

A.В.С т о л я р о в . Условие квадратичности регулярной гиперполосы.	93
Т.П.Ф у н т и к о в а . Торсовые вырожденные конгруэнции $(LP)_{2,1}$	102
Е.А.Х ля п о в а . Конгруэнции T_4	108
В.Н.Х у д е н к о . О фокальных образах многообра- зий многомерных квадрик.	118
Ю.И.Ш е в ч е н к о . Об оснащенииях многообразий плоскостей в проективном пространстве.	124
С е м и н а р	134

ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНАЯ ГЕОМЕТРИЯ МНОГООБРАЗИЙ ФИГУР
Вып.9 1978

УДК 513.73

А.В. А б р а м о в

НЕКОТОРЫЕ ВОПРОСЫ ГЕОМЕТРИИ ∇ -СОПРЯЖЕННЫХ СЕТЕЙ

Пусть $\Sigma_p = (\sigma_1, \dots, \sigma_p)$ - сеть в некоторой области глад-
кой поверхности вещественного евклидова пространства E_n .
К поверхности V_p присоединяют подвижной полуортогональный
репер $\mathcal{R} = \{x, \vec{e}_i, \vec{e}_\alpha\}$, где $x \in V_p$, \vec{e}_i - единичные векторы, каса-
тельные к линиям сети, \vec{e}_α - попарно ортогональные единич-
ные векторы нормали $M_{n-p}(x)$, $i, j, \kappa = 1, \dots, p$; $\alpha, \beta = p+1, \dots, n$.
Выпишем деривационные формулы поверхности:

$$d\vec{x} = \omega^i \vec{e}_i, \quad d\vec{e}_i = \omega^j \vec{e}_j + \omega^\alpha \vec{e}_\alpha, \quad d\vec{e}_\alpha = \omega_\alpha^i \vec{e}_i + \omega_\alpha^\beta \vec{e}_\beta; \quad (1)$$

где \vec{x} - радиус-вектор точки x . При этом

$$\omega_i^\alpha = \delta_{ij}^\alpha \omega^j, \quad \delta_{ij}^\alpha = \delta_{ji}^\alpha; \quad (2)$$

$$\omega_i^j = \alpha_{ik}^j \omega^k \quad (i \neq j); \quad (3)$$

$$dg_{ij} = g_{ik} \omega_j^k + g_{jk} \omega_i^k, \quad \omega_\alpha^k + g^{ki} \omega_i^\alpha = 0, \quad \omega_\beta^\alpha + \omega_\alpha^\beta = 0; \quad (4)$$

где δ_{ij}^α - компоненты вторых основных тензоров поверхности;
 g_{ij} - метрический тензор; $\{\alpha_{jk}^i\}$ - объект сети Σ_p .

Для того, чтобы сеть Σ_p была ∇ -сопряженной [1],
необходимо и достаточно, чтобы компоненты объекта сети в
репере \mathcal{R} удовлетворяли условию

$$\alpha_{jk}^i = 0 \quad (i \neq j, j \neq k, k \neq i). \quad (5)$$

Векторы $\vec{e}_j = \delta_{ij}^\alpha \vec{e}_\alpha$ вместе с точкой x определяют
главную нормаль $N_q(x) \subset M_{n-p}(x)$, где q - ранг системы
векторов \vec{e}_j . Плоскость $P_{ij} = [x, \vec{e}_i, \vec{e}_\alpha, \alpha_{ij}^k \vec{e}_k + \vec{e}_j]$ (i, j, k -
различны, по k суммируется) является плоскостью смещения
прямой $[x, \vec{e}_i]$ вдоль направления семейства σ_j . Условие
(5) эквивалентно следующему геометрическому критерию [1]:

для того, чтобы сеть Σ_p в области U поверхности V_p в евклидовом пространстве E_5 была ∇ -сопряженной, необходимо и достаточно, чтобы плоскости P_{ij} пересекали главную нормаль $N_q(x)$ по прямой или совпадали с соответствующими плоскостями $[x, \vec{e}_i, \vec{e}_j]$ ($i \neq j$).

