

1. М а л а х о в с к и й В.С., Махоркин В.В. Дифференциальная геометрия многообразий гиперквадрик в  $n$ -мерном проективном пространстве. - Тр. геометр. семинара. ВИНТИ АН СССР, 1974, 6, с. 113-133.

2. С о п и н а Е.П. О конгруэнциях центральных квадрик в аффинном пространстве. - В кн.: Дифференциальная геометрия многообразий фигур. Вып. 10, Калининград, 1979, с. 127-130.

Т.П. Ф у н т и к о в а

ВЫРОЖДЕННЫЕ КОНГРУЭНЦИИ, ПОРОЖДЕННЫЕ  
ПАРой ПРЯМЫХ

В трехмерном эквиаффинном пространстве рассматриваются вырожденные  $[f]$  конгруэнции  $(L, L^*)_{2,1}$ , порожденные прямыми  $L$  и  $L^*$ , причем многообразие  $(L)$  - двумерное, а многообразие  $(L^*)$  - одномерное. Соответствие между элементами многообразий таково, что полным прообразом прямой  $L^*$  является линейчатая поверхность  $(L)_{L^*}$  прямой конгруэнции  $(L)$ . Получены некоторые свойства конгруэнции  $(L, L^*)_{2,1}$ , а также рассмотрены расщепляемые конгруэнции  $(L, L^*)_{2,1}$ .

Исследование ведется в каноническом репере  $R = \{A, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ , вершина  $A$  которого совмещается с той точкой луча  $L$ , в которой касательная плоскость к линейчатой поверхности  $(L)_{L^*}$  параллельна соответствующему лучу  $L^*$ , конец вектора  $\vec{e}_1$  помещается в точку луча  $L^*$ , в которой касательная плоскость к поверхности  $(L^*)$  параллельна соответствующему лучу  $L$ , вектор  $\vec{e}_3$  направлен по прямой  $L$  и пронормирован соответствующим образом. Система дифференциальных уравнений конгруэнции  $(L, L^*)_{2,1}$  в репере  $R$  имеет следующий вид:

$$\begin{aligned} \omega^1 + \omega_1^1 &= 0, & \omega^1 &= f \omega_2^1, & \omega_2^3 &= c \omega^1, & \omega_3^2 &= m \omega_2^1 + \omega_3^1, \\ \omega^3 + \omega_1^3 &= v \omega_2^1, & \omega^2 &= l \omega_2^1 + k \omega_3^1, & \omega^3 &= q \omega_2^1 + p \omega_3^1, & (1) \\ \omega_2^2 &= s \omega_2^1 + n \omega_3^1, & \omega_1^2 &= h \omega_2^1 + (v-k) \omega_3^1. \end{aligned}$$

Такие конгруэнции определяются с произволом трех функций двух аргументов.

Доказано, что: 1/ аффинные нормали линейчатой поверхности  $(L)_1^*$ , взятые вдоль луча  $L$ , принадлежат плоскости  $\Pi$  - аффинно-биссекторной относительно плоскостей  $(A, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$  и  $(A, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ ; 2/ касательная плоскость к фокальной поверхности  $(F)$  прямолинейной конгруэнции  $(A, \vec{e}_2)$ , проведенная в точке  $\vec{F} = \vec{A} - \frac{\rho}{\alpha} \vec{e}_2$ , содержит луч  $L$ .

О п р е д е л е н и е. Конгруэнции  $(L, L^*)_{2,1}$  называются расслояемыми, если пара прямолинейных конгруэнций: конгруэнция  $(L)$  и конгруэнция аффинных нормалей к поверхности  $(L^*)$  - двусторонне расслояема.

Расслояемые конгруэнции  $(L, L^*)_{2,1}$ , у которых касательная к линии  $\omega_3^1 = 0$  на поверхности  $(L^*)$  в точке  $\vec{A}_1 = \vec{A} + \vec{e}_1$  параллельна прямой  $L$ , названы конгруэнциями  $\mathcal{Z}$ .

