

$\theta$ -параметрическая форма [2, с.41], вдоль которой она принаследует двум смежным коллинеациям. Из этого определения следует, что координаты  $X^j, x^k$  фокальной точки удовлетворяют системе уравнений

$$f^i = 0, \quad f^i + df^i = 0.$$

Направление  $\Omega^x = t^x \theta$  называется фокальным направлением семейства  $\Pi_n$ . Используя (1.3), (1.6), находим

$$df^i = \mu_k^i f^k + f_x^i \Omega^x, \quad (4.3)$$

где

$$\mu_k^i = x^i \omega_k^0 - \omega_k^i + \delta_k^i (\omega_0^0 + X^x \Omega_x^0),$$

$$f_x^i = P_{xk}^i X^j + (M_{jk}^i - \lambda_k^i P_j) X^j - x^i P_x - \tilde{\lambda}_x^i. \quad (4.4)$$

$$(4.5)$$

Следовательно, фокальные точки и фокальные семейства определяются системой уравнений:

$$f^i = 0, \quad f_x^i \Omega^x = 0. \quad (4.6)$$

Исключая из этих уравнений базисные формы  $\Omega^j$ , получим систему уравнений для определения фокальных точек коллинеации  $\pi \in \Pi_n$ :

$$f^i = 0, \quad \det(f_x^i) = 0. \quad (4.7)$$

Эта система содержит  $n+1$  уравнение на  $2n$  координат  $X^j, x^k$ . Определяя из уравнений  $f^i = 0$  координаты  $x^k$  и подставляя их значения в оставшиеся уравнения системы (4.7), убеждаемся, что проекция множества фокальных точек на пространство  $P_n$  образует в нем алгебраическую гиперповерхность  $S$  порядка  $2^n$ . Аналогично, исключая  $X^j$ , получим в пространстве  $P_n$  алгебраическую гиперповерхность  $\sigma$  порядка  $2^n$ .

Назовем  $S$  и  $\sigma$  фокальными гиперповерхностями коллинеации  $\pi \in \Pi_n$ . Из (4.5), (4.7) непосредственно вытекает

Предложение 5. Фокальная гиперповерхность  $S$  коллинеации  $\pi \in \Pi_n$  содержит точку  $P^0$  тогда и только тогда, когда  $\tau = \text{rang}(\tilde{\lambda}_x^i) < n$ , т.е. когда инвариантное подпространство (3.3) не вырождается в точку  $P^0$ .

#### Библиографический список

Лаптев Г.Ф. Дифференциальная геометрия погруженных многообразий // Тр. моск. матем. о-ва / ПИТЛ. М., 1953. Т. 2. С. 275-382.

Болодурин В.С. О точечных соответствиях между гиперповерхностями проективных пространств // Тр. геометр. семинара / ВНИТИ. М., 1969. Т. 2. С. 55-79.

Малаховский Н.В. О двумерных многообразиях в прямом произведении проективных пространств // Дифференциальная геометрия многообразий фигур: Межвуз. темат. сб. науч. тр. / Калининград. ун-т. Калининград, 1988. Вып. I. 19. С. 55-57.

Чех Э. Проективно-дифференциальная геометрия соответствий между двумя пространствами. I // Чехосл. матем. ж. 1952. V. 2. № 1. Р. 91-107.

Лаптев Г.Ф. Распределение касательных элементов // Тр. геометр. семинара / ВНИТИ. М., 1971. Т. 3. С. 29-48.

УДК 514.75

#### ОБ ОДНОМ КЛАССЕ СЕТЕЙ НА ПАРЕ ПОДМОНОБРАЗИЙ ЕВКЛИДОВА ПРОСТРАНСТВА

А.Ф. Масагутова  
(МГТИ им. В.И. Ленина)

В работе рассматриваются некоторые вопросы геометрии дифференцируемого отображения области  $\Omega$  на область  $\bar{\Omega}$  в евклидовом пространстве  $E_n$  с использованием тензора  $h_{bc}^a$ , свойства которого в значительной мере отражают геометрические свойства пары подмногообразий.

