

ATTI
DELLA
REALE ACCADEMIA DEI LINCEI
ANNO CCCX.
1913

SERIE QUINTA

RENDICONTI

Classe di scienze fisiche, matematiche e naturali.

VOLUME XXII.

1° SEMESTRE.



ROMA
TIPOGRAFIA DELLA R. ACCADEMIA DEI LINCEI

PROPRIETÀ DEL CAV. V. SALVIUCCI

1913

ammesso che il valore costante dato alla x appartenga al segmento g_i . Se ne deduce

$$(11) \quad \int_{\sigma} dx \int_{(\sigma, x)} f(x, y) dy = \sum_1^{\infty} \int \psi_i(y) dy,$$

ammesso che il primo membro esista.

Ora dalle nostre ipotesi segue che, pure esistendo il secondo membro di (9), possono non esistere i secondi membri di (10), (11); i quali, pure esistendo, possono essere distinti da quello.

Può dunque benissimo avvenire che non sia lecito invertire l'ordine delle integrazioni, od anche senz'altro che non esista l'integrale superficiale della $f(x, y)$.

Matematica. — *Coppie di superficie coniugate in deformazione.* Nota di MAURO PICONE, presentata dal Socio L. BIANCHI.

1. Il Bianchi ⁽¹⁾ dice che due superficie S e S_1 sono *coniugate in deformazione* quando è possibile porre tra i loro punti una tal corrispondenza che ad ogni sistema di linee asintotiche attuali o virtuali sull'una corrisponda sull'altra un sistema di linee parimente asintotiche attuali o virtuali.

I due problemi di deformare la superficie S ovvero la S_1 sono da riguardarsi come intrinsecamente equivalenti, onde l'interesse di risolvere il seguente problema posto dal Bianchi:

Determinare le coppie di ds^2 che possono appartenere a coppie di superficie coniugate in deformazione ⁽²⁾.

Questo problema è stato completamente risoluto dal Bianchi e dal Servant ⁽³⁾, ed eccone la soluzione:

Se una superficie ne ammette un'altra coniugata in deformazione o essa (o la sua coniugata) è applicabile sopra una falda dell'evoluta di una superficie a curvatura costante positiva o sopra la più generale quadrica.

A questo teorema si è giunti per due diversi procedimenti analitici; quello usato dal Bianchi nella Nota citata è limitato al caso in cui i ds^2

⁽¹⁾ Bianchi, *Sopra un problema relativo alla teoria della deformazione delle superficie*, Rendiconti della R. Accad. dei Lincei, tom. XI, 1° sem. 1902; e *Lezioni di geometria differenziale*, vol. III, §§ 68 e seg.

⁽²⁾ Sottintendiamo sempre le due superficie non ottenibili l'una dall'altra per una omotetia, poichè, com'è ovvio, due superficie omotetiche son sempre coniugate in deformazione.

⁽³⁾ Bianchi, (N. c.); Servant, *Sur la deformation des surfaces*, Comptes Rendus, tom. 136, 1° sem. 1903.

appartengono a superficie di rotazione, quello seguito dal Servant al caso in cui i ds^2 non appartengono a superficie di rotazione. Inoltre nella breve Nota del Servant non è esposta la parte della ricerca che più interessa di esaminare a fondo, l'integrazione cioè dell'equazione differenziale a cui egli riduce il problema.

Credo utile perciò pubblicare questa breve Nota in cui ritrovo insieme i risultati del Bianchi e del Servant, accuratamente esponendo l'immediata completa integrazione dell'equazione differenziale nella quale traduco il problema di Bianchi.

2. Se gli elementi lineari ds^2 e ds_1^2 appartengono a coppie di superficie coniugate in deformazione, indicandone con $-\frac{1}{\rho^2}$ e $-\frac{1}{\rho_1^2}$ le rispettive curvatura e con $\left\{ \begin{smallmatrix} ik \\ l \end{smallmatrix} \right\}$, $\left\{ \begin{smallmatrix} ik \\ l \end{smallmatrix} \right\}_1$ i rispettivi simboli di Christoffel, devono verificarsi (ved. Bianchi, loc. cit.) le seguenti relazioni, *necessarie e sufficienti*,

$$(1) \left\{ \begin{array}{l} \left\{ \begin{smallmatrix} 11 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\} = \left\{ \begin{smallmatrix} 11 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\}_1, \quad \left\{ \begin{smallmatrix} 22 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\} = \left\{ \begin{smallmatrix} 22 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\}_1, \\ \left\{ \begin{smallmatrix} 11 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\} = \left\{ \begin{smallmatrix} 11 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\}_1 - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\}_1, \quad \left\{ \begin{smallmatrix} 22 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\} = \left\{ \begin{smallmatrix} 22 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\}_1 - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\}_1, \\ \frac{\partial \log \rho}{\partial u} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\} = \frac{\partial \log \rho_1}{\partial u} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\}_1, \\ \frac{\partial \log \rho}{\partial v} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\} = \frac{\partial \log \rho_1}{\partial v} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\}_1. \end{array} \right.$$

