

Nota II.

Ibidem, pp. 274-281 (*).

ART. II.

1. Se X, Y, Z sono le derivate di una funzione φ delle linee L di un campo, abbiamo dimostrato che si ha

$$\alpha X + \beta Y + \gamma Z = 0,$$

ove α, β, γ sono i coseni degli angoli che la tangente alla curva L fa con gli assi coordinati. Potremo quindi porre:

$$X = \gamma B - \beta C$$

$$Y = \alpha C - \gamma A$$

$$Z = \beta A - \alpha B.$$

Le A, B, C non saranno determinate dalle precedenti equazioni. Se A_1, B_1, C_1 soddisfano ad esse, tutti gli altri sistemi di soluzioni saranno dati da

$$A_1 + k\alpha, \quad B_1 + k\beta, \quad C_1 + k\gamma.$$

con k arbitrario.

Diamo ora a ciascun punto di L uno spostamento $(\delta x, \delta y, \delta z)$. Avremo che la variazione corrispondente di φ risulterà

$$\delta\varphi = \int_L (X\delta x + Y\delta y + Z\delta z) ds,$$

essendo s l'arco di L . Quindi:

$$\delta\varphi = \int_L \left\{ A(\beta\delta z - \gamma\delta y) + B(\gamma\delta x - \alpha\delta z) + C(\alpha\delta y - \beta\delta x) \right\} ds.$$

Si consideri ora il parallelogrammo infinitesimo descritto dall'arco ds per lo spostamento subito e si supponga di percorrerne il perimetro muovendosi lungo l'arco ds nel senso positivo. Si conduca la normale n al parallelogrammo in modo che un osservatore disposto nella direzione positiva veda percorrere il perimetro nel senso in cui si muovono gli indici di un orologio. Avremo:

$$(\beta\delta z - \gamma\delta y) ds = d\sigma \cdot \cos nx$$

$$(\gamma\delta x - \alpha\delta z) ds = d\sigma \cdot \cos ny$$

$$(\alpha\delta y - \beta\delta x) ds = d\sigma \cdot \cos nz,$$

ove $d\sigma$ denota l'area del parallelogrammo descritto da ds .

(*) Presentata dal Socio E. BETTI.

Se ora si considera la striscia infinitamente sottile di superficie formata dalle congiungenti i punti di L con le posizioni da essi occupate dopo lo spostamento, n rappresenterà la normale a questa striscia e $d\sigma$ ne sarà l'elemento d'area, e avremo:

$$\delta\varphi = \int (A \cos nx + B \cos ny + C \cos nz) d\sigma.$$

Abbiansi ora due curve L_1 e L_2 . Si deformi con continuità la L_1 finché venga a coincidere con la L_2 in posizione ed in direzione. Si sarà in tal modo descritta una superficie anulare Σ di cui L_1 e L_2 formeranno gli orli e si dirà che si è *condotta una superficie* per L_1 e L_2 . Se tracciamo le traiettorie descritte dai punti L_1 per andare nei corrispondenti di L_2 , avremo sopra Σ due sistemi di curve formate rispettivamente dalle varie posizioni della L e dalle traiettorie ora considerate.

Preso un punto qualunque di Σ , ad esso corrisponderà un sistema di valori per A, B, C ed una normale n a Σ presa nella direzione indicata. Denotando con φ_1 e φ_2 i valori di φ corrispondenti alle linee L_1 e L_2 , avremo:

$$\varphi_2 - \varphi_1 = \int_{\Sigma} (A \cos nx + B \cos ny + C \cos nz) d\Sigma.$$

2. Quando si studiano delle funzioni φ di linee L è importante fare la seguente distinzione:

Si considerino due linee L_1 e L_2 che hanno un tratto l a comune, e si supponga che le direzioni di L_1 e L_2 siano tali che il tratto l debba venir percorso in senso opposto secondo che si ritiene essere appartenente all'una o all'altra linea. Tolto l le porzioni di L_1 e L_2 formeranno un'unica linea L_3 e ambedue le porzioni verranno percorse in uno stesso senso che si fisserà come direzione della L_3 . Scriveremo:

$$L_3 = L_1 + L_2.$$

Ora può darsi che si abbia:

$$\varphi | [L_1 + L_2] | = \varphi | [L_1] | + \varphi | [L_2] |,$$

ovvero

$$\varphi | [L_1 + L_2] | \geq \varphi | [L_1] | + \varphi | [L_2] |.$$

Se la prima condizione si verifica sempre, allora si dirà che φ è una funzione *semplice* delle linee.

