

Э.Норден А.П.Пространства аффинной связности.
М.-Л., 1950.

4.Чакмазян А.В.Двойственная нормализация.-Докл.
Арм.ССР, 1959, т.128, №4, с.151-157.

5.Остриану Н.М.О геометрии многомерной поверхности проективного пространства.-Труды геометрич. семинара ВИНИТИ, М., 1966, т.1, с.239-263.

6.Васильян М.А.Об инвариантном оснащении гиперполосы.-Докл.АН Арм.ССР, 1970, т.50, №2, с.65-69.

7.Акивис М.А.Фокальные образы поверхности ранга 2.-Известия вузов.Математика, 1957, №1, с.9-19.

8.Столяров А.В.О фундаментальных объектах регулярной гиперполосы.-Известия вузов.Математика, 1975, (в печати).

9.Лоничев П.М.Общеаффинная и центрально-проективная теория гиперполос.-Докл.АН СССР, 1951, т.180, №2, с.165-168.

10. Casanova G. „La notion de pôle harmonique”.
Rev. math. spéc., 1955, т. 65, №6, с. 437-440.

ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНАЯ ГЕОМЕТРИЯ МНОГООБРАЗИЙ ФИГУР
Вып.6 1975

О.С. Редозубова

О МЕТРИЧЕСКИХ СВОЙСТВАХ ПАР Θ КОНГРУЭНЦИЙ

Проективные свойства пар Θ конгруэнций изучены в работах [1], [2]. Цель настоящей работы - изучение метрических свойств пар Θ .

§I. Общая характеристика пар Θ конгруэнций в E_3

Определение I.1. Пара прямолинейных конгруэнций $\{F_a, F'_a\} = \{\zeta_a\}$, где F_a, F'_a - фокусы прямых ζ_a этих конгруэнций, называется парой Θ , если: 1) касательная плоскость поверхности (F_1) проходит через фокус F_2 , касательная плоскость поверхности (F'_1) - через фокус F'_2 ; 2) касательная плоскость фокальной поверхности (F_2) содержит точку F'_1 , а касательная плоскость поверхности (F'_2) - точку F_1 . Обе конгруэнции не являются параболическими ($a=1, 2$).

С парой конгруэнций $\{\zeta_a\}$ связана конгруэнция общих перпендикуляров $\{\zeta\}$. Пусть K_a - точки пересечения прямых ζ с соответствующими прямыми ζ_a . Отнесем конфигурацию к ортонормированному подвижному реперу $\{A, \bar{e}_k\}$ ($k=1, 2, 3$), вершина A которого принадлежит прямой ζ , а вектор \bar{e}_3 служит направляющим вектором этой прямой. Деривационные формулы репера $\{A, \bar{e}_k\}$ имеют вид
 $dA = \omega^i \bar{e}_i, d\bar{e}_i = \omega_i^j \bar{e}_j \quad (i, j = 1, 2, 3), \quad (1.1)$

где формы Пфаффа ω^i , ω_i^j удовлетворяют уравнениям структуры евклидова пространства E_3 ,

$$\mathcal{D}\omega^i = \omega^\kappa \wedge \omega_\kappa^i, \quad \mathcal{D}\omega_i^j = \omega_i^\kappa \wedge \omega_\kappa^j \quad (1.2)$$

и тождествам

$$\omega_i^j + \omega_j^i = 0. \quad (1.3)$$

Обозначим координаты точек K_a относительно репера $\{A, \vec{e}_\kappa\}$ на γ через h_a , углы, которые прямые γ_a образуют с вектором \vec{e}_1 - через α_a , абсциссы фокусов F_a, F'_a по отношению к реперу $\{K_a, \vec{\eta}_a\}$ на прямой γ_a - через β_a, β'_a ; $\vec{\eta}_a = \vec{e}_1 \cos \alpha_a + \vec{e}_2 \sin \alpha_a$ направляющий вектор прямой γ_a . Имеем

$$\vec{F}_a = \vec{A} + \vec{e}_1 \beta_a \cos \alpha_a + \vec{e}_2 \beta_a \sin \alpha_a + \vec{e}_3 h_a; \quad (1.4)$$

$$\begin{aligned} d\vec{F}_a &= \vec{e}_1 \{ \omega^1 - (\omega_1^2 + d\alpha_a) \beta_a \sin \alpha_a - \omega_1^3 h_a + d\beta_a \cos \alpha_a \} + \\ &+ \vec{e}_2 \{ \omega^2 + (\omega_1^2 + d\alpha_a) \beta_a \cos \alpha_a - \omega_2^3 h_a + d\beta_a \sin \alpha_a \} + \\ &+ \vec{e}_3 \{ \omega^3 + d\beta_a + \omega_1^3 \beta_a \cos \alpha_a + \omega_2^3 \sin \alpha_a \}. \end{aligned} \quad (1.5)$$

