XXX

1960

**МАТЕМАТИКА** 

## А. В. Чакмазян

# Об одном преобразовании двойственно нормализованной поверхности

(Представлено академиком АН Армянской ССР А. Л. Шагиняном 3. I 1960)

Рассмотрим поверхность двух измерений  $X_2$ , погруженную в евклидово  $E_4$ . Допустим, что  $X_2$  дополнена до гиперполосы так, что ее естественная нормализация будет одновременно и двойственной. Это значит, что поверхность  $X_2$  дополнена до гиперполосы так, чтобы характеристика была перпендикулярна касательной плоскости  $X_2$ .

Если обозначить через X нормальный вектор главной касательной гиперплоскости гиперполосы, а Y направляющий вектор характеристической прямой, то основные дифференциальные уравнения  $\Gamma_2$  (1) будут иметь следующий вид:

$$\nabla_{j} \mathbf{r}_{i} = h_{ij} \mathbf{X} + k_{ij} \mathbf{Y} \qquad (a)$$

$$\mathbf{X}_{j} = -h_{j}^{k} \mathbf{r}_{k} \qquad (b)$$

$$\mathbf{Y}_{j} = -k_{j}^{k} \mathbf{r}_{k}, \qquad (c)$$

где  $h_{ij} = -\partial_i r \partial_j X = X \nabla_j r_i$ ,  $k_{ij} = -\partial_i r \partial_j$ , Y = V Условия (1b) можно истолковать следующим образом. Если рассмотрим на гиперсфере  $S_3$  двумерную поверхность  $\Sigma_2$ , радиус-вектор точки которой  $X = X(u^1, u^2)$ , то ее касательная плоскости, определяемая векторами  $\partial_i X$ , параллельна касательной плоскости  $X_2$ .

Говорят, что эти поверхности находятся в соответствии Петерсона ( $^2$ ). Такое отображение  $X_2$  на поверхности  $\Sigma_2$  назовем ее главным сферическим отображением.

Поверхность Σ определяется следующей системой дифференциальных уравнений

$$\nabla_{j} X_{(i)} = -\gamma_{ij} X + E_{ij} Y$$

$$Y_{j} = -E_{j}^{k} X_{k}$$

$$(2)$$

где

$$\gamma_{ij} = X_i X_j = h_i^k h_{jk}, \quad E_{ij} = -\partial_i X \partial_j Y = -h_i^k k_{jk} \tag{3}$$

есть первый и второй тензоры поверхности  $\Sigma_2$  на гиперсфере  $S_3$ , причем скобка вокруг индекса показывает, что ковариантное дифференцирование соответствует внугренней связности  $\Sigma_2$  (3). Условия (3)



показывают, что главная сеть (4)  $X_2$  соответствует сети линий кривизны  $\Sigma_2$ .

1. В нормальной плоскости  $X_2$  возьмем точку с постоянными координатами  $c_1$ ,  $c_2$  относительно репера X, Y. Радиус-вектор этой точки

$$r^*(u^1, u^2) = r(u^1, u^2) + c_1 X(u^1, u^2) + c_2 Y(u^1, u^2)$$
(4)

определяет двумерную поверхность, которую мы обозначим через  $X_2^*$ . Дифференцируя (4) по  $u^i$ , получим

$$r_i = r_i + c_1 X_i + c_2 Y_i \tag{5}$$

или, вследствие (1)

$$\mathbf{r}_{i}^{*} = (\delta_{i}^{k} - c_{1}h_{i}^{k} - c_{2}k_{i}^{k})\mathbf{r}_{k}.$$
 (6)

Эти уравнения показывают, что в соответствующих точках поверхностей  $X_2$  и  $X_2^*$  касательные плоскости параллельны.

Кроме того, поверхности  $X_2$  и  $X_2$  имеют общую нормальную плоскость. Для  $X_2^*$  получаем выражения

$$Xr^*=0$$
,  $Yr^*_i=0$ ,  $XY=0$ ,  $\partial_i XY=0$ ,

а это показывает, что  $X^*$  допускает действенную нормализацию с теми же X, Y. Основные дифференциальные уравнения  $X^*$  будут иметь следующий вид:

$$abla_{i}r_{i}=h_{ij}X+k_{ij}Y,$$
 $X_{i}=-h_{i}^{*k}r_{k}^{*},$ 
 $Y_{i}=-k_{i}^{*k}r_{k}^{*},$ 

где

$$h_{ij} = -\partial_{i} r^{*} \partial_{ij} \quad X = h_{ij} - c_{1} h_{i}^{k} h_{jk} - c_{2} k_{i}^{k} h_{jk}$$

$$k_{ij}^{*} = -\partial_{i} r^{*} \partial_{i} \quad Y = k_{ij} - c_{1} h_{i}^{k} k_{jk} - c_{2} k_{i}^{k} k_{jk}.$$

Кроме того, поверхностям  $X_2$  и  $X_1$  соответствует один и тот же сферический образ  $\Sigma_2$ . Мы можем сказать, что уравнение (4) дает переход от одной двойственно нормализованной  $X_2$  к другой  $X_2^*$  с тем же сферическим отображением. Но так как главные сети как  $X_2$ , так и  $X_2^*$  соответствуют одной и той же сети линий кривизны сферического образа  $\Sigma_2$ , то главные сети  $X_2$  и  $X_1^*$  соответствуют друг другу.

