

# RENDICONTI *del* SEMINARIO MATEMATICO *della* UNIVERSITÀ DI PADOVA

G. CARICATO

## **Formulazione relativa delle leggi di evoluzione di un sistema continuo in relatività generale. Nota II**

*Rendiconti del Seminario Matematico della Università di Padova*,  
tome 71 (1984), p. 239-247

[http://www.numdam.org/item?id=RSMUP\\_1984\\_\\_71\\_\\_239\\_0](http://www.numdam.org/item?id=RSMUP_1984__71__239_0)

© Rendiconti del Seminario Matematico della Università di Padova, 1984, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Rendiconti del Seminario Matematico della Università di Padova » (<http://rendiconti.math.unipd.it/>) implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

*Article numérisé dans le cadre du programme  
Numérisation de documents anciens mathématiques*  
<http://www.numdam.org/>

## Formulazione relativa delle leggi di evoluzione di un sistema continuo in Relatività generale. Nota II.

G. CARICATO (\*)

### 1. Introduzione.

In una recente Nota col medesimo titolo, inserita nel volume dedicato al prof. G. Grioli in occasione del suo 70° compleanno [1], ho iniziato lo studio sistematico dell'evoluzione relativistica di un sistema continuo a trasformazioni reversibili  $S$  rispetto a un determinato riferimento fisico. Scelta la congruenza  $\{L\}$  delle linee d'universo delle particelle del continuo medesimo per rappresentare un riferimento fisico, e introdotto in un intorno di ogni particella  $P$  un riferimento (locale) di moto incipiente

$$R_P: \{\tilde{e}_\varrho \equiv \tilde{\partial}_\varrho P, \varrho = 1, 2, 3, \mathbf{e}_4 = \partial_4 P\}$$

ho precisato in qual modo è possibile definire nella generica configurazione  $C$  di  $S$  uno stress come campo di tensori doppi simmetrici, puramente spaziale, dello spaziotempo  $V_4$ . Ho indicato con  $X^{hk}$  le componenti controvarianti in coordinate euleriane di tale stress, e con  $Y^{hk}$  le analoghe componenti in coordinate lagrangiane. Ricordo anche che le coordinate lagrangiane introdotte hanno il pregio di essere adattate al riferimento fisico  $\{L\}$ .

Poi, limitatamente ai continui dentro i quali fra elementi contigui non avvengono scambi termici, ho scritto il corrispondente tensore

(\*) Indirizzo dell'A.: Istituto Matematico G. Castelnuovo, Città Universitaria, Piazzale A. Moro, 00185 Roma.

energetico materiale, ed ho imposto ad esso la condizione di conservazione, che ora richiamo in coordinate lagrangiane (cfr. [1] (3.2)):

$$(1.1) \quad \nabla_k \dot{T}^{hk} \equiv \nabla_k \left[ c^2 \mu \left( 1 + \frac{w}{c^2} \right) \dot{u}^h \dot{u}^k + Y^{hk} \right] = 0.$$

La proiezione spaziale di questa equazione mi ha permesso di dedurre l'equazione vettoriale indefinita (cfr. [1], (3.13))

$$(1.2) \quad \mu \left( 1 + \frac{w}{c^2} \right) \mathbf{A} = - \dot{C}_\tau Y^{\tau e} \tilde{\mathbf{e}}_e - \tilde{\nabla}_\tau Y^{\tau e} \cdot \tilde{\mathbf{e}}_e \quad \forall P \in \mathcal{C}$$

che ho anche chiamato l'*equazione fondamentale della meccanica relativistica dei continui*, nonché le condizioni al contorno (cfr. [1], (3.21))

$$(1.3) \quad Y^{\lambda\tau} \tilde{n}_\tau = \dot{f}^h(Q) \quad \forall Q \in \partial\mathcal{C}$$

$\dot{f}(Q)$  essendo la proiezione spaziale del 4-vettore  $\mathbf{F}(Q)$  che rappresenta la 4-forza agente sul generico evento  $Q$  della frontiera  $\partial\mathcal{C}$  della configurazione  $\mathcal{C}$ .