В настоящей заметке рассматриваются ∇ -сопряженные сети на трехмерной поверхности V_3 , в пятимерном вещественном евклидовом пространстве E_5 , когда прямые $\ell_{ij} = [x, \vec{e}_{ij}]$ специальным образом расположены. В дальнейшем индексы принимают значения: $i, j, k = 1, 2, 3; \alpha, \beta = 4, 5$.

1. Прямые $\ell_{12}, \ell_{13}, \ell_{23}$ совпадают. Положим:

$$\vec{e}_{13} = \psi \vec{e}_{12}, \quad \vec{e}_{23} = \psi \vec{e}_{12}. \quad (6)$$

Дифференцирование равенств (2) – (6) приводит к уравнениям:

$$\Delta \vec{e}_{11}^\alpha \wedge \omega^1 + \Delta \vec{e}_{12}^\alpha \wedge \omega^2 + (\Delta \psi \cdot \vec{e}_{12}^\alpha + \psi \Delta \vec{e}_{12}^\alpha) \wedge \omega^3 = 0,$$

$$\Delta \vec{e}_{21}^\alpha \wedge \omega^1 + \Delta \vec{e}_{22}^\alpha \wedge \omega^2 + (\Delta \psi \cdot \vec{e}_{12}^\alpha + \psi \Delta \vec{e}_{12}^\alpha) \wedge \omega^3 = 0, \quad (7)$$

$$(\Delta \psi \cdot \vec{e}_{12}^\alpha + \psi \cdot \Delta \vec{e}_{12}^\alpha) \wedge \omega^1 + (\Delta \psi \cdot \vec{e}_{12}^\alpha + \psi \Delta \vec{e}_{12}^\alpha) \wedge \omega^2 + \Delta \vec{e}_{33}^\alpha \wedge \omega^3 = 0.$$

где

$$\Delta \vec{e}_{11}^\alpha = \nabla \vec{e}_{11}^\alpha + (\vec{e}_{11}^\alpha a_{21}^1 + \vec{e}_{22}^\alpha a_{11}^2) \omega^2 + (\vec{e}_{11}^\alpha a_{31}^1 + \vec{e}_{33}^\alpha a_{11}^3) \omega^3, \quad (8)$$

$$\Delta \vec{e}_{22}^\alpha = \nabla \vec{e}_{22}^\alpha + (\vec{e}_{11}^\alpha a_{21}^1 + \vec{e}_{22}^\alpha a_{11}^2) \omega^1 + (\vec{e}_{22}^\alpha a_{32}^2 + \vec{e}_{33}^\alpha a_{22}^3) \omega^3, \quad (9)$$

$$\Delta \vec{e}_{33}^\alpha = \nabla \vec{e}_{33}^\alpha + (\vec{e}_{33}^\alpha a_{13}^3 + \vec{e}_{11}^\alpha a_{33}^1) \omega^1 + (\vec{e}_{33}^\alpha a_{23}^3 + \vec{e}_{22}^\alpha a_{33}^2) \omega^2, \quad (10)$$

$$\Delta \vec{e}_{12}^\alpha = \nabla \vec{e}_{12}^\alpha,$$

$$\Delta \psi = d\psi + \psi (\omega_2^2 + \omega_1^1 - \omega_3^3) + \psi^2 \omega_2^3 + \psi \cdot \psi \omega_1^3 - \psi \omega_1^2 - \omega_3^2,$$

$$\Delta \psi = d\psi + \psi (\omega_1^1 - \omega_2^2 - \omega_3^3) + \psi^2 \omega_1^3 + \psi \cdot \psi \omega_2^3 - \psi \omega_2^1 - \omega_3^1.$$

Здесь $\nabla \vec{e}_{ij}^\alpha$ – ковариантная производная тензора \vec{e}_{ij}^α .

$$\Delta a_{ji}^i \wedge \omega^i + \Delta a_{jj}^i \wedge \omega^j, \quad (12)$$