Направление касательной к линии  $\omega_3^1 = 0$  на поверхности  $(L^*)$  в точке  $\vec{A}_1$  определяется вектором

$$\vec{E} = (h + l)\vec{e}_2 + v\vec{e}_3.$$

Эта касательная параллельна прямой  $L$ , при  $l + h = 0$ . Уравнение асимптотических линий на поверхности  $(L^*)$  в точке  $\vec{A}_1$  имеет тогда следующий вид

$$2v\omega_2^1 \cdot \omega_3^1 = 0.$$

Считаем  $v \neq 0$ , т.е. линейчатая поверхность  $(L^*)$  не является конической, тогда аффинная нормаль к поверхности  $(L^*)$  в точке  $\vec{A}_1$  определяется направляющим вектором

$$\vec{\eta} = \vec{e}_1 + \vec{e}_2 + c\vec{e}_3.$$

Условие двустороннего расслоения прямолинейной конгруэнции  $(L)$  и конгруэнции аффинных нормалей к поверхности  $(L^*)$  имеют следующий вид:

$$\begin{aligned} l - \beta + m(n - c - k) - s + 1 &\neq 0, & c(a + n) + k(k - n) &= 0, \\ \beta a - l n - k s + v + n - s k m &= 0, & l - c m - 1 &= 0, \\ (a + n)(l - \beta - 2c m) &= 0. \end{aligned} \quad (2)$$

Исследование системы (2) приводит к трем возможным случаям: 1/  $\rho = 0$ , 2/  $m = 0$ , 3/  $\rho = m = 0$ .

1/ В первом случае конгруэнции  $\mathcal{Z}$ , названные конгруэнциями  $\mathcal{Z}_1$ , определяются системой дифференциальных уравнений

$$\begin{aligned} \omega^1 + \omega_1^1 &= 0, & \omega^i &= \omega_2^1, & \omega^2 + \omega_1^2 &= v\omega_3^1, & \omega_3^2 &= \omega_3^1, \\ \omega_2^3 &= c\omega_2^1, & \omega^3 + \omega_1^3 &= v\omega_2^1, & \omega^3 &= (c + v)\omega_2^1 + \rho\omega_3^1, & & (3) \\ \omega_2^2 &= \omega_2^1 - v\omega_3^1, & dv &= 2vc\omega_3^1, & d\rho \wedge \omega_3^1 &= 0, & & \\ dc &= [c(c - v) + \rho]\omega_3^1 \end{aligned}$$

с произволом одной функции одного аргумента.

Т е о р е м а I. Конгруэнции  $\mathcal{Z}_1$  обладают следующими свойствами: 1/ линейчатая поверхность  $(L)_1^*$  - торс, 2/ все прямые прямолинейной конгруэнции  $(L)$  инцидентны одной плоскости, 3/ линейчатая поверхность  $(L^*)$  и поверхности, огибающие семейства координатных плоскостей, являются несобственными аффинными сферами.

Д о к а з а т е л ь с т в о. 2/ В силу уравнений системы (3)

$$\begin{aligned} d(\vec{e}_1 + \vec{e}_2) &= -\rho\omega_3^1\vec{e}_3, & d\vec{e}_3 &= (\vec{e}_1 + \vec{e}_2 + v\vec{e}_3)\omega_3^1, \\ d\vec{A} &= [\vec{e}_1 + \vec{e}_2 + (v + c)\vec{e}_3]\omega_2^1 + \rho\vec{e}_3\omega_3^1, \end{aligned}$$

т.е. плоскость  $\Pi$  неподвижна и все прямые прямолинейной конгруэнции  $(L)$  инцидентны ей. 3/ Асимптотические линии на поверхности  $(L^*)$  в точке  $\vec{A}_1$  и на огибающих поверхностях задаются следующими уравнениями:

$$\begin{aligned} (M_3), (L^*) & \quad \omega_2^1 \cdot \omega_3^1 = 0, \\ (M_1) & \quad (2v\omega_2^1 + \omega_3^1 \cdot \rho)\omega_3^1 = 0, \\ (M_2) & \quad [\omega_2^1 - (v + c)\omega_3^1] \cdot \omega_3^1 = 0, \end{aligned}$$

где  $\vec{M}_1 = \vec{A} - \vec{e}_2$ ,  $\vec{M}_2 = \vec{A} + \vec{e}_1 - v\vec{e}_3$ ,  $\vec{M}_3 = \vec{A} + \vec{e}_1 - \frac{v}{c}\vec{e}_2$ .

