

В заключение приведем уравнение для определения фокальных направлений

$$a_{12} \left[\Gamma_1^{42} \Gamma_2^{42} (\Gamma_3^{51} \omega_1 + \Gamma_3^{52} \omega_2)^2 - (\Gamma_3^{41} \omega_1^1 + \Gamma_3^{42} \omega_2) (\Gamma_3^{51} \omega_1 + \Gamma_3^{52} \omega_2) (\Gamma_2^{42} + \Gamma_1^{41}) + (\Gamma_3^{51} \omega_1 + \Gamma_3^{52} \omega_2)^2 \right] - a_{33} (\Gamma_1^{41} - \Gamma_2^{42}) \omega_1 \omega_2 = 0.$$

Список литературы

1. Ходж В., Пидо Д. Методы алгебраической геометрии. Т. 2, М., 1954.

2. Худенко В. Н. О фокальных образах многообразий многомерных квадрик. - В кн.: Дифференциальная геометрия многообразий фигур. Вып. 9. Калининград, 1978, с. 118-123.

В. П. Ц а п е н к о

СВЯЗНОСТЬ В РАССЛОЕНИИ, АССОЦИИРОВАННОМ С ГИПЕРКОМПЛЕКСОМ ПАР ФИГУР (P, Q)

В n -мерном проективном пространстве P_n рассмотрим пары (P, Q), состоящие из невырожденной гиперквадрики Q и неинцидентной ей точки P. Отнеся пространство P_n к подвижному реперу $R = \{A_0, A_1, \dots, A_n\}$, зададим точку P разложением $P = x^i A_i$ ($i, j, \dots = 0, 1, \dots, n$), а гиперквадрику Q - уравнением $a_{ij} x^i x^j = 0$, где

$$a_{ij} x^i x^j \neq 0, \det [a_{ij}] \neq 0 \text{ и } a_{ij} = a_{ji}. \quad (1)$$

Не ограничивая общности рассмотрения, пронормируем координаты x^i и a_{ij} так, чтобы $x^0 = 1$ и $a_{00} = 1$. С учетом такой нормировки уравнения стационарности точки P имеют вид:

$$\Delta x^i \stackrel{\text{def}}{=} dx^i + x^j \omega_j^i - x^i \omega_0^0 - x^i x^j \omega_j^0 + \omega_0^i = 0, \quad (2)$$

где $i, j, \dots = 1, 2, \dots, n$. Структурные формы Δx^i [1] точечного проективного пространства P_n образуют вполне интегрируемую систему. Уравнения стационарности гиперквадрики Q с учетом нормировки $a_{00} = 1$ имеют вид:

$$\Delta a_{ij} = 0,$$

где

$$\Delta a_{ij} = da_{ij} - a_{0i} \omega_j^0 - a_{k(i} \omega_j^k + 2a_{ij} \omega_0^0 + 2a_{ij} a_{0k} \omega_0^k, \quad (3)$$

$$\Delta a_{0j} = da_{0j} - a_{0k} \omega_j^k - a_{kj} \omega_0^k + a_{0j} \omega_0^0 - \omega_j^0 + 2a_{0j} a_{0k} \omega_0^k.$$

Здесь и в дальнейшем круглые скобки в выражениях вида $a_{(i} \omega_j^k)$ означают удвоенное симметрирование: $a_{(i} \omega_j^k) = a_i \omega_j^k + a_j \omega_i^k$.

Структурные формы Δa_{ij} пространства $R(Q)$ гиперквадрик также образуют вполне интегрируемую систему.

Рассмотрим n -мерное невырожденное многообразие V_n пар (P, Q) . При этом точка P описывает n -параметрическое многообразие, в силу чего формы Δx^i линейно независимы. Система дифференциальных уравнений многообразия V_n запишется в виде: $\Delta a_{ij} = a_{ijk} \Delta x^k$. Система функций (x^i, a_{ij}, a_{ijk}) является фундаментальным объектом первого порядка многообразия V_n относительно произвольного репера R .

