

УДК 514.765

*Д.С. Воронов, О.П. Гладунова***Сигнатурра оператора одномерной кривизны
на трехмерных группах Ли
с левоинвариантной римановой метрикой***D.S. Voronov, O.P. Gladunova***The Signature of the One Dimensional Curvature
Operator on Three Dimensional Lie Groups with
Left-Invariant Riemannian Metric**

В статье дается полная классификация возможных сигнатур оператора одномерной кривизны на трехмерных группах Ли с левоинвариантной римановой метрикой.

Ключевые слова: алгебры и группы Ли, левоинвариантные римановы метрики, одномерная кривизна.

При исследовании римановых многообразий важную роль играет тензор одномерной кривизны A_{ij} . Он представляет собой целую часть от деления риманова тензора кривизны на метрический тензор относительно произведения Кулкарни-Номидзу [1] и определяется формулой

$$A_{ij} = \frac{1}{n-2} \left(R_{ij} - \frac{Rg_{ij}}{2(n-1)} \right), \quad (1)$$

где R_{ij} – тензор Риччи; R – скалярная кривизна метрики ds^2 ; g_{ij} – метрический тензор.

В частности, для конформно-плоской метрики риманову кривизну двумерной площадки $\overset{\rightarrow}{\xi_1} \wedge \overset{\rightarrow}{\xi_2}$ можно представить в виде

$$K(\overset{\rightarrow}{\xi_1} \wedge \overset{\rightarrow}{\xi_2}) = (A\overset{\rightarrow}{\xi_1}, \overset{\rightarrow}{\xi_1}) + (A\overset{\rightarrow}{\xi_2}, \overset{\rightarrow}{\xi_2}).$$

Следовательно, изучение свойств оператора одномерной кривизны представляет интерес в понимании геометрического и топологического строения однородного риманова многообразия. Естественно попытаться отыскать общие свойства оператора одномерной кривизны. Один из вариантов – изучить возможные сигнатуры оператора одномерной кривизны однородного риманова многообразия.

В данной работе обобщены и уточнены результаты, полученные в [2], классифицированы возможные сигнатуры оператора одномер-

Complete classification of possible signatures of the one dimensional curvature operator on three dimensional Lie groups with left-invariant Riemannian metric is given in this paper.

Key words: Lie algebras and Lie groups, left-invariant Riemannian metrics, one dimensional curvature.

ной кривизны на трехмерных группах Ли с левоинвариантной римановой метрикой.

Напомним, что *метрической алгеброй Ли* называется пара (\mathfrak{g}, Q) , где \mathfrak{g} – вещественная алгебра Ли, а Q – некоторое скалярное произведение на \mathfrak{g} . Произвольная левоинвариантная риманова метрика ρ на группе Ли G определяет скалярное произведение Q на алгебре Ли \mathfrak{g} группы G , и наоборот, каждое скалярное произведение Q на \mathfrak{g} индуцирует левоинвариантную метрику ρ на группе G . Если отождествить элементы алгебры Ли \mathfrak{g} с левоинвариантными векторными полями на группе Ли G , то нетрудно получить в терминах метрической алгебры Ли (\mathfrak{g}, Q) формулы для вычисления основных характеристик кривизны риманова многообразия [1].

Проблема определения возможных сигнатур оператора одномерной кривизны левоинвариантных римановых метрик на заданной группе Ли является локальной, поэтому естественно переформулировать ее в терминах метрических алгебр Ли. Именно, определить возможные значения сигнатур оператора одномерной кривизны для всевозможных скалярных произведений на заданной алгебре Ли.

Под *сигнатурой* симметрического оператора B , действующего на n -мерном евклидовом пространстве, будем понимать упорядоченный на-

*Работа выполнена при частичной финансовой поддержке РФФИ (№08-01-98001, №10-01-90000-Бел_а), Совета по грантам Президента РФ для поддержки молодых ученых и ведущих научных школ РФ (№НШ-5682.2008.1), а также ФЦП «Научные и научно-педагогические кадры инновационной России» на 2009–2013 гг. (гос. контракт №02.740.11.0457).

бор $(\operatorname{sgn}(\tau_1), \operatorname{sgn}(\tau_2), \dots, \operatorname{sgn}(\tau_n))$, где $\tau_1 \leq \tau_2 \leq \dots \leq \tau_n$ – собственные значения оператора B , и $\operatorname{sgn}(x)$ означает знак (вещественного) числа x .

