

2. Семенчук, В.Н. Конечные группы с \mathfrak{F} -абнормальными или \mathfrak{F} -субнормальными подгруппами / В.Н. Семенчук // Математические заметки. – 1994. – Т. 56, № 6. – С. 111–115.
3. Шеметков, Л.А. Формации конечных групп / Л.А. Шеметков. – М.: Наука, 1978. – 267 с.

S.N. Shevchuk, V.N. Semenchuk. Finite Groups Every Primary Subgroup of which is Either \mathfrak{F} -subnormal or \mathfrak{F} -abnormal

We have studied finite groups in which every primary subgroups is either \mathfrak{F} -subnormal or \mathfrak{F} -abnormal. In particular, the full description of such groups in the case $\mathfrak{F} = \mathcal{N}$ $\mathfrak{F} = \mathfrak{S}_{p'}\mathfrak{S}_p$, $\mathfrak{F} = \mathfrak{S}_p\mathfrak{S}_{p'}$ is obtained.

УДК 513.82

А.А. Юдов, Е.Е. Гурская

ГЕОДЕЗИЧЕСКИЕ ЛИНИИ КАНОНИЧЕСКОЙ СВЯЗНОСТИ В РЕДУКТИВНЫХ ОДНОРОДНЫХ ПРОСТРАНСТВАХ

В работе изучаются канонические связности в редуктивных однородных пространствах G/G_i , где G – группа Ли движений пространства 2R_4 , G_i – подгруппа Ли группы Ли вращений этого пространства. Строятся модели таких пространств и находятся геодезические линии канонической связности. Построенные геодезические линии полностью характеризуют каноническую связность.

Рассмотрим четырехмерное псевдоевклидово пространство нулевой сигнатуры – пространство 2R_4 и группу Ли G движений этого пространства.

Представим пространство 2R_4 в виде однородного φ -пространства В.И. Ведерникова.

Рассмотрим следующий эндоморфизм φ группы G :

$$\varphi: G \rightarrow G: \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & A \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix}.$$

При помощи эндоморфизма φ построим φ -пространство X по правилу:

$$X = \{a\varphi(a^{-1}) \mid a \in G\}$$

В этом множестве X транзитивно действует группа G :

$$(G, X) \rightarrow X: (g, a\varphi(a^{-1})) \rightarrow g a\varphi(a^{-1})\varphi(g^{-1})$$

Следовательно, X становится однородным пространством со структурной группой G . Непосредственным вычислением получаем, что множество X состоит из элементов вида:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ t_1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ t_2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ t_3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ t_4 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \right\} \equiv \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & \varepsilon \end{pmatrix} \right\}, \text{ где } \varepsilon = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Группа стационарности H элемента $O = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$, где $O \in X$, совпадает

с множеством всех φ -неподвижных элементов группы G , т.е. с множеством:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & & & & \\ 0 & & A & & \\ 0 & & & & \\ 0 & & & & \end{pmatrix} \right\}.$$

Имеет место

Теорема 1. G – пространства 2R_4 X , G/H изоморфны, причём G -изоморфизм задаётся отображениями:

$$\delta, \psi : \begin{pmatrix} 1 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \xrightarrow{\delta} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ x_1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ x_2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ x_3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ x_4 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\psi} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ x_1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ x_2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ x_3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ x_4 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} H.$$

Рассмотрим для модели ϕ -пространства X формулы канонической проекции:

$$\pi : G \rightarrow X \equiv G/H : a \rightarrow aH,$$

$$\pi : G \rightarrow G/H \equiv X : \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & A \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & A \end{pmatrix} H = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & E \end{pmatrix} H \equiv \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & E \end{pmatrix} \in X$$

и её дифференциал:

$$d\pi_{|e} : \bar{G} \rightarrow T_{\pi(e)}(G/H) : \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \tau & B \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \tau & 0 \end{pmatrix}.$$

Сформулируем следующую теорему А.С. Понтрягина:

Теорема 2. [3, с. 156]. Пусть G – непрерывная транзитивная группа преобразований топологического пространства Γ и α – некоторая фиксированная точка пространства Γ . Обозначим через $\psi(\xi)$ множество всех элементов $x \in G$, удовлетворяющих условию $x^*(\alpha) = \xi$. Оказывается, что $H_\alpha = \psi(\alpha)$ есть подгруппа топологической группы G , ψ есть взаимно однозначное отображение множества Γ на множество G/H_α левых смежных классов. Оказывается, что ψ^{-1} есть непрерывное отображение пространства G/H на пространство Γ . Пусть ϕ – тождественное отображение группы G на себя. Если пространства G и Γ локально бикомпактны и пространство G представимо как сумма счётного множества своих бикомпактных подмножеств, то пара ϕ, ψ есть подобие пары G, Γ на пару $G, G/H_\alpha$.

