
BOLLETTINO UNIONE MATEMATICA ITALIANA

FRANCESCO SBRANA

Sull'equazione differenziale del moltiplicatore di Jacobi

*Bollettino dell'Unione Matematica Italiana, Serie
1, Vol. 5 (1926), n.5, p. 219–220.*

Unione Matematica Italiana

<http://www.bdim.eu/item?id=BUMI_1926_1_5_5_219_0>

L'utilizzo e la stampa di questo documento digitale è consentito liberamente per motivi di ricerca e studio. Non è consentito l'utilizzo dello stesso per motivi commerciali. Tutte le copie di questo documento devono riportare questo avvertimento.

*Articolo digitalizzato nel quadro del programma
bdim (Biblioteca Digitale Italiana di Matematica)
SIMAI & UMI*

<http://www.bdim.eu/>

Bollettino dell'Unione Matematica Italiana, Unione
Matematica Italiana, 1926.

Sull'equazione differenziale del moltiplicatore di Jacobi.

Nota di FRANCESCO SBRANA (a Genova).

È noto che per l'integrazione del sistema di equazioni differenziali

$$(1) \quad \frac{dx_1}{X_1} = \frac{dx_2}{X_2} = \dots = \frac{dx_n}{X_n},$$

dove X_1, X_2, \dots, X_n sono funzioni note delle variabili x_1, x_2, \dots, x_n , ha interesse la considerazione di una funzione M , detta moltiplicatore di JACOBI, che verifica l'equazione alle derivate parziali

$$(2) \quad \sum_1^n \frac{\partial(MX_i)}{\partial x_i} = 0.$$

Questa proprietà del moltiplicatore M è conseguenza di una relazione che intercede tra $n - 1$ integrali indipendenti delle (1). Se $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_{n-1}$ formano un sistema di tali integrali, e si rappresentano con $\Delta_1, \Delta_2, \dots, \Delta_n$ i minori di ordine n della matrice jacobiana

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial\theta_1}{\partial x_1} & \frac{\partial\theta_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial\theta_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial\theta_2}{\partial x_1} & \frac{\partial\theta_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial\theta_2}{\partial x_n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{\partial\theta_{n-1}}{\partial x_1} & \frac{\partial\theta_{n-1}}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial\theta_{n-1}}{\partial x_n} \end{vmatrix},$$

la relazione accennata è la seguente:

$$(3) \quad \sum_1^n \frac{\partial\Delta_i}{\partial x_i} = 0.$$

A questa si giunge di solito con un ragionamento alquanto laborioso ⁽¹⁾.

Non so se sia stato osservato che la (3) è conseguenza dell'altra

$$(4) \quad \sum_1^n K_{im} = 0,$$

(1) Cfr. APPELL, *Traité de Mécanique rat.*, T. 2ème, 1911, p. 443 e seguenti.

nella quale $K_{i,m}$ è il determinante ottenuto da Δ_i derivando rapporto a x_i gli elementi dell' m^{esima} orizzontale, e lasciando invariati tutti i rimanenti.

La dimostrazione della (4) è immediata. Supposto, per semplicità, $m = 1$, e posto

$$S = \sum_1^n K_{i,1},$$

è evidente che S è una funzione lineare e omogenea delle derivate seconde miste di θ_1 . Se i ed l sono due interi differenti, compresi tra uno ed n , $\frac{\partial^2 \theta_1}{\partial x_i \partial x_l}$ compare, una volta sola, in $K_{i,1}$, e in $K_{l,1}$. Si scorge poi subito che il coefficiente di questa derivata in $K_{i,1}$ è uguale in valore assoluto, e di segno opposto, al coefficiente della derivata stessa in $K_{l,1}$.

Genova, 17 luglio 1926.