Формулы, определяющие \vec{F}'_a и $d\vec{F}'_a$, имеют аналогичный вид (с заменой β_a на β'_a). Из определения пар Θ следует:

$$\begin{aligned} (d\vec{F}_1, \vec{\eta}_1, \vec{F}_1 \vec{F}_2) &= 0, \quad (d\vec{F}'_1, \vec{\eta}_1, \vec{F}'_1 \vec{F}'_2) = 0, \\ (d\vec{F}_2, \vec{\eta}_2, \vec{F}_2 \vec{F}_1) &= 0, \quad (d\vec{F}'_2, \vec{\eta}_2, \vec{F}'_2 \vec{F}_1) = 0. \end{aligned} \quad (1.6)$$

Обозначая

$$H_a = \frac{\omega^3 + d\beta_a}{h_1 - h_2}, \quad A_a = \frac{\omega_1^2 + d\alpha_a}{\sin(\alpha_1 - \alpha_2)}, \quad (1.7)$$

$$\begin{aligned} \Omega_{a3} &= \omega_1^3 \cos \alpha_a + \omega_2^3 \sin \alpha_a, \quad \Omega_{a3}^* = -\omega_1^3 \sin \alpha_a + \omega_2^3 \cos \alpha_a, \\ \Omega_a &= \omega^1 \cos \alpha_a + \omega^2 \sin \alpha_a, \quad \Omega_a^* = \omega^1 \sin \alpha_a - \omega^2 \cos \alpha_a, \\ \Theta_a &= \frac{\Omega_a^* + h_a \Omega_{a3}^*}{\sin(\alpha_1 - \alpha_2)}, \end{aligned} \quad (1.7)$$

приведем уравнения (1.6) к виду

$$\begin{aligned} A_1 (\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2) + \Theta_1 (\beta_2 - \beta'_2) + \Omega_{13} \frac{\beta_2 \beta'_2 (\beta_1 - \beta'_1)}{h_1 - h_2} &= 0, \\ H_1 (\beta'_1 \beta_2 - \beta_2 \beta'_1) + \Theta_1 (\beta_1 - \beta'_1) + \Omega_{13} \frac{\beta_1 \beta'_1 (\beta_2 - \beta'_2)}{h_1 - h_2} &= 0, \\ A_2 (\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2) + \Theta_2 (\beta_1 - \beta'_1) + \Omega_{23} \frac{\beta_1 \beta'_1 (\beta_2 - \beta'_2)}{h_1 - h_2} &= 0, \\ H_2 (\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2) + \Theta_2 (\beta_2 - \beta'_2) + \Omega_{23} \frac{\beta_2 \beta'_2 (\beta_1 - \beta'_1)}{h_1 - h_2} &= 0. \end{aligned} \quad (1.8)$$

Теорема 1.1. Существует четыре класса пар Θ : пары $\Theta_1, \Theta_2, \Theta_3, \Theta_4$ для которых соответственно

$$1) \quad \beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2 \neq 0, \quad \beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2 \neq 0; \quad (1.9)$$

$$2) \quad \beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2 = 0, \quad \beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2 \neq 0; \quad (1.10)$$

$$3) \quad \beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2 \neq 0, \quad \beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2 = 0; \quad (1.11)$$

$$4) \quad \beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2 = 0, \quad \beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2 = 0. \quad (1.12)$$

Пары Θ_1 определяются с произволом двух функций двух аргументов, пары Θ_2 и Θ_3 - с произволом одной функции двух аргументов и пары Θ_4 - с произволом четырех функций одного аргумента.