Для упрощения изложения занумеруем все возможные сигнатуры для трехмерного случая так, как это указано в таблице 1.

Таблица 1

Возможные сигнатуры оператора одномерной кривизны на трехмерных группах Ли

№	1	2	3	4	5
Сигнатаура	$(-, -, -)$	$(-, -, 0)$	$(-, -, +)$	$(-, 0, 0)$	$(-, 0, +)$
№	6	7	8	9	10
Сигнатаура	$(-, +, +)$	$(0, 0, 0)$	$(0, 0, +)$	$(0, +, +)$	$(+, +, +)$

Унимодулярный случай

Пусть G – трехмерная унимодулярная группа Ли, \mathfrak{g} – алгебра Ли группы G , (\cdot, \cdot) – скалярное произведение на \mathfrak{g} . Тогда в \mathfrak{g} существует [3] ортонормированный базис e_1, e_2, e_3 с коммутационными соотношениями

$$\begin{aligned} [e_1, e_2] &= \lambda_3 e_3, & [e_1, e_3] &= \lambda_2 e_2, \\ [e_2, e_3] &= \lambda_1 e_1, \end{aligned} \tag{2}$$

где $0 < \lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \lambda_3$.

Кроме того, существует ровно шесть неизоморфных трехмерных алгебр Ли и соответствующих им типов унимодулярных трехмерных групп Ли. Все они приведены в таблице 2 (см. подробнее в [3]).

Таблица 2

Трехмерные унимодулярные группы Ли и соответствующие им алгебры Ли

Случай	Знаки $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$	Группа Ли	Алгебра Ли
(a)	$(+, +, +)$	$SU(2)$ или $SO(3)$	$su(2)$ – компактная, простая
(b)	$(+, +, -)$	$SL(2, \mathbb{R})$ или $O(1, 2)$	$sl(2, \mathbb{R})$ – некомпактная, простая
(c)	$(+, +, 0)$	$E(2)$	$e(2)$ – разрешимая
(d)	$(+, -, 0)$	$E(1, 1)$	$e(1, 1)$ – разрешимая
(e)	$(+, 0, 0)$	H – группа Гейзенберга	h – нильпотентная
(f)	$(0, 0, 0)$	$\mathbb{R} \oplus \mathbb{R} \oplus \mathbb{R}$	\mathbb{R}^3 – коммутативная

Из (1) следует, что квадратичная форма A в базисе (2) имеет диагональный вид, и ее главные значения равны:

$$\begin{aligned} k_1 &= \frac{1}{8}(5\lambda_1^2 - 3\lambda_2^2 - 3\lambda_3^2 + 6\lambda_2\lambda_3 \\ &\quad - 2\lambda_1\lambda_3 - 2\lambda_1\lambda_2), \\ k_2 &= \frac{1}{8}(-3\lambda_1^2 + 5\lambda_2^2 - 3\lambda_3^2 + 6\lambda_1\lambda_3 \\ &\quad - 2\lambda_1\lambda_2 - 2\lambda_2\lambda_3), \\ k_3 &= \frac{1}{8}(-3\lambda_1^2 - 3\lambda_2^2 + 5\lambda_3^2 + 6\lambda_1\lambda_2 \\ &\quad - 2\lambda_1\lambda_3 - 2\lambda_2\lambda_3). \end{aligned} \tag{3}$$

Таким образом, определение сигнатуры оператора одномерной кривизны трехмерной унимодулярной алгебры Ли с левоинвариантной римановой метрикой сводится к нахождению всех возможных знаков главных значений k_1, k_2, k_3 в зависимости от знаков структурных констант $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$.

Сформулируем основной результат в случае трехмерных унимодулярных алгебр Ли с левоинвариантной римановой метрикой.

Теорема 1. Пусть G – унимодулярная трехмерная группа Ли с левоинвариантной римановой метрикой, \mathfrak{g} – алгебра Ли группы G , s – произвольная сигнатаура из таблицы 1. Тогда

s реализуется в качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны для некоторого скалярного произведения на \mathfrak{g} в том и только том случае, если в таблице 3 на пересечении строки,

соответствующей алгебре Ли \mathfrak{g} , и столбца, соответствующего сигнатуре s , находится знак "+".

