

**ДВОЙНЫЕ ЛИНИИ ВЫРОЖДЕННОГО ЧАСТИЧНОГО ОТОБРАЖЕНИЯ
ЕВКЛИДОВА ПРОСТРАНСТВА, ПОРОЖДАЕМОГО ЗАДАННОЙ
ЦИКЛИЧЕСКОЙ СЕТЬЮ ФРЕНЕ**

Г. Матиева, А.Б. Ташиупатов

Найдено необходимое и достаточное условие для того, чтобы ортогональная проекция любой линии $\ell \subset E_4$ в E_3 была двойной линией вырожденного частичного отображения, порождаемого заданной циклической, голономной сетью Френе.

Ключевые слова: двойная линия; вырожденное частичное отображение; циклическая сеть Френе.

В области Ω евклидова пространства E_4 задана циклическая сеть Френе \tilde{E}_4 . Подвижной ортонормированный репер $\mathfrak{R}_1 = (X, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \vec{e}_4)$ в области Ω выбран так, чтобы он был репером Френе [1] для линии ω^1 заданной сети \tilde{E}_4 . Деривационные формулы репера \mathfrak{R}_1 имеют вид:

$$d\vec{X} = \omega^i \vec{e}_i, \quad d\vec{e}_i = \omega_i^k \vec{e}_k. \quad (1)$$

Формы ω^i, ω_i^k удовлетворяют структурным уравнениям евклидова пространства:

$$D\omega^i = \omega^k \wedge \omega_k^i, \quad D\omega_i^k = \omega_j^j \wedge \omega_j^k, \quad \omega_i^j + \omega_j^i = 0. \quad (2)$$

Поскольку репер \mathfrak{R}_1 построен на касательных к линиям сети \tilde{E}_4 , формы ω_i^k становятся главными [2], т.е.

$$\omega_i^k = \Lambda_{ij}^k \omega^j. \quad (3)$$

В силу последнего равенства формулы (2) имеем:

$$\Lambda_{ij}^k = -\Lambda_{kj}^i.$$

Дифференцируя внешним образом систему уравнений (3) и применяя лемму Картана, получим:

$$d\Lambda_{ik}^j = (\Lambda_{ikm}^j + \Lambda_{it}^j \Lambda_{tm}^i + \Lambda_{tk}^j \Lambda_{im}^t) \omega^m. \quad (4)$$

Система величин $\{\Lambda_{ik}^j, \Lambda_{ikm}^j\}$ определяет геометрический объект второго порядка.

Псевдофокус [3] F_i^j ($i \neq j$) касательной к линиям ω^i циклической сети Σ_4 Френе определяется следующим радиус-вектором:

$$\vec{F}_i^j = \vec{X} - (1/\Lambda_{ij}^j) \vec{e}_i = \vec{X} + (1/\Lambda_{jj}^i) \vec{e}_i. \quad (5)$$

Так как заданная сеть $\tilde{\Sigma}_4$ является циклической сетью Френе (т.е. реперы $\mathfrak{R}_1 = (X, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \vec{e}_4)$, $\mathfrak{R}_2 = (X, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \vec{e}_4, \vec{e}_1)$, $\mathfrak{R}_3 = (X, \vec{e}_3, \vec{e}_4, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$, $\mathfrak{R}_4 = (X, \vec{e}_4, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ являются реперами Френе для линий $\omega^1, \omega^2, \omega^3, \omega^4$ соответственно) [4], на каждой касательной к линиям сети Френе Σ_4 существует только по одному псевдофокусу $F_1^4 \in (X, \vec{e}_1)$, $F_2^1 \in (X, \vec{e}_2)$, $F_3^2 \in (X, \vec{e}_3)$, $F_4^3 \in (X, \vec{e}_4)$, а остальные являются бесконечно удаленными точками расширенного евклидова пространства \bar{E}_4 .

Когда точка X смещается в области Ω , точка F_1^4 описывает свою область $\Omega_1^4 \in E_4$. Получим частичное отображение $f: \Omega \rightarrow \Omega_1^4$ такое, что $f(X) = F_1^4$.

