \dots, n.$$

Вводя новый параметр  $p = at + b$ , получим уравнения линии  $f(\gamma)$ :

$$x_i = p^i, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$

Следовательно  $f(\gamma) = \gamma$ .

Заметим, что данное семейство аффинных преобразований – двух-параметрическое, зависящее от параметров  $a$  и  $b$ . Задав произвольно первые координаты  $x_0, x_1, \bar{x}_0, \bar{x}_1$ , четырёх точек  $M_0, M_1, \bar{M}_0, \bar{M}_1$  линии  $\gamma$ , мы определим параметры  $a$  и  $b$  аффинного преобразования, отображающего точки  $M_0, M_1$  соответственно в точки  $\bar{M}_0, \bar{M}_1$ , из системы:

$$\begin{cases} \bar{x}_0 = ax_0 + b \\ \bar{x}_1 = ax_1 + b \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = \frac{\bar{x}_1 - \bar{x}_0}{x_1 - x_0} \\ b = \frac{\bar{x}_0 x_1 - \bar{x}_1 x_0}{x_1 - x_0} \end{cases}.$$

Так как аффинное преобразование непрерывно, то связное множество – дугу  $M_0M_1$  линии  $\gamma$  – оно отображает в связное множество – дугу  $\widetilde{M}_0\widetilde{M}_1$  этой же линии. Теорема доказана.

**Следствие 1.** *Линия  $\delta$  в  $A^n$ , задаваемая параметризацией  $\vec{r} = (a_{1i}t^i + b_1, a_{2i}t^i + b_2, \dots, a_{ni}t^i + b_n)$ ,  $t \in R$ , где  $\det |a_{ji}| \neq 0$ , обладает свойством аффинной эквивалентности дуг.*

Доказательство основано на очевидном факте, что линия, аффинно-эквивалентная линии с аффинно-эквивалентными дугами, сама обладает указанным свойством. Линия же  $\delta$  получена из линии  $\gamma$  с параметризацией  $\vec{r} = (t, t^2, t^3, \dots, t^i, \dots, t^n)$ ,  $t \in R$ , в результате аффинного преобразования.

**Следствие 2.** *Линия  $\bar{\gamma}$  в  $A^n$ , задаваемая в некоторой аффинной системе координат параметризацией  $\vec{r} = (t, t^2, t^3, \dots, t^k, 0, \dots, 0)$ ,  $t \in R$ , обладает свойством аффинной эквивалентности дуг.*

Доказательство. Действительно, аффинные преобразования

$$\begin{aligned} \bar{x}_i &= \sum_{k=1}^i C_i^k b^{i-k} a^k x_k + b^i, \quad i = 1, 2, \dots, k, \\ \bar{x}_i &= x_i, \quad i = k + 1, \dots, n, \end{aligned}$$

отображают линию  $\bar{\gamma}$  в себя. Параметры  $a$  и  $b$  аффинного преобразования, отображающего дугу  $M_0M_1$  линии  $\bar{\gamma}$  в дугу  $\widetilde{M}_0\widetilde{M}_1$  этой же линии, определяются как в теореме 1.

**Теорема 2.** *Пусть  $\beta$  – произвольная выборка из множества индексов  $\{1, 2, \dots, n\}$  объёма меньше  $n$ . Тогда проекция  $\gamma_\beta$  линии  $\gamma$ :  $\vec{r} = (t, t^2, t^3, \dots, t^i, \dots, t^n)$ ,  $t \in R$ , на плоскость  $x_i = 0$ ,  $i \in \beta$ , обладает свойством: для любой дуги  $M_0M_1$  и произвольной точки  $\widetilde{M}_0$  линии существует точка  $\widetilde{M}_1$  этой же линии такая, что дуги  $M_0M_1$  и  $\widetilde{M}_0\widetilde{M}_1$  аффинно-эквивалентны.*