3. Prendiamo a studiare più specialmente il caso di *funzioni semplici* di linee.

Consideriamo un punto M pel quale passano due linee L_1 e L_2 , denotiamo con ds_1 e ds_2 gli elementi degli archi delle due curve che partono da M e con $(\alpha_1, \beta_1, \gamma_1), (\alpha_2, \beta_2, \gamma_2)$ i loro coseni di direzione. Supponiamo di dare a cia-

scun punto di ds_2 uno spostamento eguale e parallelo a ds_1 : la variazione subita da φ , a meno di infinitesimi di ordine superiore, sarà:

$$\delta_1 \varphi = (X_1 \alpha_2 + Y_1 \beta_2 + Z_1 \gamma_2) ds_1 \cdot ds_2$$

ove X_1, Y_1, Z_1 , denotano i valori di $\varphi'_x, \varphi'_y, \varphi'_z$ corrispondenti alla linea L_1 nel punto M.

Analogamente supponendo di dare a ciascun punto di ds_2 uno spostamento eguale e parallelo a ds_1 , avremo per variazione di φ , a meno d'infinitesimi di ordine superiore,

$$\delta_2 \varphi = (X_2 \alpha_1 + Y_2 \beta_1 + Z_2 \gamma_1) ds_1 \cdot ds_2,$$

essendo X_2, Y_2, Z_2 i valori di $\varphi'_x, \varphi'_y, \varphi'_z$, corrispondenti ad L_2 nel punto M.

Ora se φ è una funzione *semplice* deve aversi a meno d'infinitesimi d'ordine superiore:

$$\delta_1 \varphi = \delta_2 \varphi.$$

Quindi:

$$X_1 \alpha_2 + Y_1 \beta_2 + Z_1 \gamma_2 = X_2 \alpha_1 + Y_2 \beta_1 + Z_2 \gamma_1;$$

ovvero indicando con $(A_1, B_1, C_1), (A_2, B_2, C_2)$ i valori di A, B, C , corrispondenti alle due linee L_1 e L_2 nel punto M

$$(A_1 - A_2)(\beta_1 \gamma_2 - \beta_2 \gamma_1) + (B_1 - B_2)(\gamma_1 \alpha_2 - \gamma_2 \alpha_1) + (C_1 - C_2)(\alpha_1 \beta_2 - \beta_1 \alpha_2) = 0.$$

Se n è la normale comune alle due linee L_1 e L_2 in M, avremo:

$$(1) \quad (A_1 - A_2) \cos nx + (B_1 - B_2) \cos ny + (C_1 - C_2) \cos nz = 0.$$

Prendiamo ora tre curve L_x, L_y, L_z , che passino per M, ed i cui elementi in M siano rispettivamente paralleli agli assi x, y, z . Denotiamo con $(A_x, B_x, C_x), (A_y, B_y, C_y), (A_z, B_z, C_z)$ rispettivamente i valori di A, B, C , corrispondenti alle tre curve L_x, L_y, L_z in M.

Applicando la (1) alle coppie di linee $(L_y, L_z), (L_z, L_x), (L_x, L_y)$ si otterrà:

$$\begin{cases} A_y = A_z, \\ B_x = B_x, \\ C_x = C_y. \end{cases}$$

Poniamo

$$A_y = A_z = P, \quad B_x = B_x = Q, \quad C_x = C_y = R.$$

Si conduca una linea qualunque L per M e supponiamo che l'elemento che passa per M abbia la direzione α, β, γ . Siano A, B, C i valori corrispondenti alla linea L nel punto M. Per applicare la (1) alle due linee L e L_z , bisognerà prendere:

$$\cos nx = \frac{\beta}{\sqrt{1-\gamma^2}}, \quad \cos ny = -\frac{\alpha}{\sqrt{1-\gamma^2}}, \quad \cos nz = 0$$

e avremo:

$$(A - P)\beta - (B - Q)\gamma = 0.$$

Analogamente applicando la (1) alle coppie di linee L, L_x e L, L_y , avremo:

$$(B - Q)\gamma - (A - P)\alpha = 0$$

$$(C - R)\alpha - (B - Q)\beta = 0$$

onde

$$P = A + k\alpha \quad , \quad Q = B + k\beta \quad , \quad R = C + k\gamma.$$

Per tutte le linee che passano per M potremo dunque prendere i valori di A, B, C in M eguali a P, Q, R . Quindi si ha:

Se φ è una funzione semplice delle linee di un campo a tre dimensioni, esistono per ogni punto del campo tre valori P, Q, R che possono rispettivamente prendersi come valori di A, B, C in quel punto per tutte le linee che vi passano.