Введем следующие определения.

Определение 1. Образом стационарности подгруппы K группы G называется совокупность D фигур пространства 2R_4 и ему соответствующего векторного пространства 2E_4 таких, что группе K принадлежат те и только те преобразования, при которых каждая из фигур совокупности D инвариантна.

Определение 2. Упорядоченная совокупность фигур пространства 2R_4 называется флагом, если все фигуры этой совокупности являются k -плоскостями ($k = 0, 1, 2, 3, 4$) пространства 2R_4 , причем каждая последующая плоскость содержится в предыдущей.

Флаг выписывается в порядке убывания размерности элементов.

Все подгруппы Ли группы Ли H , имеющие флаговые образы стационарности, перечислены в работе [2].

Ниже приведены все такие подгруппы Ли группы Ли H , причем подгруппы Ли задаются своими алгебрами Ли:

$$\bar{G}_1 = \{i_{10}\}, \text{ о.с. – точечно-неподвижная евклидова плоскость } \overset{\circ}{R}_2.$$

$$\bar{G}_2 = \{i_5\}, \text{ о.с. – точечно-неподвижная мнимоевклидова плоскость } \overset{\circ}{R}_2.$$

$$\bar{G}_3 = \{i_6\}, \text{ о.с. – точечно-неподвижная псевдоевклидова плоскость } \overset{\circ}{R}_2.$$

$\bar{G}_4 = \{i_8 - i_{10}\}$, о.с. – точечно-неподвижная полуевклидова плоскость R_2^1 .

$\bar{G}_5 = \{i_5 - i_7\}$, о.с. – точечно-неподвижная полумнимоевклидова плоскость R_2^1 .

$\bar{G}_6 = \{i_5 - i_7 - i_8 + i_{10}\}$, о.с. – точечно-неподвижная изотропная плоскость R_2^2 .

$\bar{G}_{14} = \{i_5, i_{10}\}$, о.с. – обобщенный флаг $\{R_2, R_0\}$.

$\bar{G}_{15} = \{i_6, i_9\}$, о.с. – флаг $\{R_2, R_0\}$.

$\bar{G}_{16} = \{i_9, i_8 - i_{10}\}$, о.с. – флаг $\{R_2^1, R_1, R_0\}$.

$\bar{G}_{17} = \{i_9, i_5 - i_7\}$, о.с. – флаг $\{R_2^1, R_1, R_0\}$.

$\bar{G}_{18} = \{i_5 - i_7, i_8 - i_{10}\}$, о.с. – флаг $\{R_2^1, R_1^1, R_0\}$.

$\bar{G}_{27} = \{i_8, i_9, i_{10}\}$, о.с. – флаг $\{R_1, R_0\}$.

$\bar{G}_{28} = \{i_5, i_7, i_9\}$, о.с. – флаг $\{R_1, R_0\}$.

$\bar{G}_{29} = \{i_6, i_5 - i_7, i_8 - i_{10}\}$, о.с. – точечно-неподвижная изотропная прямая R_1^1 .

$\bar{G}_{30} = \{i_9, i_5 - i_7, i_8 - i_{10}\}$, о.с. – флаг $\{R_2^1, R_0\}$.

$\bar{G}_{36} = \{i_6, i_9, i_5 - i_7, i_8 - i_{10}\}$, о.с. – флаг $\{R_1^1, R_0\}$.

$\bar{G}_{40} = \{i_6, i_9, i_5 - i_7, i_5 - i_{10}, i_8 - i_{10}\}$, о.с. – флаг $\{R_2^2, R_0\}$.

$H = \{i_5, i_6, i_7, i_8, i_9, i_{10}\}$, о.с. – точка R_0 .

Будем рассматривать каноническую связность на редуцированном однородном пространстве [1, гл.11]. Следующая теорема обосновывает существование связности, инвариантной под действием левых сдвигов группы Ли G на редуцированном однородном пространстве G/H .