## 2. Equazione simbolica della meccanica relativistica dei continui.

Tenendo presenti l'equazione fondamentale (1.2) e le condizioni al contorno (1.3), introduciamo i campi vettoriali

$$(2.1) \quad \begin{cases} \mathbf{V}(P) \equiv -\mu \left( 1 + \frac{w}{c^2} \right) c^2 \dot{C}^e \tilde{\mathbf{e}}_e - \tilde{\nabla}_\sigma Y^{e\sigma} \tilde{\mathbf{e}}_e - \dot{C}_\lambda Y^{\lambda e} \tilde{\mathbf{e}}_e & \forall P \in \mathcal{C} \\ \mathbf{W}(Q) \equiv \mathbf{f} - \Phi^e \tilde{n}_e & \forall Q \in \partial\mathcal{C} \end{cases}$$

e prendiamo in esame il funzionale

$$(2.2) \quad J(\mathbf{z}) \equiv \int_{\mathcal{C}} \mathbf{V} \cdot \mathbf{z} d\mathcal{C} + \int_{\partial\mathcal{C}} \mathbf{W} \cdot \mathbf{z} d\partial\mathcal{C}$$

$\mathbf{z}$  essendo un arbitrario campo vettoriale regolare definito in  $\mathcal{C}$ . In virtù dell'equazione (1.2) e delle condizioni al contorno (1.3)  $J(\mathbf{z})$  è nullo comunque sia scelto il campo di vettori  $\mathbf{z}$ ; viceversa se il fun-

zionale  $J(\mathbf{z})$  risulta nullo per ogni scelta del campo di vettori regolari  $\mathbf{z}$ , necessariamente sussistono le equazioni

$$(2.3) \quad \begin{cases} \mathbf{V}(P) = 0 & \forall P \in \mathbb{C} \\ \mathbf{W}(Q) = 0 & \forall Q \in \partial\mathbb{C} . \end{cases}$$

La dimostrazione di questo risultato è immediata, come nel caso classico, procedendo per assurdo e sfruttando la continuità dei vettori  $\mathbf{V}(P)$  e  $\mathbf{W}(Q)$  nei rispettivi campi di esistenza (cfr. per es. [2], cap. V, § 1). Se sostituiamo in (2.2) a  $\mathbf{V}$  e  $\mathbf{W}$  le corrispondenti espressioni (2.1), e teniamo conto delle identità (cfr. per es. [3], II.3, IV.2)

$$(2.4) \quad \begin{cases} \tilde{\partial}_e \log \sqrt{\tilde{\gamma}} = \tilde{\Gamma}_e^\sigma{}_\sigma, & \tilde{\partial}_e \tilde{\mathbf{e}}_\tau = \tilde{\Gamma}_e^\lambda{}_\tau \cdot \tilde{\mathbf{e}}_\lambda \\ \frac{1}{\sqrt{\tilde{\gamma}}} \tilde{\partial}_e (\sqrt{\tilde{\gamma}} \tilde{\Phi}^e) = \tilde{\nabla}_e Y^{e\tau} \cdot \tilde{\mathbf{e}}_\tau \end{cases}$$

l'equazione

$$(2.5) \quad J(\mathbf{z}) = 0$$

assume la forma

$$(2.6) \quad J(\mathbf{z}) \equiv - \int_{\mathbb{C}} \mu \left( 1 + \frac{w}{c^2} \right) \mathbf{A} \cdot \mathbf{z} d\mathbb{C} - \int_{\mathbb{C}} \frac{1}{\sqrt{\tilde{\gamma}}} \tilde{\partial}_e (\sqrt{\tilde{\gamma}} \tilde{\Phi}^e) \cdot \mathbf{z} d\mathbb{C} + \\ - \int_{\mathbb{C}} \dot{C}_\lambda Y^{\lambda e} \tilde{z}_e d\mathbb{C} + \int_{\partial\mathbb{C}} \mathbf{f} \cdot \mathbf{z} d\partial\mathbb{C} - \int_{\mathbb{C}} \tilde{\Phi}^e \tilde{n}_e \cdot \mathbf{z} d\partial\mathbb{C} = 0 .$$

Tenendo conto inoltre della trasformazione seguente (cfr. [3], III.4.)