Доказательство. 1/ Учитывая (1.9), приводим систему (1.8) к виду

$$A_1 = \Theta_1 \frac{\beta_2 - \beta'_2}{\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2} - \Omega_{13} \frac{\beta_2 \beta'_2 (\beta_1 - \beta'_1)}{(\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2)(\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2)}, \quad (1.13)$$

$$A_2 = \Theta_2 \frac{\beta_1 - \beta'_1}{\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2} + \Omega_{23} \frac{\beta_1 \beta'_1 (\beta_2 - \beta'_2)}{(\hbar_1 - \hbar_2)(\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2)},$$

$$H_1 = \Theta_1 \frac{\beta_1 - \beta'_2}{\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2} - \Omega_{13} \frac{\beta_1 \beta'_1 (\beta_2 - \beta'_2)}{(\hbar_1 - \hbar_2)(\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2)}, \quad (1.13)$$

$$H_2 = \Theta_2 \frac{\beta_2 - \beta'_2}{\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2} - \Omega_{23} \frac{\beta_2 \beta'_2 (\beta_1 - \beta'_1)}{(\hbar_1 - \hbar_2)(\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2)}.$$

Замыкая систему (1.13), убеждаемся, что полученная замкнутая система в инволюции и определяет пары Θ_1 с произволом двух функций двух аргументов.

2/Из (1.10) следует, что для пар Θ_2 имеет место прямая пропорциональная зависимость абсцисс фокусов $\beta_1 : \beta_2 = \beta'_1 : \beta'_2$.

Учитывая (1.10), систему (1.8) приводим к виду

$$\begin{aligned} \Theta_1 &= \Omega_{13} \frac{\beta'_1 \beta_2}{\hbar_1 - \hbar_2}, & \Theta_2 &= A_2 \frac{\beta_2 (\beta_1 + \beta'_1)}{\beta_1} - \Omega_{23} \frac{\beta_2 \beta'_1}{\hbar_1 - \hbar_2}, \\ H_1 &= A_1 \frac{\beta_1}{\beta_2} - \Omega_{13} \frac{\beta_1 + \beta'_1}{\hbar_1 - \hbar_2}, & H_2 &= -A_2 \frac{\beta_2}{\beta_1}. \end{aligned} \quad (1.14)$$

Ее замыкание имеет вид :

$$\begin{aligned} (A_1 \wedge \Omega_{13}) &\left\{ \beta'_1 (\beta_1 - \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) + \frac{(\hbar_1 - \hbar_2)^2}{\beta_2 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_2) \right\} + \\ &+ (A_1 \wedge \Omega_{23}) \left\{ 2\beta'_1 \beta_2 + \frac{(\hbar_1 - \hbar_2)^2}{\beta_2 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_1) \right\} - \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &-(A_1 \wedge A_2) \frac{\beta_2 (\beta_1 + \beta'_1) (\hbar_1 - \hbar_2)}{\beta_1} + (A_2 \wedge \Omega_{13}) \frac{\beta'_1 \beta_2 (\beta_1 + \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2))}{\beta_1} + \\ &+ (\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \frac{(\beta_1 + \beta'_1) (\hbar_1 - \hbar_2)}{\sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} - (\beta_2 d\beta'_1 + \beta'_1 d\beta_2) \wedge \Omega_{13} = 0, \\ &(A_1 \wedge A_2) (\beta_1 - \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) + (d\beta_2 \wedge A_2) - (d\beta_1 \wedge A_2) \frac{\beta_2}{\beta_1} + \\ &+ (\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \frac{\beta_2 - \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} = 0, \\ &-(A_2 \wedge \Omega_{13}) \left\{ \frac{(\hbar_1 - \hbar_2)^2}{\beta_1 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) + 2\beta'_1 \beta_2) \right\} + \quad (1.15) \\ &+ (A_2 \wedge \Omega_{23}) \left\{ -\frac{\beta'_1 \beta_2}{\beta_1} (\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) + \frac{(\hbar_1 - \hbar_2)^2}{\beta_1 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_1 + \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) \right\} + \\ &+ (A_1 \wedge \Omega_{23}) \beta'_1 (\beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_1) + (\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \left\{ \frac{\beta'_1 \beta_2 (\beta_1 + \beta'_1)}{\hbar_1 - \hbar_2} - \right. \\ &\left. - \frac{\beta_2 (\beta_1 + \beta'_1) (\hbar_1 - \hbar_2)}{\beta_1 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} \right\} - (d\beta_2 \wedge A_2) \frac{(\beta_1 + \beta'_1) (\hbar_1 - \hbar_2)}{\beta_1} - (d\beta'_1 \wedge A_2) \frac{\beta_2 (\hbar_1 - \hbar_2)}{\beta_1} - \\ &-(d\beta_1 \wedge A_2) \left\{ \frac{\beta_2 (\hbar_1 - \hbar_2)}{\beta_1} - \frac{\beta_2 (\beta_1 + \beta'_1) (\hbar_1 - \hbar_2)}{(\beta_1)^2} \right\} + (\beta'_1 d\beta_2 + \beta_2 d\beta'_1) \wedge \Omega_{23} = 0, \\ &(A_1 \wedge \Omega_{13}) \frac{\beta_1 + \beta'_1}{\beta_2} (\beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_1) - (A_1 \wedge \Omega_{23}) (\beta_1 + \beta'_1) - (A_2 \wedge \Omega_{13}) \frac{\beta_2 (\beta_1 + \beta'_1)}{\beta_1} + \\ &+ (A_1 \wedge A_2) \frac{\hbar_1 - \hbar_2}{\beta_2} (\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) - (\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \frac{\hbar_1 - \hbar_2}{\beta_2 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) + \beta_1) - \\ &-(d\beta_1 \wedge A_1) \frac{\hbar_1 - \hbar_2}{\beta_2} + (d\beta_2 \wedge A_1) \frac{\beta_1 (\hbar_1 - \hbar_2)}{(\beta_2)^2} + (d\beta_1 + d\beta'_1) \wedge \Omega_{13} = 0. \end{aligned}$$