Таблица 3

Возможные сигнатуры оператора одномерной кривизны левоинвариантных римановых метрик на трехмерных унимодулярных группах Ли

Алгебра Ли	№ сигнатуры									
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
$su(2)$	—	—	+	—	+	+	—	+	+	+
$sl(2, R)$	—	—	+	—	+	+	—	—	—	—
$e(2)$	—	—	+	—	—	—	+	—	—	—
$e(1, 1)$	—	—	+	—	+	+	—	—	—	—
h	—	—	+	—	—	—	—	—	—	—
R^3	—	—	—	—	—	—	+	—	—	—

Далее мы рассмотрим последовательно все трехмерные унимодулярные алгебры Ли, чем и докажем теорему 1.

Алгебра $su(2)$.

Предложение 1. *В качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны на алгебре $su(2)$ реализуются только сигнатуры $(-, -, +)$, $(-, 0, +)$, $(-, +, +)$, $(0, 0, +)$, $(0, +, +)$, $(+, +, +)$, т.е. сигнатуры 3, 5, 6, 8, 9 и 10 таблицы 1.*

Доказательство. В таблице 4 приведены значения параметров $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$, при которых реализуются сигнатуры, указанные в формулировке предложения.

Таблица 4

Наборы структурных констант алгебры Ли $su(2)$ и соответствующие им сигнатуры оператора одномерной кривизны левоинвариантных римановых метрик

№	сигнатура	λ_1	λ_2	λ_3
3	$(-, -, +)$	1	1	$\frac{5}{3}$
5	$(-, 0, +)$	$\frac{7}{15}$	$\frac{4}{5}$	1
6	$(-, +, +)$	1	1	$\frac{2}{5}$
8	$(0, 0, +)$	1	1	$\frac{4}{3}$
9	$(0, +, +)$	$\frac{4}{5}$	1	1
10	$(+, +, +)$	1	1	1

Докажем, что остальные сигнатуры нереализуемы. Для этого рассмотрим k_3

$$\begin{aligned} k_3 &= \frac{1}{8}(5\lambda_3^2 - 3\lambda_1^2 - 3\lambda_2^2 + 6\lambda_1\lambda_2 - 2\lambda_1\lambda_3 - 2\lambda_2\lambda_3) \\ &= \frac{1}{8}(-4\lambda_1^2 + 4\lambda_1\lambda_2 - 4\lambda_2^2 + 4\lambda_3^2 + \lambda_1^2 + \lambda_2^2 + \lambda_3^2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} +2\lambda_1\lambda_2 - 2\lambda_1\lambda_3 - 2\lambda_2\lambda_3) &= \frac{1}{8}(-4\lambda_1^2 + 4\lambda_1\lambda_2 \\ -4\lambda_2^2 + 4\lambda_3^2 + (\lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_3)^2) &> 0. \end{aligned}$$

Поскольку $k_3 > 0$, то сигнатуры 1, 2, 4 и 7 из таблицы 1 нереализуемы.

Алгебра $sl(2, R)$.

Предложение 2. *В качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны на алгебре $sl(2, R)$ реализуются только сигнатуры $(-, -, +)$, $(-, 0, +)$, $(-, +, +)$, т.е. сигнатуры 3, 5 и 6 таблицы 1.*

Доказательство. В [2] показано, что при заданных ограничениях на структурные константы ($0 < \lambda_1 \leq \lambda_2, \lambda_3 < 0$) алгебры Ли $sl(2, R)$ выполняются следующие неравенства:

- 1) $k_1 < 0, k_3 > 0$, если $\lambda_1 = \lambda_2 > 0$,
- 2) $k_1 < 0, k_3 > 0$, если $0 < \lambda_1 < \lambda_2 \leq \lambda_1 + |\lambda_3|$,
- 3) $k_1 < 0, k_2 > 0$, если $0 < \lambda_1 < \lambda_1 + |\lambda_3| < \lambda_2$.

Таким образом, сигнатуры 1, 2, 4, 7-10 из таблицы 1 нереализуемы. В таблице 5 приведены значения параметров $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$, при которых реализуются сигнатуры, указанные в формулировке предложения.

Таблица 5

Наборы структурных констант алгебры Ли $sl(2, R)$ и соответствующие им сигнатуры оператора одномерной кривизны левоинвариантных римановых метрик

№	сигнатур	λ_1	λ_2	λ_3
3	$(-, -, +)$	1	1	-1
5	$(-, 0, +)$	$\frac{19+4\sqrt{31}}{15}$	$\frac{4}{5}$	-1
6	$(-, +, +)$	$\frac{1}{3}$	1	-1

Алгебра $e(2)$.

Предложение 3. В качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны на алгебре $e(2)$ реализуются только сигнатуры $(-, -, +)$, $(0, 0, 0)$, т.е. сигнатуры 3 и 7 таблицы 1.