$$\int_{\mathbb{C}} \frac{1}{\sqrt{\tilde{\gamma}}} \tilde{\partial}_e (\sqrt{\tilde{\gamma}} \tilde{\Phi}^e) \cdot \mathbf{z} d\mathbb{C} = \int_{\mathbb{C}} \frac{1}{\sqrt{\tilde{\gamma}}} \tilde{\partial}_e (\sqrt{\tilde{\gamma}} \tilde{\Phi}^e \cdot \mathbf{z}) d\mathbb{C} - \int_{\mathbb{C}} \tilde{\Phi}^e \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z} \cdot d\mathbb{C} = \\ = - \int_{\partial\mathbb{C}} \tilde{\Phi}^e \cdot \mathbf{z} \tilde{n}_e d\partial\mathbb{C} - \int_{\mathbb{C}} \tilde{\Phi}^e \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z} d\mathbb{C} ,$$

l'equazione (2.6) diventa

$$(2.7) \quad J(\mathbf{z}) \equiv - \int_{\mathcal{C}} \mu \left( 1 + \frac{w}{c^2} \right) \mathbf{A} \cdot \mathbf{z} \, d\mathcal{C} + \int_{\mathcal{C}} \Phi^e \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z} \, d\mathcal{C} + \\ - \int_{\mathcal{C}} \dot{C}_\lambda Y^{\lambda\sigma} \tilde{z}_\sigma \, d\mathcal{C} + \int_{\partial\mathcal{C}} \mathbf{f} \cdot \mathbf{z} \, d\partial\mathcal{C} = 0.$$

Attribuiamo ora a  $\mathbf{z}$  il significato di un arbitrario spostamento infinitesimo

$$(2.8) \quad \mathbf{z} \equiv \mathbf{u} \, dy^4 + dP = \dot{u}^4 \partial_4 P \cdot dy^4 + dy^\tau \tilde{\mathbf{e}}_\tau$$

e costatiamo quale forma assume l'equazione scalare (2.7). A tale scopo esaminiamo innanzitutto come si trasforma il 2° integrale che compare in (2.7) in virtù della simmetria del tensore stress  $Y^{\sigma\tau}$ : otteniamo

$$(2.9) \quad \int_{\mathcal{C}} \Phi^e \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z} \, d\mathcal{C} = \int_{\mathcal{C}} Y^{e\lambda} \tilde{\mathbf{e}}_\lambda \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z} \, d\mathcal{C} = \frac{1}{2} \int_{\mathcal{C}} Y^{e\lambda} (\tilde{\mathbf{e}}_e \cdot \tilde{\partial}_\lambda \mathbf{z} + \tilde{\mathbf{e}}_\lambda \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z}) \, d\mathcal{C};$$

attribuendo a  $\mathbf{z}$  l'espressione (2.8) veniamo ad avere

$$(2.10) \quad Y^{e\sigma} (\tilde{\mathbf{e}}_e \cdot \tilde{\partial}_\sigma \mathbf{z} + \tilde{\mathbf{e}}_\sigma \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z}) = \\ = Y^{e\sigma} [\mathbf{e}_e \cdot \dot{u}^4 \tilde{\partial}_\sigma \partial_4 P + \tilde{\mathbf{e}}_\sigma \cdot \dot{u}^4 \tilde{\partial}_e \partial_4 P] \, dy^4 + Y^{e\sigma} [\tilde{\mathbf{e}}_e \cdot \tilde{\partial}_\sigma \tilde{\mathbf{e}}_\tau + \tilde{\mathbf{e}}_\sigma \cdot \tilde{\partial}_e \tilde{\mathbf{e}}_\tau] \, dy^\tau.$$

Poichè valgono le identità

$$(2.11) \quad \tilde{\partial}_\sigma \partial_4 P \cdot \tilde{\mathbf{e}}_e = \partial_4 \tilde{\partial}_\sigma P \cdot \tilde{\mathbf{e}}_e,$$

l'espressione (2.10) diventa

$$(2.12) \quad Y^{e\sigma} (\tilde{\mathbf{e}}_e \cdot \tilde{\partial}_\sigma \mathbf{z} + \tilde{\mathbf{e}}_\sigma \cdot \tilde{\partial}_e \mathbf{z}) = 2(Y^{e\sigma} \dot{u}^4 \partial_4 \tilde{\mathbf{e}}_{e\sigma} \cdot dy^4 + Y^{e\lambda} \tilde{\Gamma}_e^{\lambda\tau} \, dy^\tau);$$

pertanto l'equazione (2.7) assume la forma

$$(2.13) \quad -\int_{\mathcal{C}} \mu \left(1 + \frac{w}{c^2}\right) A \cdot \dot{d}P \, d\mathcal{C} + dy^4 \int_{\mathcal{C}} Y^{e\sigma} \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{e\sigma} \, d\mathcal{C} + \\ + \int_{\mathcal{C}} Y_{\lambda^e} \dot{F}_e^{\lambda\tau} dy^\tau \, d\mathcal{C} - \int_{\mathcal{C}} Y_{\lambda^e} \dot{C}_e dy^\lambda \, d\mathcal{C} + \int_{\partial\mathcal{C}} f \cdot \dot{d}P \, d\partial\mathcal{C} = 0.$$