Из (1.14), (1.15) следует, что

$$S_1 = 4, \quad S_2 = 1, \quad Q = N = 6.$$

Система (1.14), (1.15)-в инволюции и определяет пары Θ_1 с произволом одной функции двух аргументов.

3/Из (1.11) следует, что для пар Θ_3 , абсциссы фокусов обратно пропорциональны: $\beta_1 : \beta'_1 = \beta'_2 : \beta_2$.

В силу (1.11) система (1.8) приводится к виду

$$H_1 = -A_1 \frac{\beta'_1}{\beta_2}, \quad H_2 = A_2 \frac{\beta_2}{\beta'_1} - \Omega_{23} \frac{\beta_2(\beta_1 + \beta'_1)}{\beta'_1(h_1 - h_2)}, \quad (1.16)$$

$$\Theta_1 = A_1(\beta_1 + \beta'_1) - \Omega_{13} \frac{\beta_1 \beta_2}{h_1 - h_2}, \quad \Theta_2 = \Omega_{23} \frac{\beta_1 \beta_2}{h_1 - h_2}.$$

Замыкая (1.16), убеждаемся, что пары Θ_3 определяются с произволом одной функции двух аргументов.

4/Наконец, для пар Θ_4 соотношения (1.12) приводятся к виду

$$\beta'_1 = -\beta_1, \quad \beta'_2 = -\beta_2. \quad (1.17)$$

Здесь прямые конгруэнции общих перпендикуляров пересекают соответствующие прямые пары Θ_4 в их центрах. Замкнутая система уравнений, определяющая пары Θ_4 , имеет вид :

$$H_1 = A_1 \frac{\beta_1}{\beta_2}, \quad H_2 = -A_2 \frac{\beta_2}{\beta_1}, \quad (1.18)$$

$$\Theta_1 = -\Omega_{13} \frac{\beta_1 \beta_2}{h_1 - h_2}, \quad \Theta_2 = \Omega_{23} \frac{\beta_1 \beta_2}{h_1 - h_2}$$

$$(d\beta_2 \wedge A_1) \frac{\beta_1}{\beta_2} - (d\beta_1 \wedge A_1) + (A_1 \wedge A_2)(\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) -$$

$$-(\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \frac{\beta_1 + \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} = 0,$$

$$(d\beta_2 \wedge A_2) - (d\beta_1 \wedge A_2) \frac{\beta_2}{\beta_1} + (A_1 \wedge A_2)(\beta_1 - \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) +$$

$$+(\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \frac{\beta_2 - \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} = 0,$$

$$(A_1 \wedge \Omega_{13}) \left\{ \beta_1 (\beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_1) + \frac{(h_1 - h_2)^2}{\beta_2 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_2) \right\} -$$

$$-(A_2 \wedge \Omega_{13}) \beta_2 (\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) + (A_1 \wedge \Omega_{23}) \left\{ -2 \beta_1 \beta_2 + \right.$$

$$+\frac{(h_1 - h_2)^2}{\beta_2 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) - \beta_1) + (\beta_2 d\beta_1 + \beta_1 d\beta_2) \wedge \Omega_{13} = 0,$$