4. *Conduciamo una superficie Σ per le due linee L_1 e L_2 (se ciò è possibile) e tracciamo le normali n ad essa nei suoi vari punti nel modo indicato (art. II, § 1). Avremo:*

$$\varphi|[L_2]| - \varphi|[L_1]| = \int_{\Sigma} (P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz) d\Sigma.$$

Se la linea L_1 può ridursi ad un punto, avremo al limite

$$\varphi|[L_1]| = 0$$

quindi

$$\varphi|[L_2]| = \int_{\Sigma} (P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz) d\Sigma.$$

In questo caso Σ è una superficie semplicemente connessa il cui contorno è formato dalla linea L_2 . La direzione della normale n in un punto M è quella in cui disponendosi un osservatore vede girare nel senso degli indici di un orologio una linea che da M va ad un punto mobile sul contorno nel senso in cui esso deve esser percorso.

Se la superficie Σ va impiccolendosi indefinitamente riducendosi ad un punto M , avremo:

$$\lim \frac{\varphi|[L_2]|}{\Sigma} = P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz,$$

in cui i valori di P, Q, R corrispondono al punto M . Scriveremo:

$$\lim \frac{\varphi|[L_2]|}{\Sigma} = \frac{d\varphi}{d\Sigma}.$$

Il segno di $d\varphi/d\Sigma$ sarà noto soltanto quando si sia stabilita la direzione della normale n a Σ .

Se Σ fosse piana e normale ad x si avrebbe:

$$\lim \frac{\varphi|[L_2]|}{\Sigma} = P$$

mentre se fosse normale a y o a z

$$\lim \frac{\varphi|[L_2]|}{\Sigma} = Q$$

$$\lim \frac{\varphi|[L_2]|}{\Sigma} = R.$$

È perciò che si possono rappresentare P , Q , R rispettivamente coi simboli:

$$\frac{d\varphi}{d(y, z)} \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(z, x)} \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(x, y)}.$$

5. Conduciamo ora una superficie chiusa qualunque σ ; si dovrà avere:

$$\int_{\sigma} (P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz) d\sigma = 0.$$

Quindi P , Q , R dovranno soddisfare alla condizione:

$$(2) \quad \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} = 0,$$

ovvero

$$\frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial \varphi}{d(y, z)} + \frac{\partial}{\partial y} \frac{d\varphi}{d(z, x)} + \frac{\partial}{\partial z} \frac{\partial \varphi}{d(x, y)} = 0.$$

Reciprocamente se P , Q , R soddisferanno alla condizione (2) esisterà sempre una funzione delle linee del campo φ tale che

$$\frac{d\varphi}{d(y, z)} = P \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(z, x)} = Q \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(x, y)} = R.$$

La φ sarà determinata dalle P , Q , R a meno di una costante arbitraria.

6. Supponiamo di stabilire una corrispondenza univoca fra due campi a tre dimensioni mediante le relazioni:

$$x = x(\xi, \eta, \zeta) \quad , \quad y = y(\xi, \eta, \zeta) \quad , \quad z = z(\xi, \eta, \zeta).$$

Ad una funzione di linee nel primo campo corrisponderà una funzione di linee nel secondo. Si tratta di trovare le relazioni fra

$$\frac{d\varphi}{d(y, z)} \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(z, x)} \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(x, y)} \quad \text{e} \quad \frac{d\varphi}{d(\eta, \zeta)} \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(\zeta, \xi)} \quad , \quad \frac{d\varphi}{d(\xi, \eta)}.$$

A tal fine prendiamo una superficie S nel primo campo il cui contorno sia L , ad essa corrisponderà nel secondo una superficie Σ il cui contorno sarà Λ . I punti della superficie definiamoli mediante due parametri u , v . Avremo:

$$\varphi|[L]| = \int_S (P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz) d\sigma$$

ovvero:

$$\varphi | [L] | = \int_{\Sigma} \left\{ P \frac{d(y, z)}{d(u, v)} + Q \frac{d(z, x)}{d(u, v)} + R \frac{d(x, y)}{d(u, v)} \right\} du dv,$$

in cui $d(y, z)/d(u, v)$, ecc., denotano i determinanti funzionali di y, z rispetto ad u, v , ecc.