где

$$\Delta a_{ji}^i = da_{ji}^i - a_{ji}^i \omega_j^i - a_{ki}^i \omega_k^i - a_{jj}^i \omega_i^i + \vec{e}_{ij}^\alpha \omega_\alpha^i + \sum_\alpha q^{iu} \vec{e}_{jk}^\alpha \vec{e}_{ui}^\alpha \omega_\alpha^k + a_{ji}^i a_{ki}^i \omega_k^i,$$

$$\Delta a_{jj}^i = da_{jj}^i + a_{jj}^i (\omega_i^i - 2\omega_j^i) - a_{ji}^i \omega_j^i + \vec{e}_{jj}^\alpha \omega_\alpha^i + \sum_\alpha q^{iu} \vec{e}_{jk}^\alpha \vec{e}_{uj}^\alpha \omega_\alpha^k + (a_{jj}^k a_{kk}^i - a_{jj}^i a_{kj}^k) \omega_k^i.$$

В принятых обозначениях для системы (2)–(11) $q = 22$, $S_1 = 12$, $S_2 = 10$, $M = Q = 32$. Справедлива

Теорема. Поверхность $V_3 \subset E_5$, несущая ∇ -сопряженную сеть с совпадающими прямыми ℓ_{12}, ℓ_{13} и ℓ_{23} , существует и определяется с произволом десять функций двух аргументов.

Для сравнения заметим, что поверхность $V_3 \subset E_5$, несущая произвольную ∇ -сопряженную сеть, существует с произволом двух функций трех аргументов.

На поверхности $V_3 \subset E_5$ существует поле особой нормали [2] тогда и только тогда, когда метрический тензор поверхности является линейной комбинацией вторых тензоров:

$$g_{ij} = h_\alpha \vec{e}_{ij}^\alpha. \quad (13)$$

Если полем особой нормали служит прямая ℓ_{12} , то

$$g_{23} = \psi g_{12}, \quad g_{13} = \psi g_{12}, \quad \vec{e}_{12}^2 = g_{12} \vec{e}_{ii} \vec{e}_{12}. \quad (16)$$

Последнее равенство – необходимое и достаточное условие того, что прямая ℓ_{12} – особая нормаль. Если сеть не имеет сопряженных направлений, то она не может быть полуортогональной. Особая нормаль не может быть ортогональной ни одному вектору нормальной кривизны линий сети. Точки с радиус-векторами $\vec{z}_i = \vec{x} + \vec{e}_{ii}$ лежат на одной прямой, ортогональной прямой ℓ_{12} .

Произвол существования поверхности $V_3 \subset E_5$, несущей ∇ -сопряженную сеть, когда две из прямых ℓ_{ij} совпадают, а третья вырождается в точку, – девять функций двух аргументов.

2. Прямые ℓ_{13}, ℓ_{23} вырождаются в точку:

$$\vec{e}_{13} = \vec{0}, \quad \vec{e}_{23} = \vec{0} \quad (\vec{e}_{12} \neq \vec{0}). \quad (17)$$

Система уравнений (2) принимает вид:

$$\omega_1^\alpha = \vec{e}_{11}^\alpha \omega^1 + \vec{e}_{12}^\alpha \omega^2, \quad \omega_2^\alpha = \vec{e}_{21}^\alpha \omega^1 + \vec{e}_{22}^\alpha \omega^2, \quad \omega_3^\alpha = \vec{e}_{33}^\alpha \omega^3 \quad (18)$$

Дифференцирование системы (18) приводит к уравнениям:

$$\Delta \vec{b}_{11}^{\alpha} \wedge \omega^1 + \Delta \vec{b}_{12}^{\alpha} \wedge \omega^2 - \vec{b}_{12}^{\alpha} a_{32}^2 \omega^2 \wedge \omega^3 = 0,$$

$$\Delta \vec{b}_{21}^{\alpha} \wedge \omega^1 + \Delta \vec{b}_{22}^{\alpha} \wedge \omega^2 - \vec{b}_{12}^{\alpha} a_{31}^1 \omega^1 \wedge \omega^3 = 0,$$

$$-\vec{b}_{21}^{\alpha} a_{32}^2 \omega^2 \wedge \omega^1 - \vec{b}_{12}^{\alpha} a_{31}^1 \omega^1 \wedge \omega^2 + \Delta \vec{b}_{33}^{\alpha} \wedge \omega^3 = 0,$$