$$(A_1 \wedge \Omega_{23}) \beta_1 (\beta_1 - \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) + (A_2 \wedge \Omega_{23}) \left\{ \beta_2 (\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) + \right.$$

$$+\frac{(h_1 - h_2)^2}{\beta_1 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_1 + \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) - (A_2 \wedge \Omega_{13}) \left\{ 2 \beta_1 \beta_2 + \right.$$

$$+\frac{(h_1 - h_2)^2}{\beta_1 \sin^2(\alpha_1 - \alpha_2)} (\beta_2 + \beta_1 \cos(\alpha_1 - \alpha_2)) - (\beta_1 d\beta_2 + \beta_2 d\beta_1) \wedge \Omega_{23} = 0.$$

Имеем $S_1 = 4, \quad S_2 = 0, \quad Q = N = 4.$

Система (1.18), (1.19)- в инволюции и определяет пары Θ_4 с

произволом четырех функций одного аргумента. Теорема доказана.

§2. Геометрические свойства пар θ

Для выяснения геометрической характеристики пар θ_2, θ_3 и θ_4 отнесем их к новому каноническому реперу - трехграннику Гишара [3, с.73], вершина которого находится в центре прямой γ конгруэнции общих перпендикуляров, а векторы \vec{e}_a помещены в биссекторных плоскостях фокальных плоскостей конгруэнции $\{\gamma\}$. Тогда

$$\omega^1 = -\hat{\beta} \operatorname{ctg} \varphi \cdot \omega_2^3, \quad \omega^2 = -\hat{\beta} \operatorname{tg} \varphi \cdot \omega_1^3, \quad (2.1)$$

где $2\hat{\beta}$ и 2φ соответственно есть фокальное расстояние и угол между фокальными плоскостями конгруэнции $\{\gamma\}$.

Подставляя (2.1) в первое уравнение системы (1.14) и учитывая независимость форм ω_1^3, ω_2^3 , получим систему уравнений

$$\frac{h_1}{\sin 2\alpha_1} = \frac{\hat{\beta}}{\sin 2\varphi}, \quad \frac{\beta'_1 \beta_2}{h_1 - h_2} = \frac{8d \sin(\varphi - \alpha_1) \sin(\varphi + \alpha_1)}{\sin(\alpha_1 - \alpha_2)},$$

где $2d = \frac{2\hat{\beta}}{\sin 2\varphi}$ — расстояние между граничными точками конгруэнции общих перпендикуляров $\{\gamma\}$; $\varphi - \alpha_1, \varphi + \alpha_1$ — углы, которые образует прямая γ_1 с фокальными плоскостями этой конгруэнции $\{\gamma\}$. Полученные условия являются необходимыми для пар θ_2 . Аналогичным геометрическим свойством обладают и пары θ_3 . Из последних двух уравнений системы (1.18), используя трехгранник Гишара, получим уравнения

$$h_1 - h_2 = 2d \sin(\alpha_1 - \alpha_2) \cos(\alpha_1 + \alpha_2), \quad (2.2)$$

$$h_1 + h_2 = 2d \sin(\alpha_1 + \alpha_2) \cos(\alpha_1 - \alpha_2),$$

$$\cos(\alpha_1 - \alpha_2) \cdot \cos(\alpha_1 + \alpha_2) = \cos 2\varphi, \quad (2.3)$$

$$\beta_1 \beta_2 = 2d \cdot \frac{h_1 - h_2}{2} \cdot \sin(\alpha_1 + \alpha_2).$$

Анализируя систему уравнений (2.2), (2.3) и учитывая, что $\frac{\alpha_1 + \alpha_2}{2}$ есть ассиметрия пары θ_4 , а $\frac{h_1 + h_2}{2}$ — эксцентриситет, приходим к следующим теоремам:

Теорема 2.1. Расстояние между соответствующими прямыми пары θ_4 равно произведению синуса угла между этими прямыми, расстояния между граничными точками прямых конгруэнции общих перпендикуляров и косинуса двойной ассиметрии.

Теорема 2.2. Отношение двойного эксцентриситета пар θ_4 к синусу двойной ассиметрии равно произведению расстояния между граничными точками прямых конгруэнции общих перпендикуляров и косинуса угла между соответствующими прямыми пары.