Nell'equazione (2.13) cui siamo pervenuti possiamo attribuire ad ognuno degli integrali presenti un preciso senso fisico relativo:

$$(2.14) \quad \partial L^{(m)} \equiv -\int_{\mathcal{C}} \mu \left(1 + \frac{w}{c^2}\right) A \cdot \dot{d}P \, d\mathcal{C} \quad \text{lavoro elementare delle forze d'inerzia;}$$

$$(2.15) \quad \partial L^{(s)} \equiv \int_{\mathcal{C}} f \cdot \dot{d}P \, d\mathcal{C} \quad \text{lavoro elementare delle forze superficiali;}$$

$$(2.16) \quad \partial L^{(i)} \equiv dy^4 \int_{\mathcal{C}} Y^{e\sigma} \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{e\sigma} \, d\mathcal{C} \quad \text{lavoro elementare di deformazione delle forze intime;}$$

$$(2.17) \quad \partial L^{(c)} \equiv \int_{\mathcal{C}} Y_{\lambda^e} \dot{F}_e^{\lambda\tau} dy^\tau \, d\mathcal{C} \quad \text{lavoro elementare complementare;}$$

$$(2.18) \quad \partial L^{(r)} \equiv -\int_{\mathcal{C}} Y_{\lambda^e} \dot{C}_e dy^\lambda \, d\mathcal{C} \quad \text{lavoro elementare delle forze d'interazione.}$$

Di conseguenza l'equazione (2.13) può essere scritta nella forma seguente:

$$(2.19) \quad \partial L^{(m)} + \partial L^{(i)} + \partial L^{(c)} + \partial L^{(r)} + \partial L^{(s)} = 0;$$

la chiameremo l'equazione simbolica della meccanica relativistica dei continui.

### 3. Sistemi a trasformazioni reversibili: equazioni costitutive.

Se teniamo conto del contributo dato dall'equazione (2.19) all'analisi del lavoro delle forze intime in una trasformazione infinitesima di un sistema continuo a trasformazioni reversibili, siamo indotti a tra-

durre il 1° principio della Termodinamica per il generico elemento  $C$  di  $\mathcal{C}$ , nel riferimento locale di moto incipiente  $R_P$ , nella seguente equazione:

$$(3.1) \quad E\mu \partial q \cdot dC = \mu dy^4 \mathcal{L}_u \mathbf{u} \cdot dC + Y^{e\tau} \mathcal{L}_u \dot{\varepsilon}_{e\tau} dy^4 dC$$

ove  $\partial q$  indica la quantità di calore assorbito (in senso algebrico) dall'unità di massa del corpo nel passaggio da una configurazione ad una infinitamente prossima,  $\mathcal{L}_u \mathbf{u} \cdot dy^4$  esprime la corrispondente variazione di energia interna e

$$\partial l^{(4)} \equiv Y^{e\tau} \mathcal{L}_u \dot{\varepsilon}_{e\tau} dy^4$$

il corrispondente lavoro di deformazione delle forze intime per unità di volume. Poichè abbiamo ammesso che il corpo  $S$  sia a trasformazioni reversibili, vale per esso la relazione

$$(3.2) \quad \frac{\partial q}{T} = \mathcal{L}_u s \cdot dy^4 ;$$

di conseguenza per la corrispondente variazione di energia libera

$$\mathcal{F} = u - EsT$$

deduciamo da (3.1) l'equazione

$$(3.3) \quad \mu \dot{u}^4 \partial_4 \mathcal{F} = - Y^{e\tau} \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{e\tau} - E\mu s \dot{u}^4 \partial_4 T .$$