Quindi posto

$$\pi = P \frac{d(y, z)}{d(\eta, \zeta)} + Q \frac{d(z, x)}{d(\eta, \zeta)} + R \frac{d(x, y)}{d(\eta, \zeta)}$$

$$\chi = P \frac{d(y, z)}{d(\zeta, \xi)} + Q \frac{d(z, x)}{d(\zeta, \xi)} + R \frac{d(x, y)}{d(\zeta, \xi)}$$

$$\rho = P \frac{d(y, z)}{d(\xi, \eta)} + Q \frac{d(z, x)}{d(\xi, \eta)} + R \frac{d(x, y)}{d(\xi, \eta)}$$

avremo

$$\begin{aligned} \varphi | [L] | &= \int_{\Sigma} \left(\pi \frac{d(\eta, \zeta)}{d(u, v)} + \chi \frac{d(\zeta, \xi)}{d(u, v)} + \rho \frac{d(\xi, \eta)}{d(u, v)} \right) du dv \\ &= \int_{\Sigma} (\pi \cos v\xi + \chi \cos v\eta + \rho \cos v\zeta) d\Sigma, \end{aligned}$$

essendo v la normale a Σ .

Ma $\varphi | [L] | = \varphi | [\Lambda] |$, quindi

$$\pi = \frac{d\varphi}{d(\eta, \zeta)}, \quad \chi = \frac{d\varphi}{d(\zeta, \xi)}, \quad \rho = \frac{d\varphi}{d(\xi, \eta)},$$

onde

$$(3) \quad \begin{cases} \frac{d\varphi}{d(\eta, \zeta)} = \frac{d\varphi}{d(y, z)} \frac{d(y, z)}{d(\eta, \zeta)} + \frac{d\varphi}{d(z, x)} \frac{d(z, x)}{d(\eta, \zeta)} + \frac{d\varphi}{d(x, y)} \frac{d(x, y)}{d(\eta, \zeta)} \\ \frac{d\varphi}{d(\zeta, \xi)} = \frac{d\varphi}{d(y, z)} \frac{d(y, z)}{d(\zeta, \xi)} + \frac{d\varphi}{d(z, x)} \frac{d(z, x)}{d(\zeta, \xi)} + \frac{d\varphi}{d(x, y)} \frac{d(x, y)}{d(\zeta, \xi)} \\ \frac{d\varphi}{d(\xi, \eta)} = \frac{d\varphi}{d(y, z)} \frac{d(y, z)}{d(\xi, \eta)} + \frac{d\varphi}{d(z, x)} \frac{d(z, x)}{d(\xi, \eta)} + \frac{d\varphi}{d(x, y)} \frac{d(x, y)}{d(\xi, \eta)}. \end{cases}$$

ART. III.

1. Se $\varphi | [L] |$ è una funzione dipendente dalle linee L ed è semplice, posto

$$\frac{d\varphi}{d(y, z)} = P, \quad \frac{d\varphi}{d(z, x)} = Q, \quad \frac{d\varphi}{d(x, y)} = R,$$

avremo

$$\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} = 0.$$

Potremo quindi trovare due funzioni λ e μ di x, y, z le quali soddisfanno alle condizioni

$$(I) \quad \begin{cases} \frac{\partial \lambda}{\partial y} \frac{\partial \mu}{\partial z} - \frac{\partial \lambda}{\partial z} \frac{\partial \mu}{\partial y} = \frac{d(\lambda, \mu)}{d(y, z)} = P \\ \frac{\partial \lambda}{\partial z} \frac{\partial \mu}{\partial x} - \frac{\partial \lambda}{\partial x} \frac{\partial \mu}{\partial z} = \frac{d(\lambda, \mu)}{d(z, x)} = Q \\ \frac{\partial \lambda}{\partial x} \frac{\partial \mu}{\partial y} - \frac{\partial \lambda}{\partial y} \frac{\partial \mu}{\partial x} = \frac{d(\lambda, \mu)}{d(x, y)} = R. \end{cases}$$

A tal fine come è ben noto dalla teoria del moltiplicatore di Jacobi, basterà cominciare dal determinare una funzione μ la quale soddisfi alla condizione

$$P \frac{\partial \mu}{\partial x} + Q \frac{\partial \mu}{\partial y} + R \frac{\partial \mu}{\partial z} = 0$$

e quindi prendere

$$(2) \quad \lambda = \int \frac{1}{\left(\frac{\partial \mu}{\partial z}\right)} (P dy - Q dx) + f(\mu),$$

essendo f una funzione arbitraria (Vedi JACOBI, *Vorl. ueb. Dynamik*, pag. 78).