Доказательство. Рассмотрим, чему в данном случае равны главные кривизны оператора одномерной кривизны. Подставим $\lambda_3 = 0$ в (3), и после упрощения получим

$$\begin{aligned} k_1 &= \frac{1}{8}(5\lambda_1 + 3\lambda_2)(\lambda_1 - \lambda_2), \\ k_2 &= -\frac{1}{8}(3\lambda_1 + 5\lambda_2)(\lambda_1 - \lambda_2), \\ k_3 &= -\frac{3}{8}(\lambda_1 - \lambda_2)^2. \end{aligned} \quad (4)$$

Очевидно, что возможны только два случая, при которых сигнатуры оператора одномерной кривизны будут различны: 1) $0 < \lambda_1 = \lambda_2$ и 2) $0 < \lambda_1 < \lambda_2$. В первом случае получаем сигнатуру $(0, 0, 0)$, во втором – сигнатуру $(-, -, +)$.

Алгебра $e(1, 1)$.

Предложение 4. В качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны на алгебре $e(1, 1)$ реализуются только сигнатуры $(-, -, +)$, $(-, 0, +)$, $(-, +, +)$, т.е. сигнатуры 3, 5 и 6 таблицы 1.

Доказательство. Следуя работе [2], заметим в (4) λ_2 на $-|\lambda_2|$ и получим

$$\begin{aligned} k_1 &= \frac{1}{8}(5\lambda_1 - 3|\lambda_2|)(\lambda_1 + |\lambda_2|), \\ k_2 &= -\frac{1}{8}(3\lambda_1 - 5|\lambda_2|)(\lambda_1 + |\lambda_2|), \\ k_3 &= -\frac{3}{8}(\lambda_1 + |\lambda_2|)^2. \end{aligned}$$

Нетрудно заметить, что возможны только три случая различных сигнатур:

- 1) если $0 < \lambda_1 < \frac{3}{5}|\lambda_2|$ или $\lambda_1 > \frac{5}{3}|\lambda_2|$, то сигнатаура $(-, -, +)$,
- 2) если $\lambda_1 = \frac{3}{5}|\lambda_2|$ или $\lambda_1 = \frac{5}{3}|\lambda_2|$, то сигнатаура $(-, 0, +)$,
- 3) если $\frac{3}{5}|\lambda_2| < \lambda_1 < \frac{5}{3}|\lambda_2|$, то сигнатаура $(-, +, +)$.

Алгебра h .

Предложение 5. В качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны на алгебре h реализуется только сигнатаура $(-, -, +)$, т.е. сигнатаура 3 таблицы 1.

Доказательство. Главные кривизны оператора одномерной кривизны имеют вид

$$k_1 = \frac{5}{8}\lambda_1^2, \quad k_2 = -\frac{3}{8}\lambda_1^2, \quad k_3 = -\frac{3}{8}\lambda_1^2.$$

Так как $\lambda_1 > 0$, то сигнатаура $(-, -, +)$ является единственной возможной сигнатаурой оператора одномерной кривизны.

Алгебра R^3 .

Для абелевой алгебры R^3 все структурные константы нулевые $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$, поэтому нулевым является и оператор одномерной кривизны. Таким образом, мы получаем следующее очевидное

Предложение 6. В качестве сигнатуры оператора одномерной кривизны на алгебре R^3 реализуется только сигнатаура $(0, 0, 0)$, т.е. сигнатаура 7 таблицы 1.

Итак, теорема 1 доказана.

Неунимодулярный случай

Пусть G – трехмерная неунимодулярная группа Ли, \mathfrak{g} – алгебра Ли группы G . (\cdot, \cdot) – скалярное произведение на \mathfrak{g} . Тогда в \mathfrak{g} существует [3] положительно ориентированный ортонормированный базис e_1, e_2, e_3 с коммутационными соотношениями

$$\begin{aligned} [e_1, e_2] &= \alpha e_1 + \beta e_2, \quad [e_1, e_3] = \gamma e_2 + \delta e_3, \\ [e_2, e_3] &= 0, \end{aligned}$$

где $\alpha + \delta \neq 0$ и $\alpha\gamma + \beta\delta = 0$.

