

$$\begin{aligned} & \gamma (\Gamma_2^{11} \Gamma_2^{32} - \Gamma_2^{31} \Gamma_2^{12}) + \gamma [\Gamma_4^{31} (\alpha \Gamma_2^{32} - \Gamma_2^{12}) + \\ & + \Gamma_4^{32} (\Gamma_2^{11} - \alpha \Gamma_2^{31})] = 0. \end{aligned} \quad (2.8)$$

Из (1.15), (2.6); (1.17), (2.7); (1.19) и (2.8) непосредственно следует, что точки  $A_1, A_3, A_4$  являются соответственно фокусами лучей  $A_1A_2, A_2A_3, A_3A_4$  прямолинейных конгруэнций.  
3/ Из уравнений (1.16), (1.18) и (2.4) находим, что торсы указанных конгруэнций определяются формулами:

$$\begin{aligned} \omega_1 \omega_4^2 &= 0, \\ \omega_1 (\alpha \omega_2 - \omega_2^1) &= 0, \end{aligned}$$

откуда и вытекает утверждение теоремы. Теорема доказана.

Так как все коники конгруэнций  $(C_1)$  и  $(C_2)$  принадлежат одной квадрике  $Q$ , то любая точка коник  $C_1$  и  $C_2$  является фокальной [2].

#### Список литературы.

1. Лаптев Г.Ф. Дифференциальная геометрия погруженных многообразий. — "Труды Моск.матем.о-ва", 1953, т.2, с.273—383 (М., ГИТТЛ).
2. Малаховский В.С. Конгруэнции кривых второго порядка с неопределенными фокальными семействами. — "Труды Томского ун-та", 1960, т.160, с.5—14.

Ф.А. Липатова

#### ВЫРОЖДЕННАЯ КОНГРУЭНЦИЯ ПАР ФИГУР, ОБРАЗОВАННЫХ ЭЛЛИПСОМ И ТОЧКОЙ, ИН- ЦИДЕНТНОЙ ЭЛЛИПСУ

В трехмерном евклидовом пространстве исследуется класс вырожденных конгруэнций  $T$  пар фигур, образованных эллипсом  $C$  и точкой  $M$ , инцидентной эллипсу  $C$ , где точка  $M$  описывает линию.

Отнесем конгруэнцию  $T$  к реперу  $R = \{A, \bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3\}$ , где  $A$  — центр эллипса, вектор  $\bar{e}_1 = \overline{AM}$ , вектор  $\bar{e}_2 = \overline{AA_2}$  сопряжен вектору  $\bar{e}_1$  относительно эллипса  $C$ , точка  $A_2$  инцидентна этому эллипсу, вектор  $\bar{e}_3$  коллинеарен касательной к линии, описываемой точкой  $M$  в точке  $M$ .

Из рассмотрения исключается случай, при котором касательная коллинеарна плоскости  $(A, \bar{e}_1, \bar{e}_2)$ .

Эллипс  $C$  относительно репера  $R$  определяется уравнениями

$$\begin{aligned} (x^1)^2 + (x_2^2)^2 &= 1, \\ x^3 &= 0. \end{aligned} \quad (1.1)$$

Система пфаффовых уравнений конгруэнции  $\Gamma$  имеет вид:

$$\begin{aligned}\omega^3 &= a\omega^1 + b\omega^2, & \omega_1^1 &= -\omega^1, \\ \omega_1^2 &= -\omega^2, & \omega_1^3 &= n\omega^1 + m\omega^2, \\ \omega_2^1 &= p\omega^1 + k\omega^2, & \omega_2^2 &= s\omega^1 + t\omega^2,\end{aligned}\quad (1.2)$$

$$\begin{aligned}\omega_2^3 &= q\omega^1 + r\omega^2, & \omega_3^1 &= m_1\omega^1 + m_2\omega^2, \\ \omega_3^2 &= n_1\omega^1 + n_2\omega^2,\end{aligned}$$