Продифференцируя обычным образом равенство (4) получим:

$$\begin{aligned} d\vec{F}_1^4 &= \omega^i \vec{e}_i + \frac{B_{14m}^4 \omega^m}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{1m}^k \omega^m}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_k = \left[\vec{e}_1 + \frac{B_{141}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{11}^k}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_k \right] \omega^1 + \\ &+ \left[\vec{e}_2 + \frac{B_{142}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{12}^k}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_k \right] \omega^2 + \left[\vec{e}_3 + \frac{B_{143}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{13}^k}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_k \right] \omega^3 + \\ &+ \left[\vec{e}_4 + \frac{B_{144}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{14}^k}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_k \right] \omega^4 \end{aligned} \quad (6)$$

Введем обозначения:

$$\begin{aligned} \vec{b}_1 &= \left[1 + \frac{B_{141}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \right] \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{11}^2}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_2, \quad \vec{b}_2 = \frac{B_{142}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 + \vec{e}_2 - \frac{\Lambda_{12}^4}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_4, \\ \vec{b}_3 &= \frac{B_{143}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{13}^2}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_2 + \vec{e}_3 - \frac{\Lambda_{13}^4}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_4, \quad \vec{b}_4 = \frac{B_{144}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{14}^2}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_2, \end{aligned} \quad (7)$$

где $B_{14m}^4 = \Lambda_{14m}^j \Lambda_{4m}^\ell + \Lambda_{1\ell}^j \Lambda_{4m}^\ell + \Lambda_{\ell 4}^j \Lambda_{1m}^\ell$.

Рассмотрим случай, когда циклическая сеть Френе Σ_4 голономная, т.е. $\Lambda_{ij}^k = 0$ (i, j, k – различные). Тогда векторы \vec{b}_i имеют вид:

$$\begin{aligned} \vec{b}_1 &= \left[1 + \frac{B_{141}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \right] \vec{e}_1 - \frac{\Lambda_{11}^2}{\Lambda_{14}^4} \vec{e}_2, \quad \vec{b}_2 = \frac{B_{142}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 + \vec{e}_2, \\ \vec{b}_3 &= \frac{B_{143}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1 + \vec{e}_3, \quad \vec{b}_4 = \frac{B_{144}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \vec{e}_1. \end{aligned} \quad (8)$$

Видно, что \vec{b}_4, \vec{e}_1 – коллинеарны, $\vec{b}_1, \vec{b}_2, \vec{b}_3$ – линейно независимы. Следовательно, область Ω_1^4 является трехмерным, значит, отображение $f: \Omega \rightarrow \Omega_1^4$ является вырожденным.

Линии $\ell, \bar{\ell} = f(\ell)$ называются двойными линиями отображения f , если касательные к ним, взятые в соответствующих точках X и $f(X)$ пересекаются, либо параллельны [5].

Рассмотрим векторы $\vec{e}_1, \vec{b}_1, \overrightarrow{XF_1^4} = -\left(1/\Lambda_{14}^4\right)\vec{e}_1$, где $f(\vec{e}_1) = \vec{b}_1$. Учитывая (6), получаем что $(\vec{e}_1, \vec{b}_1, \overrightarrow{XF_1^4}) = 0$, т.е. эти векторы компланарны, следовательно линия ω^1 циклической, голономной сети Френе $\tilde{\Sigma}_4$ является двойной линией вырожденного отображения $f: \Omega \rightarrow \Omega_1^4$.

Аналогичным образом можно убедиться в том, что линии ω^2 и ω^3 данной циклической, голономной сети Френе $\tilde{\Sigma}_4$ являются двойными линиями отображения f .

