

ATTI
DELLA
REALE ACCADEMIA DEI LINCEI
ANNO CCC.
1903

SERIE QUINTA

RENDICONTI

Classe di scienze fisiche, matematiche e naturali.

VOLUME XII.

2° SEMESTRE.



ROMA
TIPOGRAFIA DELLA R. ACCADEMIA DEI LINCEI

PROPRIETÀ DEL CAV. V. SALVIUCCI

1903

MEMORIE E NOTE
DI SOCI O PRESENTATE DA SOCI

trasmesse alla Presidenza per la seduta dell' 8 novembre 1903.

Chimica. — *Le proprietà colloidali del fluoruro di calcio.*
Nota del Socio E. PATERNÒ e di A. MAZZUCHELLI.

Questa Nota sarà pubblicata nel prossimo fascicolo.

Matematica. — *Il secondo dei problemi di riduzione per le forme differenziali di ordine pari.* Nota VII del Corrispondente ERNESTO PASCAL.

Dopo avere nella precedente Nota (1) trattato della soluzione del primo problema di riduzione, passeremo in questa a trattare del secondo per il caso dell'ordine pari.

Premettiamo intanto alcune considerazioni su quelle espressioni già introdotte nella Nota precedente e da noi chiamate *differenziali canonici*, e ciò lo faremo sia per l'ordine dispari che per l'ordine pari.

1. *Il differenziale canonico nel caso di r dispari, e i suoi covarianti evidenti.* — Nell'introduzione della Nota precedente abbiamo detto che nel caso di r dispari si assume come differenziale canonico la espressione (2) quando però naturalmente essa è una forma differenziale del solito tipo fondamentale. Passiamo ora a stabilire con più precisione a quali condizioni dobbiamo sottoporre i coefficienti delle $Z^{(p)}$ che compaiono nella (2) della precedente Nota.

Essendo r dispari e quindi $r - 1$ pari, la espressione

$$(1) \quad -\frac{1}{2} \sum_{p=1}^{r-2} (-1)^p \left(r - \frac{1}{p} \right) d^{r-1-p} Z^{(p)}$$

per una formola del paragrafo 2 della Nota IV, è data da:

$$(2) \quad \sum_{p=1}^{r-1} \sum_j Z_{j_1 \dots j_p} \delta_{j_1 \dots j_p}^{(r-1)} + \frac{1}{2} \sum_{p=2}^{r-1} \sum_j [[j_1 \dots j_p]]_2 \delta_{j_1 \dots j_p}^{(r-1)}$$

(1) Questi Rendiconti, (5), t. XII, 1903, 2° sem., pp. 241-249.

dove è da notare che in questa espressione compariscono solo *apparentemente* le Z a $r-1$ indici, alle quali perciò potremo dare valori qualunque senza che varii la (2).

Formiamo ora il differenziale della (2) e per ciò fare adoperiamo le formole (1) della Nota III, e (21) della Nota IV. Si ha (introducendo naturalmente anche qui delle nuove quantità arbitrarie Z a r indici, dalle quali però l'espressione ottenuta è indipendente)

$$(3) \quad \left\{ \begin{aligned} & \sum_{\rho=1}^r \sum_j Z_{j_1 \dots j_\rho} \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)} + \sum_{\rho=1}^{r-1} \sum_j ((j_1 \dots j_\rho, j_{\rho+1}))_z dx_{j_{\rho+1}} \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r-1)} + \\ & + \frac{1}{2} \sum_{\rho=2}^r \sum_j [[j_1 \dots j_\rho]]_z \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)} - \frac{1}{2} \sum_{\rho=1}^{r-1} \sum_j [((j_1 \dots j_\rho, j_{\rho+1}))_z + \\ & + ((j_{\rho+1}, j_1 \dots j_\rho)_z)] dx_{j_{\rho+1}} \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r-1)} \end{aligned} \right.$$

e le parti i cui termini non sono del tipo di quelli di una delle solite forme differenziali, si riducono a:

$$(4) \quad \frac{1}{2} \sum_{\rho=1}^{r-1} \sum_j [((j_1 \dots j_\rho, j_{\rho+1}))_z - ((j_{\rho+1}, j_1 \dots j_\rho)_z)] dx_{j_{\rho+1}} \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r-1)}.$$