Dalle prime quattro equazioni si deduce che nella corrispondenza fra le due superficie si corrispondono le geodetiche, si potrà dunque ⁽¹⁾ porre:

$$ds^2 = \{\alpha(u) - \beta(v)\} (du^2 + dv^2),$$

$$ds_1^2 = \left\{ \frac{1}{\beta(v) + c} - \frac{1}{\alpha(u) + c} \right\} \left\{ \frac{du^2}{\alpha(u) + c} + \frac{dv^2}{\beta(v) + c} \right\},$$

c designando una costante arbitraria. Assunti ds^2 e ds_1^2 sotto questa forma riescono sempre soddisfatte le prime quattro delle relazioni (1), si tratta dunque di determinare $\alpha(u)$ e $\beta(v)$ in modo che riescano altresì soddisfatte le ultime due:

$$(2) \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial}{\partial u} \log \frac{\rho}{\rho_1} = 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 2 \end{smallmatrix} \right\}_1, \\ \frac{\partial}{\partial v} \log \frac{\rho}{\rho_1} = 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\} - 2 \left\{ \begin{smallmatrix} 12 \\ 1 \end{smallmatrix} \right\}_1. \end{array} \right.$$

⁽¹⁾ Dini, *Sopra un problema della rappresentazione geografica di una superficie sopra un'altra*, Annali di Matematica, tom. III, 1869; Darboux, *Leçons sur la théorie générale des surfaces*, tom. III, cap. III.

Ma si ha

$$2 \left\{ \begin{matrix} 12 \\ 2 \end{matrix} \right\} - 2 \left\{ \begin{matrix} 12 \\ 2 \end{matrix} \right\}_1 = \frac{d}{du} \log(\alpha + c), \quad 2 \left\{ \begin{matrix} 12 \\ 1 \end{matrix} \right\} - 2 \left\{ \begin{matrix} 12 \\ 1 \end{matrix} \right\}_1 = \frac{d}{dv} \log(\beta + c),$$

per cui le (2) equivalgono alla seguente unica relazione

$$(3) \quad \frac{1}{\varrho_i^2} = \frac{m(\alpha + c)^2 (\beta + c)^2}{\varrho^2},$$

dove m designa una costante arbitraria. Poniamo

$$\alpha + c = a^2, \quad \beta + c = b^2,$$

si avrà

$$\frac{1}{\varrho^2} = \frac{(aa' - a'^2)a^2 + (bb'' - b'^2)b^2 - (aa'' + a'^2)b^2 - (bb'' + b'^2)a^2}{(a^2 - b^2)^3}$$

$$\frac{1}{\varrho_i^2} = a^3 b^3 \frac{(ba'' - ab'')(a^2 - b^2) - 2ab(a'^2 + b'^2)}{(a^2 - b^2)^3},$$

e la (3), se poniamo

$$a^2 a''(1 - ma^2) - aa'^2(2 - ma^2) = A_1, \quad b^2 b''(1 - mb^2) - bb'^2(2 - mb^2) = B_1,$$

$$- a''(1 - ma^2) + ma a'^2 = A_2, \quad - b''(1 - mb^2) + mb b'^2 = B_2,$$

si traduce nella seguente equazione differenziale fra a e b :

$$(4) \quad A_1 b + A_2 b^3 + a B_1 + a^3 B_2 = 0,$$

che si tratta di integrare.

Convieni ora esaminare separatamente il caso in cui il ds^2 appartiene ad una superficie di rotazione dall'altro in cui non vi appartiene.