1. В  $n$ -мерном евклидовом пространстве  $E_n$  рассмотрим дифференцируемое отображение  $f$  некоторой области  $\Omega$  на область  $\bar{\Omega}$ . Пусть произвольной точке  $x \in \Omega$  соответствует при отображении  $f$  точка  $y \in \bar{\Omega}$ . Отнесем область  $\Omega$  к подвижному реперу  $R^x = \{x, \vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n\}$  так, что  $\vec{e}_n \parallel \vec{x}\bar{y}$ , а область  $\bar{\Omega}$  — к подвижному реперу  $R^y = \{y, \vec{a}_1, \dots, \vec{a}_n\}$ , где

$$R^y = f_{xx}(R^x), \quad (1)$$

$f_{xx}$  — индуцированное отображение.

Дифференциальные формулы реперов  $R^x$  и  $R^y$  имеют вид:

$$\begin{cases} d\vec{x} = \omega^a \vec{e}_a, & d\vec{e}_a = \omega_a^b \vec{e}_b, \\ d\vec{y} = \bar{\omega}^b \vec{a}_b, & d\vec{a}_b = \bar{\omega}_b^a \vec{a}_a \end{cases} \quad (2)$$

(здесь и далее  $a, b, c, \dots = \overline{1, n}; i, j, k, \dots = \overline{1, n-1}$ ).

Все дифференциальные формы  $\omega$  удовлетворяют известным уравнениям структуры евклидова пространства  $E_n$ .

Отображение  $f$  определяют следующие уравнения:

$$\bar{\omega}^a = \omega^a. \quad (3)$$

Продолжая уравнения (3), получим

$$\bar{\omega}_c^c - \omega_c^c = h_{cd}^c \omega_d^d, \quad (4)$$

где  $h_{cd}^c$  -тензор, симметричный по нижним индексам.

Рассмотрим гиперплоскость  $\pi(x) \ni x$ , перпендикулярную прямой  $x_u$ , заданную уравнением  $\alpha_a x^a = 0$ , где  $\alpha_i = 0$ ,  $\alpha_n = 1$ , т.е.  $x^n = 0$ . Здесь  $\alpha_a$  -ковектор, определяющий гиперплоскость  $\pi(x)$ . В области  $\Omega$  мы получим распределение  $\pi$  гиперплоскостей  $\pi(x)$ . Свернем тензор  $h_{bc}^a$  с ковектором  $\alpha_a$ :  $\alpha_a h_{bc}^a = h_{bc}$ . В каждой точке  $x \in \Omega$  имеем конус, определяемый уравнением  $h_{bc} x^b x^c = 0$ , пересечение которого с гиперплоскостью  $\pi(x)$  есть конус  $K$ :

$$h_{ij} x^i x^j = 0. \quad (5)$$

Направим векторы  $\vec{e}_i$  по главным направлениям конуса  $K$ . Тогда репер  $R^x$  станет ортогональным и уравнение конуса  $K$  примет вид:  $\sum h_{ii}(x^i)^2 = 0$ , при этом  $h_{ij} = 0$  ( $i \neq j$ ).

2. Линию  $\ell$  в области  $\Omega$  назовем характеристической линией отображения  $f$ , если в каждой точке  $x \in \ell$  направление ее касательной является инвариантным в отображении  $f$ , определенным тензором  $h_{bc}^a$  ( $H: T_x \times T_x \rightarrow T_x$ , где  $T_x$ -касательное пространство в точке  $x$ ), и если  $\vec{E} = E^a \vec{e}_a$ ,  $\vec{\eta} = \eta^b \vec{e}_b$ , то  $H(\vec{E}, \vec{\eta}) = h_{bc}^a E^b \eta^c \vec{e}_a$ . Следующие уравнения являются аналитическими условиями характеристичности  $\ell$ :  $h_{bc}^a \ell^b \ell^c = \lambda \ell^a$ , где  $\ell^a$  -координаты касательного вектора  $\vec{\ell}$  к линии  $\ell$ . Отсюда следует