Basterà quindi porre eguale a zero i coefficienti di questa espressione, e cioè:

$$(5) \quad ((j_1 \dots j_\rho, j_{\rho+1}))_z - ((j_{\rho+1}, j_1 \dots j_\rho)_z) = 0$$

per qualunque ρ da 1 ad $r-1$. È da osservare però che a tutto rigore basterebbe porre le (5) sino a quelle per cui $\rho=r-2$, giacchè per $\rho=r-1$, i termini corrispondenti in (4), avendo per fattore $dx_{j_\rho} \delta_{j_1 \dots j_{r-1}}^{(r-1)}$ che può

sostituirsi con $\delta_{j_1 \dots j_r}^{(r)}$, sono del tipo richiesto, e quindi non è necessario che siano zero. Ma per il fatto che, come abbiamo detto, la (2) e il suo differenziale dipendono solo *apparentemente* dalle Z a $r-1$ e a r indici, il porre anche la (5) per $\rho=r-1$ non porta una nuova condizione fra le Z che *effettivamente* compaiono in (1), perchè, essendo r dispari, la (5) per $\rho=r-1$ diventa

$$\} j_1 \dots j_{r-1} j_r \} z = 0$$

e questa la si può intendere sempre come una relazione capace di determinare volta per volta la $Z_{j_1 \dots j_r}$ che comparisce in essa linearmente.

Si viene dunque solo ad aggiungere, in più di quanto occorre, una speciale determinazione delle Z a r indici, dalle quali poi è, a sua volta, indi-

pendente anche il primo termine del differenziale canonico (2) della Nota precedente.

D'altra parte per la formola (16') della Nota precedente si deduce che, supposto verificate le (5) sino a $q = r - 1$, sarà zero anche ogni $(j_1 \dots j_r j_{r+1})$, cioè le (5) sono soddisfatte anche per $q = r$.

In generale, soddisfatte tutte le (5) sino ad un q pari, saranno soddisfatte anche quelle relative a $q + 1$.

Si vede così che *pel caso di r dispari, il differenziale canonico deve e può sempre esprimersi in modo che i coefficienti Z soddisfacciano a tutte le (5) per $q = 1, 2, \dots, r$* . Una tal forma del differenziale canonico può chiamarsi *normale*.

Una proprietà analoga vedremo che sussiste anche per il differenziale canonico di ordine pari, e da queste proprietà ne risulta poi un'altra relativa ai covarianti evidenti dei differenziali canonici.

Osserviamo infatti che le Z soddisfacendo a tutte le (5) soddisferanno anche alle

$$(6) \quad ((i_1 \dots i_v, j_1 \dots j_\mu))_z - ((j_1 \dots j_\mu, i_1 \dots i_v))_z = 0,$$

per quanto abbiamo dimostrato alla fine della Nota VI.

Ora dico che *i covarianti evidenti del differenziale canonico*

$$\frac{1}{2} \sum_{\rho=2}^{r-1} (-1)^\rho \binom{r}{\rho} d^{r-\rho} Z^{(\rho)} - \frac{1}{2} d \sum_{\rho=1}^{r-2} (-1)^\rho \binom{r-1}{\rho} d^{r-1-\rho} Z^{(\rho)}$$

sono le $Z^{(\rho)}$ medesime, cioè che questa espressione è uguale a $Z^{(r)}$. Infatti per una formola del paragrafo 2 della Nota IV, la prima parte della precedente espressione è

$$- \frac{1}{2} \sum_{\rho=2}^r \sum_j [[j_1 \dots j_\rho]]_z \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)}$$

mentre la seconda parte sviluppata nella formola (3) e tenuto conto delle (5) diventa

$$Z^{(r)} + \frac{1}{2} \sum_{\rho=2}^r \sum_j [[j_1 \dots j_\rho]]_z \delta_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)}$$

e sommando questa espressione colla precedente si dimostra l'assunto.