Следуя [3], обозначим $\alpha = 1 + \xi$, $\beta = (1 + \xi)\eta$, $\gamma = -(1 - \xi)\eta$, $\delta = 1 - \xi$, где $\xi \geq 0$, $\eta \geq 0$. Квадратичная форма A диагонализируется в этом базисе и ее главные значения равны

$$\begin{aligned} k_1 &= -\frac{1}{2} - \frac{3}{2}\xi^2 - \frac{3}{2}\eta^2\xi^2, \\ k_2 &= -\frac{1}{2} - 2\xi - 2\eta^2\xi + \frac{1}{2}\xi^2\eta^2 + \frac{1}{2}\xi^2, \\ k_3 &= -\frac{1}{2} + 2\xi + 2\eta^2\xi + \frac{1}{2}\xi^2 + \frac{1}{2}\eta^2\xi^2. \end{aligned} \quad (5)$$

Таким образом, определение сигнатуры оператора одномерной кривизны трехмерной неунимодулярной алгебры Ли с левоинвариантной римановой метрикой сводится к нахождению всевозможных знаков ее главных значений k_1, k_2, k_3 в зависимости от знаков структурных констант $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$.

Сформулируем основной результат в случае трехмерных неунимодулярных алгебр Ли с левоинвариантной римановой метрикой.

Теорема 2. Пусть G – неунимодулярная трехмерная группа Ли с левоинвариантной римановой метрикой, \mathfrak{g} – алгебра Ли группы G . Тогда в качестве сигнатур оператора одномерной кривизны на \mathfrak{g} реализуются только сигнатауры $(-, -, -)$, $(-, -, 0)$, $(-, -, +)$, $(-, 0, +)$, $(-, +, +)$, т.е. сигнатауры 1, 2, 3, 5 и 6 таблицы 1.

Доказательство. В таблице 6 приведены значения параметров $\alpha, \beta, \gamma, \delta$, при которых реализуются сигнатауры, указанные в формулировке теоремы.

Таблица 6

Возможные сигнатуры оператора одномерной кривизны левоинвариантных римановых метрик на трехмерных неунимодулярных группах Ли

№	сигнатуры	сигнитура	α	β	γ	δ
1	$(-, -, -)$		$\frac{11}{10}$	$\frac{11}{10}$	$-\frac{9}{10}$	$\frac{9}{10}$
2	$(-, -, 0)$		$-1 + \frac{3\sqrt{2}}{2}$	$-1 + \frac{3\sqrt{2}}{2}$	$-3 + \frac{3\sqrt{2}}{2}$	$3 - \frac{3\sqrt{2}}{2}$
3	$(-, -, +)$		3	3	1	-1
5	$(-, 0, +)$		$3 + \frac{3\sqrt{2}}{2}$	$3 + \frac{3\sqrt{2}}{2}$	$1 + \frac{3\sqrt{2}}{2}$	$-1 - \frac{3\sqrt{2}}{2}$
6	$(-, +, +)$		6	6	4	-4

Докажем теперь, что остальные сигнатуры не могут быть сигнатурами оператора одномерной кривизны. Заметим, что $k_1 < 0$. Следовательно, сигнатуры 7–10 нереализуемы. Покажем, что сигнитура 4 также не может быть сигнитуру оператора одномерной кривизны трехмерной неунимодулярной алгебры Ли с левоинвариантной римановой метрикой. Для этого решим уравнения $k_2 = 0$ и $k_3 = 0$ системы равенств (5) относительно ξ :

$$k_2 = 0 : \quad \xi_1 = \frac{2\eta^2 + 2 + \sqrt{4\eta^4 + 9\eta^2 + 5}}{\eta^2 + 1} > 0,$$

$$\xi_2 = \frac{2\eta^2 + 2 - \sqrt{4\eta^4 + 9\eta^2 + 5}}{\eta^2 + 1} < 0.$$

$$k_3 = 0 : \quad \xi'_1 = -\frac{2\eta^2 + 2 - \sqrt{4\eta^4 + 9\eta^2 + 5}}{\eta^2 + 1} > 0,$$

$$\xi'_2 = -\frac{2\eta^2 + 2 + \sqrt{4\eta^4 + 9\eta^2 + 5}}{\eta^2 + 1} < 0.$$

Библиографический список

1. Бессе А. Многообразия Эйнштейна: пер. с англ.: в 2 т. – М., 1990.
2. Rodionov E.D., Slavskii V.V. Curvature estimations of left invariant Riemannian metrics on three dimensional Lie groups // Differential Ge-
- ometry and Application. Proceeding of the 7th International Conference. – Brno, 1999.
3. Milnor J. Curvature of left invariant metric on Lie groups // Advances in mathematics. – 1976. – V. 21.