Теорема 2.3. Косинус угла между фокальными плоскостями конгруэнции общих перпендикуляров пар θ_4 равен произведению косинуса угла между соответствующими прямыми и косинуса двойной ассиметрии.

Теорема 2.4. Произведение абсцисс фокусов прямых γ_a пары θ_4 равно произведению расстояния между граничными точками конгруэнции общих перпендикуляров, половины расстояния между соответствующими прямыми и синуса двойной ассиметрии.

Теорема 2.5. Пары θ_4 конгруэнций характеризуются тем свойством, что у них расстояния между соответствую-

шими прямыми пар дополнительных конгруэнций $(F_1 F_2), (F'_1 F'_2)$ и $(F_2 F'_1), (F'_2 F_1)$ равны между собой.

Доказательство. Для пар θ_4 и только для них имеем

$$\beta \{ (F_1 F_2), (F'_1 F'_2) \} = \beta \{ (F_2 F'_1), (F'_2 F_1) \} =$$

$$\frac{(\beta_1 - \beta'_1)(\beta_2 - \beta'_2) \sin(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sqrt{(\beta_1 - \beta'_1)^2 + (\beta_2 - \beta'_2)^2 - 2(\beta_1 - \beta'_1)(\beta_2 - \beta'_2) \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}}$$

§3. Некоторые классы пар θ конгруэнций

Определение 3.1. Пара θ называется ортогональной, если угол между прямыми γ_1 и γ_2 — прямой, т. е.

$$\alpha_1 - \alpha_2 = \frac{\pi}{2}. \quad (3.1)$$

Из определения ортогональной пары следует, что

$$A_1 = A_2. \quad (3.2)$$

Теорема 3.1. Ортогональные пары θ_1 существуют с произволом одной функции двух аргументов, ортогональные пары θ_2, θ_3 — с произволом четырех функций одного аргумента. Не существует ортогональных пар θ_4 .

Докажем, например, последнее утверждение теоремы. Учитывая (1.18), (3.1), (3.2), приводим первое и второе уравнения (1.19) к виду

$$(d\beta_2 \wedge A_1) \beta_1 - (d\beta_1 \wedge A_1) \beta_2 = 0, \quad (\Omega_{13} \wedge \Omega_{23}) \beta_1 \beta_2 = 0,$$

откуда следует, что $\beta_1 \beta_2 = 0$, чего быть не может.

Теорема 3.2. Для того чтобы у ортогональных пар θ_1 углы между соответствующими прямыми пар дополнительных

конгруэнций были равны, необходимо и достаточно, чтобы прямые конгруэнции общих перпендикуляров пересекали в центрах одну из конгруэнций пары.

Доказательство. Равенство углов между соответствующими прямыми $(F_1 F_2), (F'_1 F'_2)$ и $(F_2 F'_1), (F'_2 F_1)$ дополнительных конгруэнций приводит к уравнению

$$\frac{\beta_1 \beta'_1 + \beta_2 \beta'_2 + (h_1 - h_2)^2 - (\beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2) \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sqrt{(\beta_1)^2 + (\beta_2)^2 - 2\beta_1 \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) + (h_1 - h_2)^2}} = \frac{\beta'_1 \beta'_2 + (h_1 - h_2)^2 - (\beta_1 \beta'_2 - \beta'_1 \beta_2) \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sqrt{(\beta'_1)^2 + (\beta'_2)^2 - 2\beta'_1 \beta'_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) + (h_1 - h_2)^2}}. \quad (3.3)$$

$$= \frac{\beta_1 \beta'_1 + \beta_2 \beta'_2 + (h_1 - h_2)^2 - (\beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2) \cos(\alpha_1 - \alpha_2)}{\sqrt{(\beta_1)^2 + (\beta_2)^2 - 2\beta_1 \beta_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) + (h_1 - h_2)^2}} \sqrt{(\beta'_1)^2 + (\beta'_2)^2 - 2\beta'_1 \beta'_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2) + (h_1 - h_2)^2}.$$

Используя (3.1), приводим уравнение (3.3) к виду

$$\{(\beta_2)^2 - (\beta'_2)^2\} \{(\beta'_1)^2 - (\beta_1)^2\} = 0.$$

откуда следует, что либо $\beta'_1 = -\beta_1$, либо $\beta'_2 = -\beta_2$ (3.4)

Наоборот, если пара θ_1 ортогональна и имеет место одно из условий (3.4), то равны углы между соответствующими прямыми пар дополнительных конгруэнций.