2. *Proprietà fondamentale di un differenziale canonico in quanto ai simboli a carattere invariantivo ad esso relativi.* — Una proprietà importante dei differenziali canonici quali li abbiamo definiti nell'introduzione della Nota VI è che: *risultano per essi tutti zero i simboli che formano*

gli elementi delle matrici:

$$(M')_r, \quad \frac{1}{2} M'_{r-1}, \quad (M')_{r-2}, \dots$$

La dimostrazione di ciò risulta immediatamente dalle proprietà del simbolo $[[j_1 \dots j_r]]$ di cui abbiamo trattato nel paragrafo 3 della Nota IV.

Prima di tutto si può far vedere che *la stessa proprietà vale in ogni caso, sia r pari o dispari, per una qualunque espressione della specie della (1) della Nota precedente.*

Giacchè pei risultati della Nota IV, la (1) della Nota precedente è

$$(7) \quad \varepsilon \sum_{\rho=1}^r \sum_j Z_{j_1 \dots j_\rho} \partial_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)} + \frac{1}{2} \sum_{\rho=2}^r \sum_j [[j_1 \dots j_\rho]]_z \partial_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)}$$

dove $\varepsilon = 1$ se r è pari ed $\varepsilon = 0$ se r è dispari.

Indicando ora, come al paragrafo 3 della Nota IV, con V i coefficienti della seconda parte di (7), la (1) della Nota precedente è una forma differenziale i cui coefficienti sono

$$(8) \quad Z_{j_1 \dots j_\rho} + \frac{1}{2} V_{j_1 \dots j_\rho} \quad \text{se } r \text{ è pari}$$

e solo

$$(9) \quad \frac{1}{2} V_{j_1 \dots j_\rho} \quad \text{se } r \text{ è dispari.}$$

Formando quindi cogli (8) i simboli principali di 1^a e 2^a specie

$$(10) \quad (j_1 \dots j_r i), \quad \frac{1}{2} j_1 \dots j_{r-1} i \{, \quad (j_1 \dots j_{r-2} i), \dots$$

si ha:

$$\begin{aligned} & (j_1 \dots j_r i)_z + \frac{1}{2} (j_1 \dots j_r i)_v \\ & \frac{1}{2} j_1 \dots j_{r-1} i \{z + \frac{1}{2} \frac{1}{2} j_1 \dots j_{r-1} i \{v \\ & \dots \end{aligned}$$

e per le formole (20''') della Nota IV, e osservando che r è pari, si riconosce che queste ultime espressioni sono tutte zero.

Similmente formando colla (9) i medesimi simboli e tenendo ancora conto delle (20''') della Nota IV, si riconosce che essi sono anche zero. Resta così dimostrato quanto abbiamo ultimamente asserito.

Se ora passiamo a dimostrare la stessa proprietà per i differenziali canonici, osserviamo che resta solo a dimostrarla per i differenziali canonici per r dispari, giacchè per r pari il differenziale canonico è (1) della Nota precedente e per una tale espressione il teorema è dimostrato.

Considerando dunque la (2) della Nota precedente in cui i coefficienti Z soddisfanno alle (5), si vede che i simboli (10) costruiti per la prima parte

della detta (2) sono zero, per quanto si è disopra detto, mentre la sua seconda parte per la formola (3) del paragrafo precedente, e per le (5) resta esattamente eguale alla (7) per $\varepsilon = 1$. Si ha perciò da formare i (10) per i coefficienti

$$Z_{j_1 \dots j_p} + \frac{1}{2} V_{j_1 \dots j_p}$$

supposto r dispari e che le Z soddisfacciano però alle (5).

Ora per le solite formole (20'') del paragrafo 3 della Nota IV, i simboli (10) relativi alle $V_{j_1 \dots j_p}$ sono zero, e inoltre quelli relativi alle $Z_{j_1 \dots j_p}$ sono anche zero, perchè queste soddisfanno alle relazioni (5). Resta così dimostrata la proprietà enunciata in principio.

Come corollario risulta che: *se ad una forma differenziale si aggiunge un differenziale canonico, le caratteristiche delle matrici*

$$\{M'_{(1)}, \}M'_{(1)} + (M')_2, \}M'_{(1)} + (M')_2 + \}M'_{(3)}, \dots$$

se r è pari, e

$$(M')_1, (M')_1 + \}M'_{(2)}, (M')_1 + \}M'_{(2)} + (M')_3, \dots$$

se r è dispari, restano invariate, e questo risultato, di cui dovremo fare delle applicazioni più tardi, è estensione di un teorema da noi già dimostrato per $r = 2$ (1).