Теорема 3. [1, с. 104]. Пусть G – связная группа Ли, а H – её замкнутая подгруппа. Пусть \bar{G} и \bar{H} – алгебры Ли для G и H соответственно.

(1) Если существует подпространство t в \bar{G} такое, что $\bar{G} = \bar{H} + t$ (прямая сумма) и $ad(H)t = t$, то \bar{H} -компонента ω канонической 1-формы θ в G по отношению к разложению $\bar{G} = \bar{H} + t$ определяет связность в расслоении $G (G/H, H)$, инвариантную под действием левых сдвигов из G .

(2) Обратное, любая связность в $G (G/H, H)$, инвариантная под действием левых сдвигов из G (если она существует), определяет такое разложение $\bar{G} = \bar{H} + t$ и может быть получена так, как это описано в (1).

Инвариантная связность в главном расслоении $P(M, G) = G (G/H, H)$, заданная теоремой 3, называется канонической связностью.

Согласно теореме Понтрягина, однородное пространство задается как множество точек-образов начальной точки (опорного элемента). В качестве опорного элемента для пространства G/G_i будем брать образ стационарности подгруппы Ли G_i .

Имеет место теорема.

Теорема 4. [1, с.180]. Пусть G/H редуцированное однородное пространство и t – редуцированное дополнение. Для канонической связности этого пространства выполняются следующие условия:

- 1) для каждого $X \in \mathfrak{m}$ пусть $f_t = \exp(t) X$ в G и $x_t = f_t(o)$, где o – начальный элемент однородного пространства G/H . Тогда параллельный перенос касательных векторов в o вдоль кривой x_t , $0 \leq t \leq s$, совпадает с дифференциалом от f_s , действующим на G/H ;
- 2) для каждого $X \in \mathfrak{m}$ кривая $x_t = f_t(o)$ есть геодезическая. Обратно, каждая геодезическая, исходящая из o , имеет вид $f_t(o)$ для некоторого $X \in \mathfrak{m}$;
- 3) каноническая связность полна.

Среди однородных редуктивных пространств с двумерными группами стационарности флаговый образ стационарности имеют группы G_{14} и G_{15} : (R_2, R_0) и $({}^1R_2, R_0)$ соответственно. Будем задавать 2R_4 как ϕ -пространство. Тогда евклидова плоскость, точка R_0 (начало координат) и псевдоевклидова плоскость будут задаваться соответственно матрицами:

$$R_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \lambda & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \mu & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; R_0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; {}^1R_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \lambda & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ \mu & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Рассмотрим редуктивные однородные пространства G/G_{14} , G/G_{15} . Редуктивные дополнения для них имеют соответственно вид: $\{i_1, i_2, i_3, i_4, i_6, i_7, i_8, i_9\}$; $\{i_1, i_2, i_3, i_4, i_5, i_7, i_8, i_{10}\}$.

Однопараметрическая группа Ли, соответствующая оператору i_k ($k=1, 2, 3 \dots 10$), состоит из элементов вида:

$$e^{ti_k} = E + ti_k + \frac{t^2 i_k^2}{2!} + \frac{t^3 i_k^3}{3!} + \dots \quad (1)$$

Приведем пример нахождения геодезических линий на примере оператора i_5 .

$$i_5 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; i_5^2 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; i_5^3 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; i_5^4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Исходя из формулы (1) получим:

$$\begin{aligned} e^{ti_5} &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} + \frac{t^2}{2} \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} + \frac{t^3}{6} \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} + \dots = \\ &= \begin{bmatrix} 1 - \frac{t^2}{2} + \frac{t^4}{24} - \dots & t - \frac{t^3}{6} + \dots & 0 & 0 \\ -t + \frac{t^3}{6} - \dots & 1 - \frac{t^2}{2} + \frac{t^4}{24} - \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos t & \sin t & 0 & 0 \\ -\sin t & \cos t & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; \\ e^{-ti_5} &= \begin{bmatrix} \cos t & -\sin t & 0 & 0 \\ \sin t & \cos t & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ – обратная матрица.} \end{aligned}$$

Начальную точку однородного пространства G/G_{15} будем задавать с помощью

матрицы вида
$$\left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right],$$
 где левый верхний блок задает точку R_0 ,

а правый нижний блок при произвольных λ, μ задает псевдоевклидову плоскость. Элемент группы $e^{t i_5}$ действует одновременно на точку и плоскость и определяет таким образом траекторию флага (геодезическую линию).