Легко показать, что ортогональные пары θ_1 с равными углами между соответствующими прямыми пар дополнительных конгруэнций существуют с произволом четырех функций одного аргумента.

Определение 3.2. Парой θ' называется пара θ_1 , у которой постоянен угол между соответствующими прямыми и расстояние между ними.

Теорема 3.3. Пары Θ' определяются с произволом четырех функций одного аргумента.

Доказательство. Из определения (3.2) следует, что для пар Θ' справедливы соотношения

$$A_1 = A_2 = A, \quad H_1 = H_2 = H. \quad (3.5)$$

Уравнения (1.8) в этом случае приводятся к виду

$$H = \frac{-\zeta_2 q \Omega_{13} + \beta \zeta_1 \Omega_{23}}{(\kappa_1 - \kappa_2) \delta}, \quad A = \frac{\beta \zeta_2 \Omega_{13} + \zeta_1 q \Omega_{23}}{(\kappa_1 - \kappa_2) \delta}, \quad (3.6)$$

$$\Theta_1 = \frac{\Omega_{13} \zeta_1 \zeta_2 \mu + \Omega_{23} \beta^2}{(\kappa_1 - \kappa_2) \delta}, \quad \Theta_2 = \frac{\Omega_{13} q^2 - \Omega_{23} \zeta_1 \zeta_2 \mu}{(\kappa_1 - \kappa_2) \delta}, \quad (3.7)$$

$$\mu = \beta_1 \beta'_1 + \beta_2 \beta'_2, \quad \beta = \beta'_1 \beta_2 - \beta_1 \beta'_2, \quad q = \beta_1 \beta_2 - \beta'_1 \beta'_2, \quad \zeta_a = \beta_a - \beta'_a, \quad \delta = (\zeta_1)^2 + (\zeta_2)^2.$$

Замыкая систему (3.6), (3.7) и исследуя полученную замкнутую систему, убеждаемся в справедливости теоремы.

Заметим, что в случае постоянного расстояния между соответствующими прямыми пары Θ' эти прямые лежат в касательных плоскостях двух параллельных поверхностей.

Теорема 3.4. Для того чтобы пара Θ' была ортогональной, необходимо и достаточно, чтобы конгруэнция общих перпендикуляров была либо нормальной, либо изотропной.

Доказательство. Отнесем пару Θ' к трехграннику Гишара (см. §2). Используя уравнения (3.7), получим

$$2d \sin(\alpha_1 - \alpha_2) \cos 2\varphi - (\kappa_1 - \kappa_2) \cos(\alpha_1 - \alpha_2) = 0. \quad (3.8)$$

Если пара Θ' ортогональна, то (3.8) приводится к виду

$$2d \sin(\alpha_1 - \alpha_2) \cos 2\varphi = 0, \quad (3.9)$$

откуда следует, что либо $2d = 0$, либо $\cos 2\varphi = 0$.

Если $2d = 0$, то конгруэнция общих перпендикуляров $\{\tau\}$ – изотропная, если $\cos 2\varphi = 0$, то конгруэнция $\{\tau\}$ – нормальная. Наоборот, если у пары Θ' конгруэнция $\{\tau\}$ изотропная или нормальная, то из (3.8) вытекает ортогональность пары Θ' .

Теорема 3.5. Если пара Θ' не ортогональная, то фокальное расстояние конгруэнции общих перпендикуляров так относится к расстоянию между соответствующими прямыми, как котангенсы углов между этими прямыми и между фокальными плоскостями конгруэнции общих перпендикуляров.

Доказательство. Подставляя в уравнение (3.8)

$$2d = \frac{2\hat{\beta}}{\sin 2\varphi}, \quad (3.10)$$

получим

$$\frac{2\hat{\beta}}{\sin 2\varphi} = \frac{\operatorname{ctg}(\alpha_1 - \alpha_2)}{\operatorname{ctg} 2\varphi}, \quad (3.11)$$

откуда непосредственно следует теорема.

Список литературы

И. Карапетян С.Е. Конгруэнция Θ Попова – "Сб. науч.тр. Ереванского гос. пед. ин-та", 1955, №5, с. 189–214.

З.Фиников С.П. Теория пар конгруэнций. М., ГИТТЛ, 1956, 457 с.

З.Фиников С.П. Теория конгруэнций. М.-Л., ГИТТЛ, 1950, 528 с.