Рассмотрим гиперплоскость L_{n-1} , полярно-сопряженную точке P относительно гиперквадрики Q . Ее уравнение имеет вид

$$\vartheta_i y^i + \vartheta_0 y^0 = 0, \quad (4)$$

где

$$\vartheta_i = a_{ij} x^j + a_{oi}, \quad \vartheta_0 = a_{oi} x^i + 1. \quad (5)$$

Дифференцируя первую группу равенств (5) с учетом соотношений (2) и (3), получим

$$d\vartheta_i - \vartheta_j \omega_j^i + \vartheta_i \omega_0^0 + 2\vartheta_i a_{oj} \omega_j^0 - \vartheta_i x^j \omega_j^0 - \vartheta_0 \omega_i^0 = (a_{ijk} x^j + a_{oik} + a_{ik}) \Delta x^k. \quad (6)$$

Произведем специализацию подвижного репера R , помещая вершины A_i в гиперплоскость L_{n-1} . В таком репере гиперплоскость L_{n-1} задается уравнением $y^0 = 0$, эквивалентным уравнению (4), в силу чего получим условия $\vartheta_i = 0, \vartheta_0 \neq 0$. С учетом этих условий найдем из (6):

$$\omega_i^0 = \Lambda_{ik} \Delta x^k \left(\Lambda_{ik} = - \frac{a_{ijk} x^j + a_{oik} + a_{ik}}{a_{oj} x^j + 1} \right). \quad (7)$$

Продолжая систему (7) дифференциальных уравнений n -мерного многообразия гиперплоскостей L_{n-1} , получим $\nabla \Lambda_{ij} \equiv 0$. Здесь и в дальнейшем символом \equiv обозначаем сравнение по модулю базисных форм Δx^k , т.е.

$$\nabla \Lambda_{ij} = \Lambda_{ijk} \Delta x^k,$$

где

$$\nabla \Lambda_{ij} = d\Lambda_{ij} - \Lambda_{kj} \omega_i^k - \Lambda_{ik} \omega_j^k + 2\Lambda_{ij} \omega_0^0.$$

Базисные формы Δx^i и вторичные формы $\omega_i^j, \omega_0^i, \omega_0^0$ удовлетворяют уравнениям:

$$\begin{aligned} d\Delta x^i &= \Delta x^j \wedge \{ \omega_j^i - \delta_j^i (x^k \omega_k^0 + \omega_0^0) - x^i \omega_j^0 \}, \\ d\omega_j^i &= \omega_j^k \wedge \omega_k^i + \Delta x^k \wedge \Lambda_{jk} \omega_0^i, \\ d\omega_0^i &= \omega_0^k \wedge \omega_k^i + \omega_0^0 \wedge \omega_0^i, \\ d\omega_0^0 &= \Delta x^j \wedge (-\Lambda_{ij} \omega_0^i). \end{aligned} \quad (8)$$

Из этих уравнений следует, что с многообразием V_n ассоциируется главное расслоение $G_\tau(V_n)$, базой которого является область пространства P_n , описанная точкой P , а типовым слоем - подгруппа стационарности G_τ ($\tau = n^2 + n$) гиперплоскости L_{n-1} .

В главном расслоении $G_\tau(V_n)$ зададим фундаментально-групповую связность по Г.Ф. Лаптеву [2] с помощью форм связности

$$\tilde{\omega}_j^i = \omega_j^i - \Gamma_{jk}^i \Delta x^k, \quad \tilde{\omega}_0^i = \omega_0^i - \Gamma_j^i \Delta x^j, \quad \tilde{\omega}_0^0 = \omega_0^0 - \Gamma_i \Delta x^i, \quad (9)$$

где компоненты объекта связности $\Gamma = \{ \Gamma_{jk}^i, \Gamma_j^i, \Gamma_i \}$ удовлетворяют уравнениям:

$$\begin{aligned} \nabla \Gamma_{jk}^i + \Lambda_{jk} \omega_0^i &\equiv 0, \quad \nabla \Gamma_i - \Lambda_{ji} \omega_0^j \equiv 0, \\ \nabla \Gamma_j^i + \Gamma_j^i \omega_0^i - \Gamma_{kj}^i \omega_0^k &\equiv 0, \end{aligned}$$

в которых

$$\nabla \Gamma_{jk}^i = d\Gamma_{jk}^i - \Gamma_{ek}^i \omega_j^e - \Gamma_{je}^i \omega_k^e + \Gamma_{jk}^e \omega_e^i + \Gamma_{jk}^i \omega_0^0,$$

$$\nabla \Gamma_j^i = d\Gamma_j^i - \Gamma_k^i \omega_j^k + \Gamma_j^k \omega_k^i,$$

$$\nabla \Gamma_i = d\Gamma_i - \Gamma_j \omega_j^i + \Gamma_i \omega_0^0.$$

Т е о р е м а 1. Присоединение к каждой паре фигур (P, Q) точки, не принадлежащей гиперплоскости L_{n-1} , позволяет задать связность в ассоциированном расслоении.