где  $\omega^i$ ,  $\omega_i^j$  ( $i, j, k = 1, 2, 3$ ) компоненты деривационных формул репера  $R$ , удовлетворяющие уравнениям структуры

$$\mathcal{D}\omega^i = \omega^k \wedge \omega_k^i, \quad \mathcal{D}\omega_i^j = \omega_i^k \wedge \omega_k^j \quad (1.3)$$

и условию эквиваринности

$$\omega_1^1 + \omega_2^2 + \omega_3^3 = 0.$$

Анализируя систему (1.2), убеждаемся, что вырожденная конгруэнция  $\Gamma$  существует и определяется с произволом пяти функций двух аргументов.

Определение. Конгруэнция  $\Gamma$  называется конгруэнцией  $\Gamma^1$ , если выполняются условия

$$a = b = m = k = q = r = m_1 = m_2 = n_1 = n_2 = 0. \quad (1.4)$$

Конгруэнция  $\Gamma^1$  определяется системой пфаффовых уравнений

$$\omega^3 = 0, \quad \omega_1^1 = -\omega^1, \quad \omega_1^3 = n\omega^1, \quad \omega_1^2 = -\omega^2,$$

$$\omega_2^1 = p\omega^1, \quad \omega_2^2 = s\omega^1 + t\omega^2, \quad \omega_2^3 = 0, \quad (1.5)$$

$$\omega_3^1 = 0, \quad \omega_3^2 = 0, \quad \omega_1^1 + \omega_2^2 + \omega_3^3 = 0.$$

Анализируя систему (1.5), заключаем, что конгруэнция  $\Gamma^1$  существует и определяется с произволом одной функции двух переменных.

Теорема. Точки пересечения диаметров  $AM$  и  $AA_2$  с эллипсом  $C$  конгруэнции  $\Gamma^1$  являются его фокальными точками, причем точка  $M(1, 0)$  — сдвоенный фокус. Шестой фокус находится в точке

$$F\left(\frac{1-t^2}{1+t^2}, -\frac{2t}{1+t}\right).$$

Доказательство. Фокальные поверхности и фокальные семейства конгруэнции ( $C$ ) определяются из системы уравнений

$$\begin{aligned}(x^1)^2 + (x^2)^2 &= 1, \quad x^3 = 0, \\ \omega_1^1(x^1)^2 + \omega_2^2(x^2)^2 + (\omega_2^1 + \omega_1^2)x^1x^2 + x^1\omega_1^1 + x^2\omega_2^2 &= 0, \\ x^1\omega_1^3 + x^2\omega_2^3 + \omega_3^3 &= 0.\end{aligned}\quad (1.6)$$

Из системы (1.6), учитывая уравнения (1.5), получаем уравнения для определения фокальных точек эллипса  $C$  конгруэнции:

$$(x^1)^2 + (x^2)^2 = 1, \quad x^3 = 0, \quad (1.7)$$

$$x_1^1 x^2 (tx^2 - x^1 + 1) = 0.$$

откуда непосредственно следует утверждение теоремы.

**Определение.** Конгруэнция  $\Gamma^1$  называется конгруэнцией  $\Gamma_1^1$ , если выполняются условия

$$\rho = t = 0, \quad (2.1)$$

$$s = 1. \quad (2.2)$$

Конгруэнция  $\Gamma_1^1$  определяется системой уравнений:

$$\begin{aligned} \omega^3 &= 0, & \omega_1^1 &= -\omega^1, & \omega_1^2 &= -\omega^2, \\ \omega_1^3 &= n\omega^1, & \omega_2^1 &= 0, & \omega_2^2 &= \omega^1, \\ \omega_2^3 &= 0, & \omega_3^1 &= 0, & \omega_3^2 &= 0, & \omega_3^3 &= 0 \end{aligned} \quad (2.3)$$

Анализируя систему уравнений (2.3), убеждаемся, что конгруэнция  $\Gamma_1^1$  существует с произволом одной функции одного аргумента.