3. *Il differenziale canonico pel caso di r pari, e i suoi covarianti evidenti.* — Abbiamo visto che pel caso di r dispari il differenziale canonico è formato mediante i coefficienti Z i quali soddisfanno a tutte le relazioni

$$((j_1 \dots j_p, j_{p+1}))_z - ((j_{p+1}, j_1 \dots j_p))_z = 0$$

per $q = 1, 2, \dots, r$.

Faremo ora vedere che similmente un differenziale canonico di ordine r pari può sempre trasformarsi in un altro formato nella stessa maniera, ma in cui i coefficienti Z soddisfanno a tutte le relazioni:

$$(11) \quad ((j_1 \dots j_p, j_{p+1}))_z + ((j_{p+1}, j_1 \dots j_p))_z = 0$$

per $q = 1, 2, \dots, r$, e per qualunque sistema degli indici j_i in altri termini, SENZA TOGLIERE GENERALITÀ, possiamo sempre supporre che un differenziale canonico di ordine pari sia espresso con

$$(12) \quad -\frac{1}{2} \sum_{p=1}^{r-1} (-1)^p \binom{r}{p} d^{r-p} Z^{(p)}$$

(1) Vedi: *Estensione di alcuni teoremi di Frobenius*, Rend. Ist. Lomb. (2), t. 35, 1902.

dove le Z soddisfacciano a tutte le (11). Questa forma del differenziale canonico la chiameremo *normale*.

La dimostrazione di questa proprietà è semplicissima dopo quanto abbiamo detto di sopra.

Sia data un'espressione

$$(13) \quad -\frac{1}{2} \sum_{\rho=1}^{r-1} (-1)^\rho \binom{r}{\rho} d^{r-\rho} F^{(\rho)};$$

essa sarà una forma differenziale di ordine r che chiameremo $Z^{(r)}$, di cui quindi i covarianti evidenti (v. Nota III, § 1), sono le $Z^{(\rho)}$, coi coefficienti Z (non F).

Per il teorema del paragrafo precedente, le Z soddisferanno alle

$$(j_1 \dots j_r)_z = 0, \quad \{j_1 \dots j_{r-1}\}_z = 0, \dots$$

ossia, essendo r pari, a tutte le (11), e quindi anche (v. § 2 della Nota VI) a tutte le

$$(14) \quad ((j_1 \dots j_m, j_{m+1} \dots j_p))_z + ((j_{m+1} \dots j_p, j_1 \dots j_m))_z = 0.$$

Ora si trova che $Z^{(r)}$ cioè (13) è esattamente eguale a (12), il che significa che i covarianti di (12) sono esattamente le $Z^{(\rho)}$, che sono le forme mediante cui la (12) stessa è costruita.

Sviluppiamo infatti (12) come nel paragrafo 2 della Nota IV, ricordando che r è pari.

Si ha

$$= Z^{(r)} + \frac{1}{2} \sum_{\rho=2}^r \sum_j [[j_1 \dots j_\rho]] d_{j_1 \dots j_\rho}^{(r)}.$$

Ma ricordando la costruzione del simbolo $[[j_1 \dots j_\rho]]$ e tenendo conto di (14), si riconosce a colpo d'occhio che tal simbolo è sempre zero; dunque del secondo membro della precedente formola non resta che solo $Z^{(r)}$, il che dimostra l'assunto.

La proprietà qui dimostrata è l'analogia di quella già dimostrata nel paragrafo 1 pel caso di r dispari.

4. *Soluzione del problema II col metodo delle trasformazioni infinitesime nel caso di r pari.* — Sia Ξ una trasformazione infinitesima di quelle considerate nel paragrafo 5 della Nota V, per la quale cioè sia zero il covariante $L^{(r)}$.