Геодезические линии, соответствующие оператору i_5 , имеют, таким образом, вид:

$$\begin{aligned} & \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos t & \sin t & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\sin t & \cos t & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \cos t & \sin t & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\sin t & \cos t & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \times \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \times \\ & \times \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos t & -\sin t & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sin t & \cos t & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \cos t & -\sin t & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \sin t & \cos t & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda \cos t & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\lambda \sin t & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \end{aligned}$$

Аналогично получаем геодезические линии, соответствующие остальным операторам:

$$i_7 = i_7^3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}; \quad i_7^2 = i_7^4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; \quad e^{t i_7} = \begin{bmatrix} \operatorname{cht} & 0 & 0 & \operatorname{sht} \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ \operatorname{sht} & 0 & 0 & \operatorname{cht} \end{bmatrix}; \quad e^{-t i_7} = \begin{bmatrix} \operatorname{cht} & 0 & 0 & -\operatorname{sht} \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -\operatorname{sht} & 0 & 0 & \operatorname{cht} \end{bmatrix}.$$

Геодезические линии, соответствующие операторам $i_7, i_8, i_{10}, i_1, i_2, i_3, i_4$, имеют вид:

$$\left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda \operatorname{cht} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda \operatorname{sht} & 0 & 0 \end{array} \right]; \quad \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu \operatorname{sht} & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu \operatorname{cht} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]; \quad \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu \cos t & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\mu \sin t & 0 & 0 \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ t & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]; \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ t & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \mu & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \text{соответственно.}$$

Геодезические линии, соответствующие линейным комбинациям базисных векторов из редуктивного дополнения, получаются в соответствии со свойствами отображения \exp в результате перемножения матриц, полученных для базисных операторов. Таким образом, получены всевозможные геодезические линии рассматриваемых редуктивных однородных пространств (Теорема 3, усл. 2).

Аналогичные задачи решены для редуктивных однородных пространств с одномерной, трехмерной и четырехмерной группами стационарности О.Н. Курочкой, Н.В. Пугач.

Имеет место следующая теорема.

Теорема 5. *Параметр t на вышеопределенных геодезических линиях является каноническим.*

Доказательство.

Параметр t на геодезической $x_i = x_i(t)$, для которого $\frac{dx_i}{dt}$ есть параллельно переносимый касательный вектор, называется каноническим параметром. Согласно теореме Номидзу и Кобаяси (Теорема 3, усл.1), параллельный перенос касательных векторов вдоль кривой $x(t)$ совпадает с дифференциалом от T_s , где T_s – движение в рассматриваемом однородном пространстве, индуцированное левыми сдвигами фундаментальной группы. Имеет место формула $\pi^*L_s = T_s^* \pi$ и, соответственно, для дифференциалов: $d\pi^*dL_s = dT_s^*d\pi$. Для однопараметрической подгруппы $e^{t i_k}$ вектор i_k является параллельно переносимым при помощи dL_s касательным вектором. Касательный вектор геодезической линии $x_i = x_i(t) = \pi(e^{t i_k})$ также переносится параллельно вдоль геодезической в силу задания движений в однородном пространстве. Теорема 5 доказана.

Имеют место теоремы.

Теорема 6. [4, с. 424]. *Линейная связность без кручения полностью определяется заданием геодезических линий и канонических параметров на них.*

Тензоры кручения T канонической связности в однородных пространствах G/G_{14} , G/G_{15} равны нулю. Учитывая теорему 6, получаем следующую теорему:

Теорема 7. *Геодезические линии, полученные выше, полностью характеризуют каноническую связность в редуктивных однородных пространствах G/G_{14} , G/G_{15} .*

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Кобаяси, Ш. Основы дифференциальной геометрии: в 2 т. / Ш. Кобаяси, К. Номидзу. – М.: Наука, 1981. – Т. 2. – 413 с.
2. Курочка, О. Н. Подгруппы группы движений четырехмерного псевдо-евклидова пространства 2R_4 нулевой сигнатуры, имеющие флаговый образ стационарности / О. Н. Курочка // Вестник БрГУ. – 2002. – № 6. – С. 18–28.