**Теорема 1.** Точки пересечения диаметров  $AM$  и  $AA_2$  с эллипсом  $C$  конгруэнции  $\Gamma_1^1$  являются его фокальными точками, причем точка  $M(1, 0)$  является строенным фокусом.

**Доказательство.** Из системы (1.6), учитывая уравнения (2.3), находим уравнения для определения координат фокальных точек эллипса  $C$  конгруэнции  $\Gamma_1^1$ :

$$(x^1)^2 + (x^2)^2 = 1, \quad x^3 = 0, \quad (2.4)$$

$$x^1 x^2 (x^1 - 1) = 0,$$

откуда непосредственно следует утверждение теоремы.

**Теорема 2.** Поверхность  $(A)$  конгруэнции  $\Gamma_1^1$  является торсом; вдоль направлений  $\omega^1 = 0$  коники конгруэнции  $(C)$  инцидентны одной плоскости.

**Доказательство.** Уравнение асимптотических линий поверхности  $(A)$  имеет вид:

$$n(\omega^1)^2 = 0.$$

Так как при  $\omega^1 = 0$ ,  $d\omega^3 = 0$ , то теорема доказана.

**Теорема 3.** Вдоль координатной линии  $\omega^2 = 0$  плоскость  $x^2 = 0$  стационарна.

**Доказательство.** Имеем

$$(dx^2)_{\omega^2=0} = -x^2 \omega^1.$$

Следовательно, вдоль линии  $\omega^2 = 0$  плоскость  $x^2 = 0$  стационарна.

**Теорема 4.** Линия, описываемая точкой  $M$ , является прямой.

**Доказательство.** В силу системы (2.3) имеем, что  $d\bar{e}_3 = 0$ , т.е.  $\bar{e}_3$  — постоянный вектор.

**Теорема 5.** Касательные плоскости к поверхностям  $(A)$  и  $(A_3)$  соответственно в точках  $A$  и  $A_3$  параллельны. Точки  $A$  и  $M$  являются фокусами прямолинейной конгруэнции  $\{A, \bar{e}_1\}$ .

**Доказательство.** Касательная плоскость к поверхности  $(A)$  в точке  $A$  определяется точкой  $A$  и векторами  $\bar{e}_1$  и  $\bar{e}_2$ . Касательная плоскость к поверхности

$(A_3)$  в точке  $A_3$ , определяется точкой  $A_3$ , и векторами  $\bar{e}_1$  и  $\bar{e}_2$ . Фокусами прямолинейной конгруэнции  $\{A, \bar{e}_1\}$  являются точки

$$\bar{F}_1 = \bar{A}, \quad \bar{F}_2 = \bar{A} + \bar{e}_1.$$

ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНАЯ ГЕОМЕТРИЯ МНОГООБРАЗИЙ ФИГУР  
1975 ВЫП. 6

В.С. Малаховский

### О ХАРАКТЕРИСТИЧЕСКИХ ПРИЗНАКАХ НЕКОТОРЫХ КЛАССОВ ПОВЕРХНОСТЕЙ

В работе, носящей методический характер, дано приложение метода внешних форм и подвижного репера к установлению характеристических признаков некоторых известных классов поверхностей.

#### § I. Цилиндрические поверхности $R$ .

Определение I. Поверхностью  $R$  называется поверхность в трехмерном евклидовом пространстве  $E_3$ , все нормали которой пересекают прямую  $\ell \in E_3$ . Прямая  $\ell$  называется осью поверхности  $R$ .

Поверхность  $R$  называется цилиндрической поверхностью  $R$ , если её касательная плоскость в каждой точке параллельна оси  $\ell$ .

Теорема I. I. Цилиндрические поверхности  $R$  являются прямыми круговыми цилиндрами с осью  $\ell$ .

Доказательство. Отнесем поверхность  $R$  к каноническому ортонормированному реперу  $\{A, \bar{e}_i\}$ , ( $i, j, k = 1, 2, 3$ ),