где формы $\Delta \vec{b}_{ii}^{\alpha}$ и $\Delta \vec{b}_{12}^{\alpha}$ имеют такое же строение, как и аналогичные формы (8) – (11). Так как $\vec{b}_{12}^{\alpha} \neq \vec{0}$, то

$$a_{32}^2 = a_{31}^1. \quad (19)$$

То есть псевдофокусы прямой $[x, \vec{e}_3]$ совпадают. Присоединяя равенства (19) к исходной системе, получаем систему уравнений в инволюции. Для нее $q = 19$, $S_1 = 12$, $S_2 = 7$, $N = Q = 26$. Следовательно, поверхность $V_3 \subset E_5$, несущая ∇ -сопряженную сеть с двумя вырожденными в точку прямыми ℓ_{23} и ℓ_{13} , существует и определяется с произволом семи функций двух аргументов. Если к тому же на прямой $[x, \vec{e}_3]$ псевдофокусов не существует, то произвол существования поверхности V_3 – шесть функций двух аргументов.

Так как ∇ -сопряженная сеть является голономной, то вдоль каждого семейства линий сети Σ_3 поверхность V_3 расслаивается на двумерные поверхности. Для последнего случая из деривационных формул (1) следует: $d\vec{e}_3 = \omega_3^3 \vec{e}_3$, если только $\omega^3 = 0$. Поэтому направление семейства σ_3 образует постоянное поле направлений вдоль каждой двумерной поверхности V_2 , на которые расслаивается поверхность V_3 , вдоль семейства σ_3 . Если поверхность V_3 несет голономную сеть Σ_3 , такую, что на каждой поверхности V_2 , на которые расслаивается поверхность V_3 вдоль семейства σ_3 , образует постоянное поле направлений, то это направление сопряжено семействам σ_1 и σ_2 и параллельно переносится вдоль них.

Пусть сеть Σ_3 – ∇ -сопряженная, имеет две пары сопряженных направлений ($\vec{b}_{13} = \vec{0}$, $\vec{b}_{23} = \vec{0}$) и семейство σ_3 – асимптотическое, то есть $\vec{b}_{33} = \vec{0}$. (20)

Система уравнений (18) принимает более простой вид:

$$\omega_1^{\alpha} = \vec{b}_{11}^{\alpha} \omega^1 + \vec{b}_{12}^{\alpha} \omega^2; \quad \omega_2^{\alpha} = \vec{b}_{21}^{\alpha} \omega^1 + \vec{b}_{22}^{\alpha} \omega^2; \quad \omega_3^{\alpha} = 0.$$

Дифференцирование последней системы уравнений приводит к равенству (19) и конечным соотношениям:

$$\vec{b}_{11}^{\alpha} a_{33}^1 + \vec{b}_{12}^{\alpha} a_{33}^2 = \vec{0}; \quad \vec{b}_{12}^{\alpha} a_{33}^1 + \vec{b}_{22}^{\alpha} a_{33}^2 = \vec{0}. \quad (21)$$

Поверхность $V_3 \subset E_5$, несущая ∇ -сопряженную сеть с двумя парами сопряженных направлений и общим для этих пар асимптотическим и геодезическим полем направлений, существует и определяется с произволом шесть функций двух аргументов.

Если главная нормаль двумерна, то семейство σ_3 прямолинейное. Если семейство σ_3 не прямолинейное, то главная нормаль одномерна. Единственная асимптотическая форма имеет вид:

$$\Phi = -\vec{b}_{12}^4 (a_{33}^2 \omega^1 + a_{33}^1 \omega^2)^2.$$

Отсюда по теореме Сегре следует:

Теорема. Поверхность $V_3 \subset E_5$, несущая ∇ -сопряженную сеть с двумя парами полей сопряженных направлений и общим для этих пар полем асимптотических направлений (но не геодезических), является развертывающейся поверхностью.