Асимптотические линии на рассматриваемых поверхностях — прямые, а аффинные нормали, определяемые направляющим вектором  $\vec{\eta} = \vec{e}_1 + \vec{e}_2 + c\vec{e}_3$ , взаимно параллельны, т.к.  $d\vec{\eta} = c\omega_3^1 \vec{\eta}$ . Таким образом, поверхности  $(L^k)$ ,  $(M_{\alpha})_{\alpha=1,2,3}$  являются несобственными аффинными сферами.

2/Во втором случае конгруэнции  $\mathcal{Z}$ , названные конгруэнциями  $\mathcal{Z}_2$ , определяются системой дифференциальных уравнений

$$\begin{aligned} \omega^1 + \omega_1^1 &= 0, \quad \omega^i = (1+cm)\omega_2^1, \quad \omega^3 + \omega_1^3 = v\omega_2^1, \\ \omega^2 + \omega_1^2 &= v\omega_3^1, \quad \omega_2^3 = c\omega_2^1, \quad \omega^3 = (c+v)\omega_2^1, \\ \omega_3^2 &= m\omega_2^1 + \omega_3^1, \quad \omega_2^2 = (1-mv-cm)\omega_2^1 - v\omega_3^1, \end{aligned} \quad (4)$$

$$\begin{aligned} dv &= 2vc(\omega_3^1 - m\omega_2^1), \quad dc = -cm(3c+v)\omega_2^1 + \\ &+ c(c-v)\omega_3^1, \quad (dm - 2mv\omega_3^1) \wedge \omega_2^1 = 0 \end{aligned}$$

с произволом одной функции одного аргумента.

**Т е о р е м а 2.** Конгруэнции  $\mathcal{Z}_2$  обладают следующими свойствами: 1/линейчатая поверхность  $(L)_{L^k}$  — коническая поверхность, 2/прямолинейная конгруэнция  $(L)$  является параболической, 3/линейчатая поверхность  $(L^k)$  — цилиндр, 4/фокальные многообразия прямолинейной конгруэнции  $(AA_1)$  являются соответственно линией и торсом, 5/индикатриса вектора  $\vec{e}_2$  является плоскостью.

**Д о к а з а т е л ь с т в о.** 1/Так как  $(d\vec{\Lambda})_{\omega_2^1=0} = 0$ , то линейчатая поверхность  $(L)_{L^k}$ , определяемая уравнением  $\omega_2^1 = 0$ , — торс. 2/Фокусы луча прямолинейной конгруэнции  $(L)$  и торсы задаются уравнениями

$$\vec{F}_{1,2} = \vec{A} + \lambda \vec{e}_3, \quad \lambda^2 m = 0, \quad (c^2 + 1)m(\omega_2^1)^2 = 0,$$

т.е.  $(L)$  — параболическая конгруэнция.

3/Так как  $(\vec{e}_2, d\vec{e}_2, d^2\vec{e}_2)$ , то линейчатая поверхность  $(L^k)$  — цилиндр с направляющей плоскостью  $(\vec{e}_2, \vec{e}_1 + c\vec{e}_3)$ .

4/Фокальные точки луча прямолинейной конгруэнции определяются следующим образом:

$$\vec{F}_1 = \vec{A}, \quad \vec{F}_2 = \vec{A} + \frac{c+v}{c} \vec{e}_1,$$

причем

$$d\vec{\Lambda} = [(1+cm)(\vec{e}_1 + \vec{e}_2) + (c+v)\vec{e}_3] \omega_2^1, \quad (d\vec{F}_2, \vec{e}_1 + \vec{e}_2, d(\vec{e}_1 + \vec{e}_2)) = 0,$$

т.е.  $(F_1)$  — линия,  $(F_2)$  — торс.

5/Для конгруэнции  $\mathcal{Z}_2$

$$d\vec{e}_2 = (\vec{e}_1 + \vec{e}_2 + c\vec{e}_3) \omega_2^1 + [m(c+v)\omega_2^1 + v\omega_3^1] \vec{e}_2,$$

следовательно индикатриса вектора  $\vec{e}_2$  есть плоскость, параллельная направляющей плоскости цилиндра  $(L^k)$ .

В третьем случае получаем класс конгруэнций, являющийся пересечением классов конгруэнций  $\mathcal{Z}_1$  и  $\mathcal{Z}_2$ .

#### Список литературы

- И. М а л а х о в с к и й В.С. О вырожденных конгруэнциях пар фигур в трехмерном проективном пространстве. — В кн.: Дифференциальная геометрия многообразий фигур. Вып. 3. Калининград, 1973, с. 41–49.