Рассмотрим линию $\ell \subset E_3 = (X, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ и ее касательный вектор $\vec{\ell} = \ell^1 \vec{e}_1 + \ell^2 \vec{e}_2 + \ell^3 \vec{e}_3$. Пусть $\bar{\ell} = f(\ell)$ образ этой линии в рассматриваемом отображении. Тогда ее касательный вектор имеет вид: $f(\bar{\ell}) = \bar{\ell}^1 \vec{b}_1 + \bar{\ell}^2 \vec{b}_2 + \bar{\ell}^3 \vec{b}_3$.

Учитывая (6), (7), (8), отсюда получим:

$$f(\bar{\ell}) = \left[\left[1 + \frac{B_{141}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \right] \ell^1 + \frac{B_{142}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \ell^2 + \frac{B_{143}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \ell^3 \right] \vec{e}_1 + \left(-\frac{\Lambda_{11}^2}{\Lambda_{14}^4} \ell^1 + \ell^2 \right) \vec{e}_2 + \ell^3 \vec{e}_3.$$

Введем обозначения:

$$\begin{aligned} \bar{\ell}^1 &= \left[1 + \frac{B_{141}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \right] \ell^1 + \frac{B_{142}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \ell^2 + \frac{B_{143}^4}{(\Lambda_{14}^4)^2} \ell^3, \\ \bar{\ell}^2 &= -\frac{\Lambda_{11}^2}{\Lambda_{14}^4} \ell^1 + \ell^2, \quad \bar{\ell}^3 = \ell^3. \end{aligned} \quad (9)$$

Тогда имеем: $f(\bar{\ell}) = \bar{\ell}^1 \vec{b}_1 + \bar{\ell}^2 \vec{b}_2 + \bar{\ell}^3 \vec{b}_3$.

Найдем смешанное произведение трех векторов $\bar{\ell}, f(\bar{\ell}), \overrightarrow{XF_1^4}$:

$$(\vec{f}, f(\bar{\ell}), \overrightarrow{XF_1^4}) = (\ell^2 \ell^3 - \ell^3 \bar{\ell}^2) / \Lambda_{14}^4.$$

Эти векторы компланарны тогда и только тогда, когда $\ell^2 \ell^3 - \ell^3 \bar{\ell}^2 = 0$, т.е. когда а) $\ell^2 = \bar{\ell}^2$ либо

б) $\ell^3 = 0$. Отсюда, учитывая первое равенство формулы (9), имеем:

а) $\frac{\Lambda_{11}^2}{\Lambda_{14}^4} \ell' = 0$. Так как $\omega(R, z, M) = \iint_{\partial_z(M)} \frac{dp dq}{R(p, q)}$, отсюда получим $\ell^1 = 0$.

б) $f(\bar{\ell}) = \ell^1 \vec{e}_1 + \ell^2 \vec{e}_2$, $\bar{\ell} = \ell^1 \vec{e}_1 + \ell^2 \vec{e}_2$,

Обратно, если $\ell^1 = 0$ или $\ell^3 = 0$, то векторы $\bar{\ell}, f(\bar{\ell}), \overrightarrow{XF_1^4}$ – компланарны.

Таким образом, доказана следующая теорема.

Теорема. Линии $\ell \subset E_3, f(\ell) = \ell'$ являются двойными линиями вырожденного отображения $f: \Omega \rightarrow \Omega_1^4$ тогда и только тогда, когда $\ell^1 = 0$ либо $\ell^3 = 0$ (т.е. ее касательный вектор $\bar{\ell}$ лежит на плоскости $(X, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ либо на плоскости $(X, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$).

Литература

1. Ращевский П.К. Риманова геометрия и тензорный анализ. – М.: Наука, 1967. – 664 с.
2. Базылев В.Т. Сети на многообразиях // Труды геометр. семинара. – М.: АН СССР, ВИНИТИ, 1974. – Т. 6. – С. 189–205.
3. Базылев В.Т. О многомерных сетях в евклидовом пространстве // Литовский матем. сборник. – 1966. – Вып. VI. – №4. – С. 475–491.

-
4. *Матиева Г.* Геометрия частичных отображений, сетей и распределений евклидова пространства. – Ош: ОшГУ; Изд. центр “Билим”, 2003. – 151 с.