Д о к а з а т е л ь с т в о. Точку B , не принадлежащую гиперплоскости L_{n-1} , зададим следующим образом

$B = A + \lambda^i A_i$, где функции λ^i удовлетворяют уравнениям:

$$\nabla \lambda^i + \omega_0^i = \lambda_j^i \Delta x^j, \quad (10)$$

здесь $\nabla \lambda^i = d\lambda^i + \lambda^j \omega_j^i - \lambda^i \omega_0^i$. Функции Λ_{ij} и оснащенный квазитензор λ^i позволяют охватить компоненты объекта связности по формулам:

$$\Gamma_{jk}^i = \lambda^i \Lambda_{jk}, \quad \Gamma_j^i = -\lambda^i \lambda^k \Lambda_{kj}, \quad \Gamma_i = -\lambda^j \Lambda_{ji}.$$

С л е д с т в и е. В качестве точки B можно взять точку P , тогда связность в ассоциированном расслоении возникает внутренним образом.

Т е о р е м а 2. Точка B переносится параллельно в связности Γ тогда и только тогда, когда она остается на месте.

Д о к а з а т е л ь с т в о. Из уравнений (10), используя формы (9), получим: $\mathcal{D}\lambda^i = \tilde{\lambda}_j^i \Delta x^j$, где ковариантный дифференциал (см., в частности, [3]) квазитензора λ^i имеет вид:

$$\mathcal{D}\lambda^i = d\lambda^i + \lambda^j \tilde{\omega}_j^i - \lambda^i \tilde{\omega}_0^i + \tilde{\omega}_0^i,$$

а ковариантные производные выражаются по формулам:

$$\tilde{\lambda}_j^i = \lambda_j^i - \lambda^k \Gamma_{kj}^i - \Gamma_j^i + \lambda^i \Gamma_j.$$

Дифференциал точки можно привести к виду:

$$dB = \tilde{\omega}_0^i B + \mathcal{D}\lambda^i A_i. \quad (11)$$

Отсюда видно, что обращение ковариантного дифференциала $\mathcal{D}\lambda^i$ в нуль характеризует параллельный перенос точки B в связности Γ , при котором она остается на месте.

Т е о р е м а 3. Подобъект линейной связности Γ_{jk}^i объекта связности Γ характеризуется проекцией на плоскость L_{n-1} смежной с ней плоскости $L_{n-1} + dL_{n-1}$ из центра B .

Д о к а з а т е л ь с т в о. Плоскость L_{n-1} определяется системой точек A_i . Дифференциалы точек A_i входят в состав точек, определяющих смежную плоскость $L_{n-1} + dL_{n-1}$. Они приводятся к виду: $dA_i = \tilde{\omega}_i^j A_j + \Lambda_{ik} \Delta x^k B$. Проекция плоскости $L_{n-1} + dL_{n-1}$ на плоскость L_{n-1} из центра B определяется формами связности $\tilde{\omega}_i^j$, которые в свою очередь выражаются с помощью объекта линейной связности Γ_{jk}^i .

Т е о р е м а 4. Проекция на точку B смежной с ней точки $B + dB$ из центра L_{n-1} характеризует под-объект Γ_i объекта связности Γ .

Д о к а з а т е л ь с т в о. Утверждение теоремы вытекает из соотношения (11).

Список литературы

1. Остиану Н.М. Распределение гиперплоскостных элементов в проективном пространстве. - В кн.: Труды геом. семинара. ВИНТИ АН СССР, 1973, с. 71-120.

2. Остиану Н.М., Рыжков В.В., Швейкин П.И. Очерк научных исследований Г.Ф. Лаптева. - В кн.: Труды геом. семинара ВИНТИ АН СССР, 1973, т. 4, с. 7-70.

3. Шевченко Ю.И. Геометрическая характеристика некоторых индуцированных связностей поверхности. - В кн.: Дифференциальная геометрия многообразий фигур. Вып. 12, Калининград, 1980, с. 126-130.