Dalla equazione $\Xi f = 0$ formiamo, come nel paragrafo 1 della Nota VI, una trasformazione finita delle x nelle y e sia

$$(15) \quad y_i = \varphi_i(x), \quad (i = 1, 2, \dots, n).$$

Dico che se r è pari, la trasformazione (15) così ottenuta riduce $X^{(r)}$ a

$$(16) \quad Y^{(r)} \equiv T^{(r)} - \frac{1}{2} \sum_{\rho=1}^{r-1} (-1)^{\rho} \binom{r}{\rho} d^{r-\rho} Z^{(\rho)}$$

dove $T^{(r)}$ non contiene la variabile y_n , e la seconda parte è, come si vede, un differenziale canonico di ordine pari. E viceversa, se la $X^{(r)}$ è riducibile al tipo (16), esiste una trasformazione infinitesima Ξ per la quale è zero il covariante $L^{(r)}$.

Si ha così:

Il problema II per r pari è risolubile sempreché, e solo allora, che la matrice

$$(17) \quad (M)_r + \} M'_{r-1} + (M)_{r-2} + \dots + \} M'_1$$

abbia caratteristica minore di n .

Per il caso di r dispari, il risultato, come vedremo, è lo stesso, ma mutando la forma del differenziale canonico, deve naturalmente modificarsi il secondo membro di (16).

Trasformando la Ξ nelle variabili y , essa diventa al solito:

$$(18) \quad Y = \eta_n \frac{\partial}{\partial y_n}$$

ed essendo $L^{(r)}$ un covariante, esso, trasformato nelle y si riduce alla sola parte che moltiplica η_n , e perciò, dovendo essere $L^{(r)} = 0$, si hanno le equazioni:

$$(19) \quad \left\{ \begin{array}{l} (j_1 \dots j_r)_x = 0 \\ j_1 \dots j_{r-1} n_x = 0 \\ \dots \dots \dots \\ j n_x = 0 \end{array} \right.$$

indicando con Y i coefficienti della $X^{(r)}$ trasformata, che indicheremo con $Y^{(r)}$.

Da queste equazioni cerchiamo ora di ottenere la forma dei valori delle Y .

Cominciamo col porre

$$(20) \quad \left\{ \begin{array}{l} Y_i = T_i + Z_i, \quad (i = 1, 2, \dots, n-1) \\ Y_n = Z_n \end{array} \right.$$

dove le T_i sieno delle espressioni arbitrarie non contenenti y_n , e le Z contengano invece tutte le variabili.

Da $\{i n\}_x = 0$ si deduce allora:

$$(21) \quad Y_{in} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial Z_i}{\partial y_n} + \frac{\partial Z_n}{\partial y_i} \right) = Z_{in}$$

e da $(i j n)_x = 0$ si ha:

$$\frac{\partial Y_{ij}}{\partial y_n} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial y_n} \left(\frac{\partial Z_i}{\partial y_j} + \frac{\partial Z_j}{\partial y_i} \right)$$

donde, integrando:

$$(22) \quad Y_{ij} = T_{ij} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial Z_i}{\partial y_j} + \frac{\partial Z_j}{\partial y_i} \right)$$

essendo T_{ij} una funzione indipendente da y_n .

È da notare che da queste equazioni non si deduce altro se non che Y_{ij} deve essere composto di una parte indipendente da y_n e di un'altra parte; e che quindi mutando a piacimento la prima parte, può mutarsi anche la seconda; noi però in particolare porremo

$$(23) \quad Z_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial Z_i}{\partial y_j} + \frac{\partial Z_j}{\partial y_i} \right).$$

Ricordando il modo col quale abbiamo ottenuto la (21), il porre la (23) corrisponde a porre $\{i j\}_z = 0$.

Poniamo ora

$$(24) \quad Y_{ijn} = T_{ijn} + Z_{ijn}$$

dove le T non contengano y_n , e quelle di cui uno degli indici sia n siano zero.

Da $\{i j h n\}_x = 0$ restano allora determinati i valori delle Y_{ijn} , cioè delle Y a quattro indici di cui uno sia n , e che noi come in (21) porremo eguali alle Z_{ijn} ; mentre da $(i j h k n)_x = 0$ resta determinato il valore di $\frac{\partial Y_{ijhk}}{\partial y_n}$, e quindi, integrando, a meno di una parte indipendente da y_n , il valore di Y_{ijhk} .

Propriamente risulta, tenendo conto delle Y precedenti, $\frac{\partial Y_{ijhk}}{\partial y_n}$ eguale alla derivata rispetto ad y_n di una espressione ben determinata mediante le Z ad 1, e 3 indici, e che, come in (23), chiameremo Z_{ijhk} , e porremo

$$(25) \quad Y_{ijhk} = T_{ijhk} + Z_{ijhk}$$

dove le T non contengano y_n , e quelle di cui uno degli indici sia n siano zero.