Теорема I. Главные направления конуса  $K$  и направление, определяемое вектором  $\vec{e}_n$ , будут характеристическими направлениями отображения  $f$  тогда и только тогда, когда выполняются соотношения:

$$h_{ij} = 0 \quad (i \neq j), \quad h_{aa}^i = 0 \quad (i \neq a), \quad h_{aa}^a \neq 0. \quad (6)$$

3. Дифференциальные формы  $\omega_i^a$  являются главными формами (зависят только от  $\omega^a$ ). Следовательно,

$$\omega_i^a = \Lambda_{ia} \omega^a = \Lambda_{ij} \omega^j + \Lambda_{in} \omega^n. \quad (7)$$

Соответственно  $\bar{\omega}_i^a = \bar{\Lambda}_{ia} \omega^a$ . Продолжим уравнения (7):

$$d\Lambda_{ia} - \Lambda_{ja} \omega_i^j - \Lambda_{ib} \omega_a^b = \Lambda_{ia} \omega^b. \quad (8)$$

Фиксируем точку  $x$  ( $\omega^b = 0$ ). Из системы (8) получим:

$d\Lambda_{ia} - \Lambda_{ja} \pi_i^j - \Lambda_{ib} \pi_a^b = 0$ , где  $\delta$  -символ дифференцирования по вариформам параметрам и  $\pi_a^b = \omega_a^b|_{\omega^c=0}$ . Можно показать, что полученная система вполне интегрируема. По теореме Лагтева система величин  $\{\Lambda_{ij}, \Lambda_{in}\}$  образует геометрический объект. Аналогично можно доказать, что системы величин  $\{\Lambda_{ij}\}, \{\Lambda_{in}\}$  образуют геометрические объекты (тензоры). Распределение  $\pi$  вполне интегрируемо тогда и только тогда, когда  $\Lambda_{ij} = \Lambda_{ji}$ .

4. Пусть  $\ell$  -произвольная гладкая линия в области  $\Omega$ . Ее дифференциальные уравнения:  $\omega^a = \ell^a \theta$ , где  $\theta$  -параметрическая форма и  $d\theta = \theta \wedge \theta_1$ . Если  $\ell \subset \pi(x)$ , то  $\omega^a = 0$ ,  $\omega^i = \ell^i \theta$ .

Асимптотической линией распределения  $\pi$  называется такая линия  $\gamma$ , принадлежащая этому распределению, что в каждой точке  $x \in \gamma$  соприкасающаяся плоскость  $(x, d\vec{x}, d^2\vec{x}) \subset \pi(x)$ . Находим, что  $d^2\vec{x} \in \pi(x)$  тогда и только тогда, когда  $\Lambda_{ij} \ell^i \ell^j = 0$ .

Теорема 2. Линия  $\omega^i$  -асимптотическая на распределении  $\pi$  тогда и только тогда, когда  $\bar{h}_{ii} = \bar{\Lambda}_{ii}$ . В самом деле, из выше сделанных выводов и формул (4), (7) следует:  $\bar{\omega}_i^a - \omega_i^a = h_{ii} \omega^i$ .

С другой стороны  $\bar{\omega}_i^a - \omega_i^a = \bar{\Lambda}_{ii} \omega^i$ . Отсюда вытекает утверждение теоремы.