2. Supponiamo ora di eseguire un cambiamento di variabili e di passare dalle x, y, z alle ξ, η, ζ lasciando inalterate le due funzioni λ e μ . Avremo

$$\begin{aligned} \frac{d(\lambda, \mu)}{d(\eta, \zeta)} &= \frac{d(\lambda, \mu)}{d(y, z)} \frac{d(y, z)}{d(\eta, \zeta)} + \frac{d(\lambda, \mu)}{d(z, x)} \frac{d(z, x)}{d(\eta, \zeta)} + \frac{d(\lambda, \mu)}{d(x, y)} \frac{d(x, y)}{d(\eta, \zeta)} \\ &= P \frac{d(y, z)}{d(\eta, \zeta)} + Q \frac{d(z, x)}{d(\eta, \zeta)} + R \frac{d(x, y)}{d(\eta, \zeta)} = \frac{d\varphi}{d(\eta, \zeta)} = \pi \end{aligned}$$

e analogamente

$$\frac{d(\lambda, \mu)}{d(\zeta, \xi)} = \frac{d\varphi}{d(\zeta, \xi)} = \chi$$

$$\frac{d(\lambda, \mu)}{d(\xi, \eta)} = \frac{d\varphi}{d(\xi, \eta)} = \rho,$$

quindi le due funzioni λ e μ sono collegate alle derivate di φ dalle stesse relazioni, qualunque sia il sistema di coordinate che si sceglie.

3. Prendiamo una superficie qualunque σ e su di essa un sistema di coordinate curvilinee u, v , tali che il quadrato dell'elemento lineare sia

$$ds^2 = E du^2 + 2F du dv + G dv^2$$

e consideriamo $d\varphi/d\sigma$. Avremo

$$\begin{aligned} \frac{d\varphi}{d\sigma} &= P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz = \frac{d(\lambda, \mu)}{d(y, z)} \cos nx \\ &+ \frac{d(\lambda, \mu)}{d(z, x)} \cos ny + \frac{d(\lambda, \mu)}{d(x, y)} \cos nz. \end{aligned}$$

Quindi

$$(3) \quad \frac{d\varphi}{d\sigma} = \frac{1}{\sqrt{EG - F^2}} \frac{d(\lambda, \mu)}{d(u, v)}.$$

4. Dalla formola precedente risulta che se sopra una superficie σ si ha $\lambda = \text{cost}$, oppure $\mu = \text{cost}$, ne viene che $d\varphi/d\sigma = 0$ e quindi φ è costante per tutte le linee della superficie. Dimostriamo ora reciprocamente che se φ è costante per tutte le linee della superficie σ , potremo fare in modo che

una almeno delle due funzioni λ o μ sopra σ abbia un valore costante arbitrario. Infatti se $d\varphi/d\sigma = 0$, avremo:

$$\frac{\partial \lambda}{\partial u} \frac{\partial \mu}{\partial v} - \frac{\partial \lambda}{\partial v} \frac{\partial \mu}{\partial u} = 0.$$

Supponendo che μ non sia costante sopra σ , potremo scrivere:

$$\frac{\left(\frac{\partial \lambda}{\partial u}\right)}{\left(\frac{\partial \mu}{\partial u}\right)} = \frac{\left(\frac{\partial \lambda}{\partial v}\right)}{\left(\frac{\partial \mu}{\partial v}\right)}$$

e quindi lungo σ sarà

$$\lambda = f(\mu).$$

Ne segue che se invece di λ prendiamo

$$\lambda' = \lambda - f(\mu) + C$$

(con C costante arbitraria) il che è permesso (vedi Art. III. § 1), avremo che λ' avrà sopra σ il valore costante C .

5. Poniamo

$$\lambda \frac{\partial \mu}{\partial x} = a \quad , \quad \lambda \frac{\partial \mu}{\partial y} = b \quad , \quad \lambda \frac{\partial \mu}{\partial z} = c,$$

avremo:

$$\frac{\partial c}{\partial y} - \frac{\partial b}{\partial z} = P \quad , \quad \frac{\partial a}{\partial z} - \frac{\partial c}{\partial x} = Q \quad , \quad \frac{\partial b}{\partial x} - \frac{\partial a}{\partial y} = R,$$

quindi presa una superficie σ limitata dalla linea L , si otterrà:

$$\begin{aligned} \varphi | [L] | &= \int_{\sigma} (P \cos nx + Q \cos ny + R \cos nz) d\sigma \\ &= \int_{\sigma} \left\{ \left(\frac{\partial c}{\partial y} - \frac{\partial b}{\partial z} \right) \cos nx + \left(\frac{\partial a}{\partial z} - \frac{\partial c}{\partial x} \right) \cos ny + \left(\frac{\partial b}{\partial x} - \frac{\partial a}{\partial y} \right) \cos nz \right\} d\sigma \end{aligned}$$

e applicando il teorema di Stokes

$$\varphi | [L] | = \int_L (a dx + b dy + c dz) = \int_L \lambda d\mu.$$