Вычислим метрической тензор  $X_2^*$ . Используя (6), получаем

$$g_{ij}^* = (\delta_i^k - c_1 h_i^k - c_2 k_i^k) (\delta_1^e - c_1 h_i^e - c_2 k_1^e) g_{ke}.$$

Если теперь главную сеть на  $X_2$  примем координатную, то  $h_{12}=k_{12}=g_{12}=0$ ; следовательно, на  $X_2^*$  получаем соответственно  $h_{12}=k_{12}^*=g_{12}^*=0$ . Из (6) следует

$$r_1^* = (1 - c_1 h_1^1 - c_2 h_1^1) r_1,$$

$$r_2^* = (1 - c_1 h_2^2 - c_2 h_2^2) r_2.$$

Эти условия показывают, что касательные к координатным линиям параллельны.

2. Предположим, что в уравнении (4)  $c_1$  и  $c_2$  зависят от параметров  $u^3$ ,  $u^4$ . Тогда

$$r^* = r(u^1, u^2) + c_1(u^3, u^4) X(u^1, u^2) + c_2(u^3, u^4) Y(u^1, u^2).$$

Примем  $u^1$ ,  $u^2$ ,  $u^3$ ,  $u^4$  за криволинейные координаты пространства  $E_4$ . Дифференцируя, получаем

$$\frac{\partial \mathbf{r}^*}{\partial u^i} = \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u^i} + c_1 \frac{\partial \mathbf{X}}{\partial u^i} + c_2 \frac{\partial \mathbf{Y}}{\partial u^i} \quad (i = 1, 2)$$

$$\frac{\partial \mathbf{r}^*}{\partial u^3} = \frac{\partial c_1}{\partial u^3} \mathbf{X} + \frac{\partial c_2}{\partial u^3} \mathbf{Y}$$

$$\frac{\partial \mathbf{r}^*}{\partial u^4} = \frac{\partial c_1}{\partial u^4} \mathbf{X} + \frac{\partial c_2}{\partial u^4} \mathbf{Y}$$

Выберем  $u^3$ ,  $u^4$  так, чтобы в нормальной плоскости они определяли ортогональную систему криволинейных координат. В этом случае будем иметь  $\frac{\partial r^*}{\partial u^3} \frac{\partial r^*}{\partial u^4} = 0$ .

Линейный элемент пространства  $E_4$  выражается следующим образом

$$ds^2 = g_{ij}^* du^i du^j + g_{31}^* (du^3)^2 + g_{44}^* (du^4)^2,$$

где

$$g_{ij}^* = (\delta_i^k - c_1 h_i^k - c_2 k_i^k) (\delta_j^e - c_1 h_j^e - c_2 k_j^e) g_{ke}$$

$$g_{33}^* = \left(\frac{\partial c_1}{\partial u^3}\right)^2 + \left(\frac{\partial c_2}{\partial u^3}\right)^2$$

$$g_{44}^* = \left(\frac{\partial c_1}{\partial u^4}\right)^2 + \left(\frac{\partial c_2}{\partial u^4}\right)^2$$

$$(7)$$

Если, кроме того, главную сеть  $X_2$  принять за координатную, то  $h_{12}=k_{12}=g_{12}=0$ , а из (7) получим  $g_{12}^*=0$ . Таким образом, линейный элемент пространства примет вид

$$ds^2 = g_{11}^* (du^1)^2 + g_{22}^* (du^2)^2 + g_{33}^* (du^3)^2 + g_{44}^* (du^4)^2.$$

Отсюда следует, что с каждой двойственно нормализованной поверхностью можно связать четырежды ортогональную систему координатных поверхностей в  $\mathcal{E}_4$ .

3. Допустим, что в уравнении (4)  $c_1$ ,  $c_2$  зависят от параметра  $u^3$ . Тогда уравнение

$$r^* = r(u^1, u^2) + c_1(u^3) \times (u^1, u^2) + c_2(u^3) \times (u', u^2)$$
 (8)

выражает трехмерную поверхность  $X_3$ , вложенную в  $E_4$ . Линейный элемент  $X_3$  равен

189

$$ds^2 = g_{ij}^* (u^1, u^2, u^3) du^i du^j + g_{i3}^* (u^3) (du^3)^2,$$

где

$$g_{ij}^* = (\delta_i^k - c_1 h_i^k - c_2 k_i^k) (\delta_j^e - c_1 h_j^e - c_2 k_j^e) g_{ke}$$

$$g_{i3}^* = 0$$

$$g_{33}^* = (c_2')^2 + (c_2')^2$$
(9)

Если обозначить  $w = \int V \overline{g_{33}(u^3)} \ du^3$ , то линейный элемент при-

мет вид

$$ds^2 = g_{ij}^*; du^i du^j + dw^2,$$
 (10)

который показывает, что линии w будут геодезическими линиями  $X_3$ , а поверхность w= const ортогональна направлениям этих линий Из (9) получаем выражение  $(c_1^*)^2+(c_2^*)^2=1$ , которое показывает, что кривая  $\{c_1(w), c_2(w)\}$ , находящаяся в нормальной плоскости, отнесена к длине дуги. Обозначим коэффициенты второй квадратичной формы  $X_3$  через  $\pi_{\alpha\beta}=-\partial_{\alpha}r^*\partial_{\beta}n=\nabla_{\alpha}r^*$ , где n-нормальный вектор  $(\alpha,\beta=1,2,3)$ . Очевидно, что  $\pi_{i3}=0$  (i=1,2).