5. Пусть  $\|\varphi_\epsilon^a\|$  -матрица перехода от базиса  $\{\vec{e}_a\}$  к  $\{\vec{a}_\epsilon\}$ , т.е.

$$\vec{a}_\epsilon = \varphi_\epsilon^a \vec{e}_a \quad (\det \|\varphi_\epsilon^a\| \neq 0). \quad (9)$$

Отсюда  $d\vec{a}_\epsilon = d\varphi_\epsilon^a \vec{e}_a + \varphi_\epsilon^a d\vec{e}_a$ . Используя формулы (2), (9), находим:

$$d\varphi_\epsilon^a + \varphi_\epsilon^a d\omega_a^a - \varphi_\epsilon^a \bar{\omega}_b^a = 0 \quad (10)$$

или  $d\varphi_\epsilon^a + \varphi_\epsilon^a \omega_a^a - \varphi_\epsilon^a \omega_\epsilon^a = \varphi_\epsilon^a \omega_n^c$ , где  $\varphi_\epsilon^a = \varphi_a^a h_{ac}^a$ .

Система из  $n$  линейно независимых полей направлений  $\vec{e}_a$  определяет в области  $\Omega$  ортогональную сеть  $\Sigma_n$ , которой соответствует сеть  $\bar{\Sigma}_n$ . Рассмотрим, когда сеть  $\Sigma_n$  будет основанием отображения  $f$ , т.е. в отображении  $f$  перейдет в ортогональную сеть. Тогда

$$\vec{a}_\epsilon \cdot \vec{a}_c = \bar{h}_{bc} \delta_{bc}, \quad (II)$$

где  $\bar{h}_{bb} = \bar{a}_\epsilon^b, \bar{h}_{bc} = 0$  ( $b \neq c$ ). Продифференцировав уравнения (II), получим  $\bar{\omega}_\epsilon^b \bar{a}_c^c + \bar{\omega}_c^b \bar{a}_\epsilon^c = 0$  ( $b \neq c$ , нет суммирования),  $\bar{\omega}_\epsilon^b = d\bar{a}_\epsilon^b / d\bar{a}_\epsilon^b$ .

Применив формулу (9), придем к следующему утверждению:

**Теорема 3.** Для того чтобы сеть  $\Sigma_n$  была основанием отображения  $f$ , необходимо и достаточно, чтобы для всех  $\theta \neq c$  выполнялось равенство  $\sum_{a=1}^k \varphi_c^a \varphi_c^a = 0$ .

#### Библиографический список

1. Базылев В.Т. Материалы по геометрии /МГПИ им. В.И. Ленина. М., 1978. Вып. I.

2. Базылев В.Т. Сети на многообразиях // Тр. геометр. семинара/ ВНИТИ. М., 1974. Т. 6. С. 189–205.

УДК 514.75

О ВТОРОЙ ПОЛЯРЕ Р-ПОВЕРХНОСТИ ЕВКЛИДОВА  
ПРОСТРАНСТВА  
Н.И.Москаленко  
(МГПИ им. В.И.Ленина)

В статье рассматривается вторая поляра точки  $x \in V_p \subset E_n$  относительно присоединенной поверхности и ее некоторые связи с геометрией самой поверхности  $V_p$ . Обобщаются результаты исследований по геометрии поверхностей коразмерности два [3] и коразмерности три [4].

Рассмотрим гладкую  $p$ -мерную поверхность  $V_p$  ( $p \geq 2$ ) в евклидовом пространстве  $E_n$ . Отнесем поверхность к подвижному реперу

$$R = (x, \vec{e}_i, \vec{e}_\alpha) \quad (i, j, k, t, \ell = \overline{1, p}; \alpha, \beta = \overline{p+1, n}),$$

где орты  $e_i$  принадлежат касательному пространству  $T_x(V_p)$  к поверхности  $V_p$  в точке  $x$ , а векторы  $\vec{e}_\alpha$  образуют ортонормированный базис нормальной плоскости  $N_{n-p}(x)$  поверхности  $V_p$ . Деривационные формулы такого репера имеют вид

$$dx = w^i \vec{e}_i; \quad d\vec{e}_i = \omega^j_i \vec{e}_j + \omega^\alpha_i \vec{e}_\alpha; \quad d\vec{e}_\alpha = \omega^i_\alpha \vec{e}_i + \omega^\beta_\alpha \vec{e}_\beta.$$