Доказательство. Пусть  $\bar{\beta}$  – дополнение выборки в множестве  $\{1, 2, \dots, n\}$ . Тогда  $\gamma_\beta : x_i = t^i$  при  $i \in \bar{\beta}$  и  $x_i = 0$  при  $i \in \beta$ . Аффинное преобразование  $\bar{x}_i = a^i x_i$  (нет суммирования по  $i$ ),  $i = 1, 2, \dots, n$ , где  $a \neq 0$ , отображает линию  $\gamma_\beta$  в линию:  $x_i = (at)^i$  при  $i \in \bar{\beta}$  и  $x_i = 0$  при  $i \in \beta$ , т. е. саму в себя. Поэтому, задав первые из ненулевых координат  $x_{0j}$ ,  $x_{1j}$ ,  $\bar{x}_{0j}$  трёх точек  $M_0$ ,  $M_1$ ,  $\widetilde{M}_0$  линии  $\gamma_\beta$ , найдём соответствующую координату  $\bar{x}_{1j}$  точки  $\widetilde{M}_1 \in \gamma_\beta$  такой, что дуга  $M_0M_1$  указанным преобразованием отображается в дугу  $\widetilde{M}_0\widetilde{M}_1$ , а также параметр  $a$  этого преобразования из равенств  $\bar{x}_{0j} = a^j x_{0j}$ ,  $\bar{x}_{1j} = a^j x_{1j}$ . Таким образом,  $a^j = \frac{\bar{x}_{0j}}{x_{0j}}$ ,  $\bar{x}_{1j} = \frac{\bar{x}_{0j}}{x_{0j}} x_{1j}$ . Теорема доказана.

**Замечание.** Аффинных преобразований, отображающих дугу  $M_0M_1$  в дугу  $\widetilde{M}_0\widetilde{M}_1$  этой же линии, бесконечно много: например, мож-

но положить  $\overline{x}_i = a^i x_i$  при  $i \in \overline{\beta}$  и  $\overline{x}_i = c_i x_i$  при  $i \in \beta$ , где  $c_i \neq 0$  при  $i \in \beta$  и  $a \neq 0$ .

### Библиографический список

1. Поликанова И.В. Об аффинной эквивалентности параболических дуг // Ломоносовские чтения на Алтае: фундаментальные проблемы науки и образования : сборник научных статей международной конференции, Барнаул, 11-14 ноября, 2014. – Барнаул, 2014. – С. 344-346.

УДК 514.765

## Конформные деформации солитонов Риччи

*Е.Д.Родионов*

(АлтГУ, г. Барнаул).

В последнее время активно исследуются солитоны Риччи, т.е. римановы многообразия  $(M, g)$ , удовлетворяющие дифференциальному уравнению:

$$r(g) = Ag + L_X(g),$$

где  $r(g)$  – тензор Риччи метрики  $g$ ,  $A$  – вещественная константа,  $L_X(g)$  – производная Ли метрики  $g$  в направлении полного векторного поля  $X$ . Заметим, что в случае, когда  $L_X(g)=0$ , мы имеем обычное уравнение Эйнштейна для римановых многообразий, а соответствующие солитоны называются тривиальными. Таким образом, солитоны Риччи представляют собой естественное обобщение римановых многообразий с метрикой Эйнштейна, а теория солитонов является обобщением теории римановых многообразий с метрикой Эйнштейна. Многообразия Эйнштейна и методы их построения хорошо исследованы (см., например, обзоры [1], [2]). В частности, один из способов построения новых метрик Эйнштейна состоит в деформации исходной римановой метрики. Одной из таких деформаций является конформная деформация:  $g^1 = e^{2f}g$ , где  $f=f(x)$  – гладкая функция на многообразии  $M$ . При такой деформации тензор Риччи и производная Ли изменяются по формулам:

$$r^1 = r - (n-2)(Ddf - df \circ df) + (\Delta f - (n-2) |df|^2)g;$$

$$L_X(e^{2f}g) = \langle X, \text{grad } e^{2f} \rangle g + e^{2f} L_X(g),$$

где  $Df$  – градиент,  $\Delta f$  – лапласиан, а  $Ddf$  – гессиан функции  $f$  относительно метрики  $g$ . Понятно поэтому, что появляется возможность