3. *Caso delle superficie di rotazione.* — Si potrà supporre $b^2 = \text{cost.} = 1$, risulterà $B_1 = B_2 = 0$, e si deve ricavare a dalla seguente equazione differenziale

$$A_1 + A_2 = 0,$$

che si scrive

$$aa''(a^2 - 1)(1 - ma^2) = aa'^2(2 - m - ma^2),$$

od anche

$$\frac{a''}{a'} = \frac{2aa'}{a^2 - 1} + \frac{maa'}{1 - ma^2},$$

da cui integrando si trae

$$\frac{du}{da} = c \frac{\sqrt{1 - ma^2}}{a^2 - 1}.$$

Si ha pertanto

$$ds^2 = c^2 \frac{1 - ma^2}{a^2 - 1} da^2 + (a^2 - 1) dv^2,$$

$$ds_1^2 = c^2 \frac{1 - ma^2}{a^4(a^2 - 1)} da^2 + \frac{a^2 - 1}{a^2} dv^2,$$

e ponendo $a^2 - 1 = r^2$, $1 - \frac{1}{a^2} = r_1^2$,

$$ds^2 = c^2 \left(\frac{1}{1 + r^2} - m \right) dr^2 + r^2 dv^2,$$

$$ds_1^2 = c^2 \left(1 - \frac{m}{1 - r_1^2} \right) dr_1^2 + r_1^2 dv^2.$$

È il risultato del Bianchi. Per $m = 1$ e c puramente immaginaria il primo degli elementi lineari scritti appartiene ad una falda dell'evoluta di una superficie a curvatura costante positiva $-\frac{1}{c^2}$; per $m \neq 1$ entrambi i ds^2 scritti appartengono a quadriche di rotazione (¹).

4. *Caso in cui le due superficie non sono di rotazione.* — Si dovrà allora cercare di soddisfare alla (4) con due funzioni $a(u)$ e $b(v)$, nessuna delle due costanti. Se b non è costante sarà possibile scegliere due valori v_1 e v_2 della v per modo che risulti $b^2(v_1) \neq b^2(v_2)$. Scriviamo la (4) per ciascuno dei due indicati valori della v , lasciando la u affatto variabile, verremo così a scrivere due equazioni lineari e distinte a coefficienti costanti a cui soddisfano le funzioni A_1, A_2, a, a^3 , equazioni che, potendosi risolvere rispetto alle A_1 e A_2 , daranno

$$(5) \quad \begin{cases} A_1 = c_{11}a + c_{12}a^3, \\ A_2 = c_{21}a + c_{22}a^3, \end{cases}$$

dove le c_{ik} designano delle costanti. Introduciamo le espressioni (5) delle A_1, A_2 nella (4) e ordiniamo rispetto alle potenze a, a^3 ; la (4) così scritta, se non risultasse nullo ciascun coefficiente nel detto ordinamento, esprimerebbe per ogni valore di v una relazione lineare a coefficienti costanti fra le funzioni a, a^3 , circostanza questa che non può aver luogo per a diversa da una costante. Segue da ciò che, come la funzione $a(u)$ deve soddisfare alle due equazioni (5), così la $b(v)$ deve soddisfare alle seguenti due:

$$(6) \quad \begin{cases} B_1 = -c_{11}b - c_{21}b^3, \\ B_2 = -c_{12}b - c_{22}b^3. \end{cases}$$

(¹) Per $m = 1$ e c reale (positiva) il ds_1^2 appartiene al *catenoide* di parametro c , ma il ds^2 ad una superficie immaginaria. Per un esauriente esame delle ulteriori circostanze geometriche cfr. la N. c. del Bianchi.

Dopo ciò tutto è ricondotto alla ricerca di tali valori per le costanti c_{ik} (fino ad ora indeterminate) che ciascuno dei sistemi (5) e (6) ammetta una soluzione, nella rispettiva funzione incognita, diversa da una costante.

Ora, sommando le due equazioni del sistema (5) dopo aver diviso la prima e moltiplicato la seconda per a , si deduce

$$(7) \quad 2a'^2(ma^2 - 1) = c_{11} + (c_{12} + c_{21})a^2 + c_{22}a^4,$$

equazione che definisce a . La funzione a definita dalla (7) soddisfa alla equazione

$$A_2 = \frac{c_{12} + c_{21}}{2} a + c_{22}a^3,$$

ottenuta da quella derivando e dividendo per a' (diversa da zero); per cui affinché essa a soddisfi alle (5) occorre e basta che sia

$$(8) \quad c_{12} = c_{21},$$

rimanendo c_{11} e c_{22} affatto arbitrarie. Valendo la (8) si ha altresì che la funzione b definita dall'equazione

$$2b'^2(mb^2 - 1) = -c_{11} - (c_{12} + c_{21})b^2 - c_{22}b^4,$$

soddisfa alle (6).