Продолжая систему  $\omega^\alpha = 0$  дифференциальных уравнений нашей поверхности, получим равенства  $\omega_i^j = \delta_{ij}^\alpha \omega^\alpha$ ,  $\omega_{ij}^\alpha = \delta_{ij}^\alpha$ , где  $\delta_{ij}^\alpha$  – система  $n-p$  вторых основных тензоров поверхности  $V_p \subset E_n$ . При замене базиса  $(\vec{e}_\alpha)$  в плоскости  $N_{n-p}(x)$  величины  $\delta_{ij}^\alpha$  ( $i, j$  фиксированы) преобразуются как координаты вектора.

Имеем систему  $\frac{1}{2} p(p+1)$  векторов  $\vec{\theta}_{ij} = \delta_{ij}^\alpha \vec{e}_\alpha$ . В дальнейшем будем предполагать, что число независимых векторов этой системы равно  $n-p$ , т.е. размерность главной нормали  $p$ -поверхности максимальна.

Вектор  $\vec{M} = \frac{1}{p} \gamma^{ij} \delta_{ij}^\alpha \vec{e}_\alpha$  – есть вектор средней кривизны поверхности  $V_p$  в точке  $x$ , здесь  $\gamma^{ij}$  – контравариантные компоненты метрического тензора  $\gamma_{ij} = \vec{e}_i \cdot \vec{e}_j$  поверхности  $V_p \subset E_n$ . Будем рассматривать неминимальную поверхность  $(\vec{M} \neq \vec{0}) V_p \subset E_n$ . В этом случае в точке  $x \in V_p$  инвариантным образом присоединена прямая  $(x, \vec{M})$  – средняя нормаль поверхности.

Уравнение

$$\det \left| \sum_\alpha \delta_{ij}^\alpha \gamma^{ij} - \gamma_{ij} \right| = 0$$

определяет в плоскости  $N_{n-p}(x)$  алгебраическую гиперповерхность порядка  $p$  (присоединенную поверхность), не проходящую через точку  $x \in V_p$ . Так как размерность главной нормали максимальна, то эта поверхность есть фокусная поверхность к поверхности  $V_p$  в данной точке  $x$  [1]. Если записать это уравнение в однородных координатах

$$F(y^{p+1}, y^{p+2}, \dots, y^n, y^0) = 0,$$

то в плоскости  $N_{n-p}(x)$  уравнение второй поляры точки  $x \in V_p$  относительно фокусной поверхности (в дальнейшем для краткости будем опускать слова "относительно фокусной поверхности") имеет вид  $\left( \frac{\partial^2 F}{\partial y^\sigma \partial y^\beta} \right)_x y^\sigma y^\beta = 0 \quad (\sigma, \beta = p+1, p+2, \dots, n, 0)$ ,

где частные производные вычисляются в точке  $x$  ( $0, 0, 0, \dots, 0, 1$ ).

Пусть векторы  $\vec{e}_i$  репера ортонормированы, тогда  $\gamma_{ij} = \delta_{ij}$ . Запишем уравнение фокусной поверхности в виде

$$\det \left| \sum_\alpha \delta_{ij}^\alpha \gamma^{ij} - \gamma^0 \delta_{ij} \right| = 0.$$

Раскрывая этот определитель и располагая члены по степеням  $y^0$ , получим

$$(-1)^p (y^0)^{p+1} + (-1)^{p-1} \Delta_1 (y^0)^{p-1} + (-1)^{p-2} \Delta_2 (y^0)^{p-2} + \dots + (-1) \Delta_{p-1} y^0 + \Delta_p = 0,$$

где  $\Delta_p = \det \left| \sum_\alpha \delta_{ij}^\alpha \gamma^\alpha \right|$ , а коэффициент при  $(y^0)^{p-k}$  равен сумме всех главных миноров  $k$ -го порядка последнего определителя.

Вычисляя вторые частные производные от левой части последнего уравнения, получим следующее уравнение второй поляры (в ортонормированном репере):