Если семейство σ_3 состоит из прямых и главная нормаль одномерна, то в общем случае поверхность V_3 – поверхность класса 1. Она будет развертывающейся поверхностью только тогда, когда

$$|\vec{b}_{12}| = \sqrt{|\vec{b}_{11}| \cdot |\vec{b}_{22}|}.$$

Перейдем к рассмотрению ∇ -сети фосса с двумя парами полей сопряженных направлений. ∇ -сеть фосса [1] называется ∇ -сопряженная геодезическая сеть. К условию (5) добавляются равенства:

$$a_{jj}^i = 0 \quad (i \neq j) \quad (22)$$

Из системы (3), (5), (22) следует:

$$\vec{b}_{jj} (g^{ii} \vec{b}_{ik} + g^{ik} \vec{b}_{kk}) - \vec{b}_{jk} (g^{ii} \vec{b}_{ij} + g^{ik} \vec{b}_{ik}) = 0. \quad (23)$$

Из (23) и (17') вытекает:

$$\vec{b}_{12} \cdot \vec{b}_{33} = 0, \vec{b}_{22} \cdot \vec{b}_{33} = 0, \vec{b}_{11} \cdot \vec{b}_{33} = 0.$$

Поэтому прямые ℓ_{ij} занимают положения:

$$\ell_{12} = \ell_{11} = \ell_{22} \perp \ell_{33}.$$

Присоединенная кривая [2] поверхности имеет уравнение:

$$\det \left\| \sum_{\alpha} (\ell_{ij}^{\alpha} \gamma^{\alpha} - g_{ij}) \right\| = 0. \quad (24)$$

Если поверхность V_3 несет ∇ -сеть Фосса с двумя парами полей сопряженных направлений и поле особой нормали, то уравнение (24) имеет вид:

$$(\ell_{33}^5 \gamma^5 - 1)(\ell_{12}^4 \gamma^4 - g_{12})^2 = 0.$$

Следовательно, присоединенная кривая распадается на пару совпадающих и прямую им ортогональную. При этом особая нормаль проходит через точку их пересечения.

3. $\ell_{12} \perp \ell_{13}, \ell_{23}$ вырождается в точку. Поверхность V_3 , удовлетворяющая этим условиям, существует и определяется с произволом девять функций двух аргументов. Если Σ_3 - ∇ -сеть Фосса, то из равенств (23) следует:

$$\vec{b}_{22} \cdot \vec{b}_{33} = 0, \vec{b}_{22} \cdot \vec{b}_{13} = 0, \vec{b}_{33} \cdot \vec{b}_{12} = 0,$$

то есть прямые ℓ_{ij} занимают положения:

$$\ell_{12} = \ell_{22} \perp \ell_{13} = \ell_{33}.$$

Уравнения (24) в нашем случае есть уравнения вида:

$$a_{\alpha\beta} \gamma^{\alpha} \gamma^{\beta} = 0.$$

Дополняя пространство E_5 несобственными точками, можно сказать, что присоединенная кривая распадается на кривую второго порядка и бесконечно удаленную прямую.

Список литературы

1. Базылев В.Т. О ∇ -сопряженных сетях в пространстве аффинной связности. - Изв. высш. уч. зав. "Математика", 1974, № 5, с. 24-30.

2. Базылев В.Т. Об одном аддитивном представлении тензора Риччи на P -поверхности евклидова пространства. - "Сиб. мат. журнал", 1966, (УП), № 3, 499-511.

УДК 513.73

Б.А. А д р е е в

О ДИФФЕРЕНЦИРУЕМОМ СООТВЕТСТВИИ МЕЖДУ ТОЧЕЧНЫМ ПРОСТРАНСТВОМ И МНОГООБРАЗИЕМ $R_H(Q)$ ГИПЕР-КВАДРИК АФФИННОГО ПРОСТРАНСТВА.

Изучается локальное биективное отображение Ψ точечного $(n+1)$ -мерного проективного пространства P_{n+1} в специальное многообразие $R_H(Q)$ эллипсоидов n -мерного аффинного пространства A_n . Во 2-й дифференциальной окрестности построены и геометрически охарактеризованы инвариантные алгебраические многообразия, с помощью которых определяются характеристические прямые отображения Ψ и индуцируемых им отображений. Получена связь касательных к этим отображениям дробнолинейных отображений с соответствующими типами характеристических направлений.

§I. Многообразие $R_H(Q)$

Пусть Q $(n-1)$ -мерный эллипсоид n -мерного аффинного пространства A_n с его фундаментальной группой G , а H -подгруппа группы G , состоящая из прямых гомотетий и параллельных переносов. Обозначим $R_H(Q)$ орбиту действия группы H на пространстве $R(Q)$ эллипсоидов.