Si avranno pertanto le seguenti espressioni per la più generale coppia di ds^2 coniugati in deformazione, non appartenenti a superficie di rotazione,

$$ds^2 = 2(a^2 - b^2) \left\{ \frac{(ma^2 - 1) da^2}{c_0 + c_1 a^2 + c_2 a^4} + \frac{(1 - mb^2) db^2}{c_0 + c_1 b^2 + c_2 b^4} \right\},$$

$$ds_1^2 = 2 \left(\frac{1}{b^2} - \frac{1}{a^2} \right) \left\{ \frac{(ma^2 - 1) da^2}{a^2(c_0 + c_1 a^2 + c_2 a^4)} + \frac{(1 - mb^2) db^2}{b^2(c_0 + c_1 b^2 + c_2 b^4)} \right\},$$

c_0, c_1, c_2 designando costanti arbitrarie. Si può a meno di omotetie supporre $m = 1$ e trascurare i fattori costanti per cui risultano moltiplicati i due ds^2 , se, ciò sottinteso, si pone

$$a^2 = \xi, \quad b^2 = \eta \quad ; \quad \frac{1}{a^2} = \xi_1, \quad \frac{1}{b^2} = \eta_1.$$

si avranno le seguenti espressioni per gli ottenuti ds^2 :

$$(a) \quad ds^2 = (\xi - \eta) \left\{ \frac{(\xi - 1) d\xi^2}{c_0 \xi + c_1 \xi^2 + c_2 \xi^3} + \frac{(1 - \eta) d\eta^2}{c_0 \eta + c_1 \eta^2 + c_2 \eta^3} \right\},$$

$$(b) \quad ds_1^2 = (\xi_1 - \eta_1) \left\{ \frac{(\xi_1 - 1) d\xi_1^2}{c_2 \xi_1 + c_1 \xi_1^2 + c_0 \xi_1^3} + \frac{(1 - \eta_1) d\eta_1^2}{c_2 \eta_1 + c_1 \eta_1^2 + c_0 \eta_1^3} \right\},$$

entrambi appartenenti alla più generale quadrica. È il risultato del Servant.

Per quanto riguarda le relazioni geometriche tra le due quadriche coniugate in deformazione, aventi gli elementi lineari dati dalle (a) e (b), vedasi la Nota del Bianchi: *Sulle quadriche coniugate in deformazione* ⁽¹⁾ nella quale, indipendentemente dai risultati del Servant, trovansi determinate tutte le coppie di quadriche coniugate in deformazione.

Matematica. — *Osservazioni sulle funzioni continue.* Nota di GUSTAVO SANNIA, presentata dal Socio E. D'OVIDIO.

Consideriamo una funzione $y = f(x)$ definita in un intervallo (finito o infinito) I, i cui valori esauriscano un intervallo (finito o infinito) J, il quale faccia parte del campo di esistenza di un'altra funzione $z = g(y)$; sicchè si possa anche considerare z come funzione (di funzione) di x in I:

$$z = g(f(x)) = F(x).$$

Come è noto, se $f(x)$ e $g(y)$ sono continue in I ed J, anche $F(x)$ è continua in I. Ora è naturale ed utile il domandarsi se, ammessa la continuità per altre due, g ed F o f ed F , delle tre funzioni f , g ed F , ne segna ancora necessariamente la continuità per la terza f o g .

Si vede subito che: a) se $F(x)$ è continua in I e $g(y)$ è continua in J, $f(x)$ non è necessariamente continua in I ⁽²⁾.

Dimostriamo invece che: b) se $f(x)$ ed $F(x)$ sono continue in I, anche $g(y)$ è continua in J.

Premettiamo un lemma.

Sia $y = f(x)$ una funzione continua in I e γ un punto interno in senso stretto all'intervallo J formato dai suoi valori. Fra tutti i punti di I ove $f(x)$ assume il valore γ ve n'è sempre almeno uno c' in un intorno (almeno sinistro o destro) del quale i valori assunti da $f(x)$ sono tutti minori di γ , e ve n'è sempre almeno uno c'' in un intorno (almeno sinistro o destro) del quale i valori assunti da $f(x)$ sono tutti maggiori di γ .

⁽¹⁾ Rendiconti della R. Accad. dei Lincei, tom. XII, 1° sem. 1903.

⁽²⁾ Valga un esempio. La funzione

$$y = f(x) = \frac{1}{x^2} \quad \text{per } x \neq 0, \quad f(0) = 0$$

è discontinua in $I = (-\infty, +\infty)$ ed ivi assume tutti i valori di $J = (0, +\infty)$. In J (e fuori di J) è continua la funzione $g(y) = ye^{-y}$, ed è pure continua in I la funzione composta:

$$F(x) = g(f(x)) = \frac{1}{x^2} e^{-\frac{1}{x^2}} \quad \text{per } x \neq 0, \quad F(0) = 0.$$