Supposta nota l'energia libera  $\mathcal{F}$ , come funzione caratteristica della struttura del corpo  $S$ , l'equazione (3.3) mostra la dipendenza di  $\mathcal{F}$  dalla variabile evolutiva  $y^4$ , in ogni evento  $P$  di  $\mathcal{C}$ , per il tramite delle caratteristiche lagrangiane di deformazione  $\dot{\varepsilon}_{e\tau}$  e della temperatura assoluta  $T$ . Pertanto l'equazione (3.3), scritta nella forma

$$(3.3)' \quad \mu \left[ \frac{\partial \mathcal{F}}{\partial \dot{\varepsilon}_{e\tau}} \cdot \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{e\tau} + \frac{\partial \mathcal{F}}{\partial T} \dot{u}^4 \partial_4 T \right] = - Y^{e\tau} \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{e\tau} - E\mu s \dot{u}^4 \partial_4 T$$

consente di dedurre le relazioni

$$(3.4) \quad Y^{e\tau} = -\mu \frac{\partial \mathcal{F}}{\partial \dot{\varepsilon}_{e\tau}}, \quad s = -\frac{1}{E} \frac{\partial \mathcal{F}}{\partial T} .$$

Come nel caso classico, il potenziale termodinamico  $\mathcal{F}$  deve verificare il postulato di Helmholtz perchè abbia senso fisico, e deve perciò soddisfare la limitazione

$$(3.5) \quad \frac{\partial^2 \mathcal{F}}{\partial T^2} < 0 .$$

Se, al contrario, supponiamo nota l'energia interna specifica  $u$ , ed esprimiamo la dipendenza di  $u$  dalla variabile  $y^4$  per il tramite delle  $\dot{\varepsilon}_{e\tau}$  e dell'entropia specifica  $s$ , per variazioni infinitesime di  $u$  lungo le linee di corrente, da (3.1) e (3.2) deduciamo l'equazione

$$(3.6) \quad \dot{u}^4 \partial_4 u \cdot dy^4 = - \frac{1}{\mu} Y^{e\tau} \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{e\tau} \cdot dy^4 + ET \dot{u}^4 \partial_4 s \cdot dy^4$$

donde seguono, come da (3.3), le relazioni

$$(3.7) \quad Y^{e\tau} = - \mu \frac{\partial u}{\partial \dot{\varepsilon}_{e\tau}}, \quad T = \frac{1}{E} \frac{\partial u}{\partial s} .$$

Analogamente a ciò che avviene nel caso classico, l'energia interna specifica  $u$  deve soddisfare la limitazione

$$(3.8) \quad \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} > 0 .$$

A questo punto ricordiamoci delle formule (2.17) cui siamo pervenuti nella Nota [1], che per comodità riscriviamo:

$$(3.9) \quad Y^{hr} = \left( \delta_{\varrho}^h - \delta_4^h \frac{\dot{u}_{\varrho}}{\dot{u}_4} \right) \left( \delta_{\tau}^r - \delta_4^r \frac{\dot{u}_{\tau}}{\dot{u}_4} \right) Y^{e\tau} .$$

Sostituendo in esse alle  $Y^{e\tau}$  le corrispondenti espressioni assegnate dalle relazioni (3.4) o (3.7) dedotte poc'anzi, possiamo attribuire alle caratteristiche lagrangiane dello stress  $Y^{hk}$  le rispettive forme

$$(3.10) \quad Y^{hk} = - \mu \left( \delta_{\varrho}^h - \delta_4^h \frac{\dot{u}_{\varrho}}{\dot{u}_4} \right) \left( \delta_{\tau}^k - \delta_4^k \frac{\dot{u}_{\tau}}{\dot{u}_4} \right) \frac{\partial \mathcal{F}}{\partial \dot{\varepsilon}_{\varrho\tau}} \quad \text{per trasformazioni isoterme;}$$

$$(3.11) \quad Y^{hk} = - \mu \left( \delta_{\varrho}^h - \delta_4^h \frac{\dot{u}_{\varrho}}{\dot{u}_4} \right) \left( \delta_{\tau}^k - \delta_4^k \frac{\dot{u}_{\tau}}{\dot{u}_4} \right) \frac{\partial u}{\partial \dot{\varepsilon}_{\varrho\tau}} \quad \text{per trasformazioni isoentropiche .}$$



OSSERVAZIONE. Le equazioni costitutive (3.10), (3.11) ci permettono di completare l'analisi dell'equazione (3.30) ottenuta in [1], che qui riscriviamo:

$$(3.12) \quad \mu \dot{u}^4 \partial_4 w = -\frac{1}{2} Y^{er} \mathcal{L}_u \dot{\gamma}_{er} = -Y^{er} \dot{u}^4 \partial_4 \dot{\varepsilon}_{er}.$$