Per l'espressione di Z_{ijk} si trova così la seguente formola generale, valevole anche per il caso in cui sia $k = n$:

$$(26) \quad Z_{ijk} = \frac{1}{4} \left(\frac{\partial Z_{ijh}}{\partial y_k} + \frac{\partial Z_{ijk}}{\partial y_h} + \frac{\partial Z_{ihk}}{\partial y_j} + \frac{\partial Z_{jnk}}{\partial y_i} \right) - \\ - \frac{1}{4} \left(\frac{\partial^2 Z_k}{\partial y_i \partial y_j \partial y_h} + \frac{\partial^2 Z_h}{\partial y_i \partial y_j \partial y_k} + \frac{\partial^2 Z_j}{\partial y_i \partial y_h \partial y_k} + \frac{\partial^2 Z_i}{\partial y_j \partial y_h \partial y_k} \right)$$

nello stesso modo che la (23) vale anche per $j = n$, come risulta dalla (21).

Così seguitando si vede che dalle (19) le Y (e quindi anche le Z) ad un numero *dispari* di indici restano arbitrarie, mentre le Y ad un numero *pari* di indici restano espresse, a meno di una parte indipendente da y_n , mediante le altre.

Adottando ora la indicata determinazione per le Z ad un numero *pari* di indici, vediamo a quali relazioni esse soddisfanno, e per ciò fare basta esaminare il modo con cui da $(ij n)_x = 0$ abbiamo ottenuto la Z_{ij} , e da $(ijk n)_x = 0$ il valore di Z_{ijk} .

Si riconosce che la $(ij n)_x$ si può porre sotto la forma di una derivata rispetto ad y_n , cioè sotto la forma

$$-\frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial y_n} \left\{ 2 Y_{ij} - \frac{\partial Z_i}{\partial y_j} - \frac{\partial Z_j}{\partial y_i} \right\}$$

e il valore di Z_{ij} si trova mutando nella quantità sotto il segno di derivazione, la Y_{ij} in Z_{ij} e indi eguagliando a zero tale quantità sotto il segno, la quale così trasformata non è altro che $\{ij\}_z$.

Dunque le Z_{ij} soddisfanno a:

$$(27) \quad \{ij\}_z = 0,$$

come del resto avevamo già verificato di sopra. Ora questo procedimento può farsi in generale.

Teniamo infatti presente tutto quanto abbiamo già dimostrato nel paragrafo 2 della Nota precedente.

Supponiamo d'aver già verificato che le Z soddisfacciano a tutte le

$$(28) \quad \{j_1 j_2\}_z = 0, (j_1 j_2 j_3)_z = 0, \dots, (j_1 \dots j_{2p-1})_z = 0,$$

Avendo nel loc. cit. dimostrato che quando ciò si verifica e quando le Y soddisfanno le (19), si ha la formola

$$(j_1 \dots j_{2p} n)_x = -\frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial y_n} \{j_1 \dots j_{2p}\}_x$$

veniamo a trovarci nelle stesse condizioni che sopra e quindi dovremo porre

$$(29) \quad \{j_1 \dots j_{2p}\}_z = 0$$

donde poi, come abbiamo osservato nello stesso paragrafo 2 della Nota precedente, deduciamo anche

$$(30) \quad (j_1 \dots j_{\rho+1})_z = 0.$$

Dalla sussistenza della (27), resta così dimostrata anche quella di tutte le

$$(31) \quad \{j_1 j_2\}_z = 0, \quad (j_1 j_2 j_3)_z = 0, \quad \dots, \quad (j_1 \dots j_{r+1})_z = 0$$

(supposto r pari), e quindi poi anche delle

$$(32) \quad ((i_1 \dots i_\nu, j_1 \dots j_\mu)_z + ((j_1 \dots j_\mu, i_1 \dots i_\nu)_z = 0,$$

per quanto abbiamo visto nel medesimo luogo sopracitato.

Ciò posto, è evidente che si ha:

$$Y^{(r)} = T^{(r)} + Z^{(r)}$$

dove $T^{(r)}$ non contiene y_n , e $Z^{(r)}$ è la forma differenziale di ordine r , i cui coefficienti sono le Z suindicate. Ora si vede che $Z^{(r)}$ è esattamente un differenziale canonico, anzi che propriamente si ha

$$(33) \quad Z^{(r)} = -\frac{1}{2} \sum_{\rho=1}^{r-1} (-1)^\rho \binom{r}{\rho} d^{r-\rho} Z^{(\rho)}.$$

Le Z sono infatti qui sottoposte alle medesime condizioni che nel paragrafo 3 e quindi sussiste la (33).

Viceversa, supponiamo che una trasformazione delle x nelle y , muti $X^{(r)}$ in una espressione

$$Y^{(r)} = T^{(r)} + W^{(r)}$$

dove $W^{(r)}$ sia un differenziale canonico che potremo ridurre sempre, come si sa, a forma normale, e $T^{(r)}$ non contenga y_n .

Essendo $W^{(r)}$ un differenziale canonico, i simboli

$$(j_1 \dots j_r i)_w, \quad \{j_1 \dots j_{r-1} i\}_w, \dots$$

sono, come sappiamo (v. paragrafo 2), tutti zero; e poichè $T^{(r)}$ non contiene y_n , per essa sono zero quelli fra i suddetti simboli, in cui sia $i = n$; lo stesso si avrà dunque per la $Y^{(r)}$, e perciò restano soddisfatte tutte le (19).

Se ora formiamo la trasformazione infinitesima (18), si riconosce, per le (19), che il covariante $L^{(r)}$ di $Y^{(r)}$ e Y è zero; quindi deduciamo che trasformando la Y nella Ξ e la $Y^{(r)}$ in $X^{(r)}$, il covariante $L^{(r)}$ di Ξ e $X^{(r)}$ deve essere zero; il che è quanto doveasi dimostrare.

Supponiamo che la matrice (17) abbia caratteristica $\nu < n$; facciamo la trasformazione di $X^{(\nu)}$ in $Y^{(\nu)}$ dato da (16), e osserviamo che, per un teorema del paragrafo 2, la matrice analoga alla (17) ma relativa alla sola forma $T^{(\nu)}$ ha anche la caratteristica ν , mentre d'altra parte, non contenendo $T^{(\nu)}$ la variabile y_n , tale matrice ha solo $n-1$ colonne, cioè manca di quella relativa all'indice n .

Se è $\nu < n-1$, si può riapplicare a $T^{(\nu)}$ la medesima teoria, e trasformare $T^{(\nu)}$ nella somma di un'altra con sole $n-2$ variabili, e di un nuovo differenziale canonico in $n-1$ variabili.

Così seguitando si vede che:

Se è ν la caratteristica della matrice

$$\{M\}'_1 + (M)'_2 + \{M\}'_3 + \dots + (M)'_r$$

la forma $X^{(\nu)}$ si può trasformare nella somma di una forma con sole ν variabili e di $n-\nu$ differenziali canonici rispettivamente a $n, n-1, n-2, \dots, \nu+1$ variabili.

Resta a considerare il caso di r dispari, il che, per ragioni di spazio, dobbiamo rimandare alla prossima Nota.

Matematica — *Il secondo problema di riduzione per le forme differenziali di ordine dispari, e ricerche complementari.* Nota VIII del Corrispondente ERNESTO PASCAL.

Questa Nota sarà pubblicata nel prossimo fascicolo.

Analisi. — *Sulla sviluppabilità di una funzione in serie di fattoriali.* Nota del Socio S. PINCHERLE.

In una recente Memoria, il sig. N. Nielsen (1) ha espresse le condizioni necessarie e sufficienti per la sviluppabilità di una funzione analitica in serie della forma

$$\sum c_n \frac{n!}{x(x+1) \dots (x+n)},$$

o serie di fattoriali. Queste condizioni non si riferiscono però direttamente alla funzione $\alpha(x)$ da svilupparsi, bensì ad una funzione $g(t)$ legata ad essa dalla relazione

$$(a) \quad \alpha(x) = \int_0^1 g(t) t^{x-1} dt;$$

(1) Ann. de l'École Normale, S. III, T. XIX, 1902.