Ad essa eravamo pervenuti considerando la proiezione temporale dell'equazione di conservazione (3.2)

$$\nabla_k \dot{T}^{hk} = 0.$$

In virtù delle equazioni costitutive (3.10) o (3.11), valide per un sistema continuo a trasformazioni reversibili, possiamo sostituire in (3.12) alle  $Y_{er}$  le espressioni

$$(3.13) \quad Y^{er} = -\mu \frac{\partial w}{\partial \dot{\varepsilon}_{er}}$$

intendendo  $w$  coincidente con  $\mathcal{F}$  nelle trasformazioni isoterme e con  $u$  nelle trasformazioni adiabatiche. Ne consegue l'identità

$$(3.14) \quad \mu \dot{u}^4 \partial_4 w = \mu \dot{u}^4 \frac{\partial w}{\partial \dot{\varepsilon}_{er}} \cdot \frac{\partial \dot{\varepsilon}_{er}}{\partial y^4} = \mu \dot{u}^4 \frac{\partial w}{\partial y^4}.$$

Pertanto la proiezione temporale (3.12) nel caso di un sistema continuo a trasformazioni reversibili si riduce a una identità.

#### 4. Qualche cenno sul problema di evoluzione.

Nel dedurre l'equazione fondamentale (3.3) nella Nota [1] e l'equazione simbolica (2.19) nonché le equazioni costitutive (3.10), (3.11) in questa Nota, abbiamo supposto che la struttura metrica dello spazio tempo  $V_4$  e il campo di vettori  $u^h$  fossero noti. Ma in realtà struttura metrica di  $V_4$ , riferimento fisico  $\{L\}$  e leggi finite di evoluzione del sistema  $S$  sono intimamente connessi fra loro sì che la conoscenza effettiva delle leggi finite di evoluzione del corpo  $S$  implica la conoscenza del campo di vettori  $u^h$  e della metrica di  $V_4$ , e viceversa.

Pertanto la risoluzione del problema di evoluzione del corpo  $S$  in Relatività generale esige che accanto alle equazioni evolutive stabilite

sia posto il sistema di equazioni gravitazionali einsteiniane; e il complesso di equazioni atte a studiare l'evoluzione del continuo  $\mathcal{S}$  viene ad essere così il seguente:

$$(4.1) \quad \left\{ \begin{array}{l} \dot{R}_{hk} - \frac{1}{2} R \dot{g}_{hk} = -\chi \left[ c^2 \mu \left( 1 + \frac{w}{c^2} \right) \dot{u}_h \dot{u}_k + Y_{hk} \right], \\ \quad \quad \quad [\mu(c^2 + w) \delta_e^r + Y_e^r] \dot{u}^s \nabla_4 \dot{u}_r = -\tilde{\nabla}_\tau Y_{e\tau}, \\ Y^{e\tau} = -\mu \frac{\partial w}{\partial \dot{\varepsilon}_{e\tau}}, \quad \mu \sqrt{\frac{\dot{\gamma}}{m}} = \dot{\mu}, \quad \dot{\varepsilon}_{e\tau} = \frac{1}{2} (\dot{\gamma}_{e\tau} - m_{e\tau}). \end{array} \right.$$

Tenendo presente che la configurazione di riferimento dev'essere supposta nota, e che quindi sia la densità  $\mu^*$  sia il tensore  $m_{hk}$  sono da ritenere assegnati, come è da supporre assegnata la funzione energetica  $w$ , caratteristica della struttura materiale del corpo, le incognite essenziali presenti nel sistema di equazioni (4.1) sono il tensore metrico spaziale  $\dot{\gamma}_{hk}(y)$  e il campo di vettori  $\dot{u}_h(y)$ .

Siamo così giunti a disporre di tutto ciò che serve per formulare correttamente il problema di Cauchy per lo studio dell'evoluzione di un continuo a trasformazioni reversibili. Tale argomento sarà l'oggetto di una prossima Nota.

#### BIBLIOGRAFIA

- [1] G. CARICATO, *Formulazione relativa delle leggi di evoluzione di un sistema continuo in Relatività generale*, Rend. Sem. Mat. Univ. Padova, **68** (1982).
- [2] A. SIGNORINI, *Lezioni di Fisica Matematica*, anno accad. '52-'55, Veschi, Roma.
- [3] G. CARICATO, *Lezioni di Calcolo differenziale assoluto*, anno accad. '81-'82, Ist. Mat. G. Castelnuovo, Roma.

Manoscritto pervenuto in redazione il 23 dicembre 1982.