Из деривиационного уравнения следует

$$\nabla_3 r_3^* = \pi_{33} n.$$

но так как в нашем случае  $\Gamma_{33}^* = \Gamma_{33}^3 = \Gamma_{13}^3 = 0$ , то имеем

$$\frac{\partial r_3}{\partial u^3} \pi_{33} n.$$

Отсюда, вследствие (8), получаем

$$c_2 x + c_2 y = \pi_{33} n,$$

следовательно,

$$\tau_{33} = V (c_1^*)^2 + (c_2)^2 .$$

т. е.  $\pi_{33}$  есть кривизна кривой, лежащей в нормальной плоскости. Для  $\pi_{lj}$  получаем выражение

$$\pi_{ij} = \frac{(\hat{o}_i^e - c_1 h_i^e - c_2 k_i^e)(c_1^e h_{ej} + c_2^e k_{ej})}{V(c_1^e)^2 + (c_2^e)^2}.$$
(11)

Если, кроме того, главная сеть  $\chi_2$  является координатной, то  $h_{12}=k_{12}=g_{12}=0$  и из (11) получаем  $\pi_{12}=0$ . Таким образом, матрицы фундаментальных тензоров  $X_3$  получают диагональный вид

$$\pi_{ii} = \frac{(1 - c_1 h_i^i - c_2 k_i^i)^2 g_{ii}^*}{V(c_1^*)^2 + (c_2^*)^2}$$

$$\pi_{ii} = \frac{(1 - c_1 h_i^i - c_2 k_i^i)(c_1^* h_{ii} + c_2^* k_{ii})}{V(c_1^*)^2 + (c_2^*)^2} \quad (i = 1, 2).$$

Таким образом, главные направления на  $X_1$  образуют голономную систему.

В заключение я хочу выразить глубокую благодарность А. П. Нордену, под руководством которого выполнена эта работа.

Казанский государственный университет им. В. И. Ульянова-Ленина

#### u. Վ • ՉԱՔՄԱԶՅԱՆ

### Երկակի նորմալացված մակերեվույթի մի ձեվափոխության մասին

1. Դիտարկենք նորմալացված x<sub>1</sub> մակերևույթն ընկղմված էվկկլիղյան E<sub>4</sub>-ում։ Վերցնենք x<sub>2</sub>-ինորմալ հարթությունում կետ հաստատուն կոորդինատներով x<sub>1</sub> y թապերմի նկատմամր։ Այդ կետի չառավիղ վեկտորը

$$r^*(u^1, u^2) = r(u^1, u^2) + c_1 x(u^1, u^2) + c_2 y(u^1, u^2)$$

սևումաուղ է բևիևանափ դակբևրունի՝սևն ղբրե ինմարակրդե x - ավ։

Դիֆերենցենք ըստ Աւ վերջին արտահայտությունը և հաշվի առնենք (1) կստա-

$$r_i^* = (c_i^k - c_1 h_i^k - c_2 h_i^k) r_k$$

Այս հավասարումը ցույց է տալիս, որ համապատասխան կետում x, և x մակերևույ $\theta$ վույ $\theta$ ի շոշափող հար $\theta$ ու $\theta$ յունները զուգահեռ են։ Բացի դրանից  $x_2$  և  $x_2$  մակերևույ $\theta$ ներն ունեն ընդհանուր նորմալ հար $\theta$ ու $\theta$ յուն։ x-ի համար ստանում ենք արտահայտու $\theta$ յուններ

$$X r_i^* = 0$$
,  $Y r_i^* = 0$ ,  $X Y = 0$ ,  $X_i Y = 0$ 

իսկ այս ցույց է տալիս, որ  $X^2$ -ը թույլատրում է երկակի նորմալացում նույն X և Y-ով։

Բացի ղրանից  $X_2$  և մակերևույB  $\Gamma$ ւերին  $S_3$ -ի վրա համապատասխանում է նույն ախերիկական պատկեր  $\Sigma_2$ -ը։

Արտ նարներ, առնա ժերուվու մարնե  $X^*$ -իր բավասաևուզն ատանուց է արժանել երկակի րաևաև մերավան  $X^*$  զակրերուներն գև  $X^*$ -ի չավասարարարուց է ութերիկակար առաներ և  $\Sigma^*$  կանուԱրտ նարներ կանով երև առան, ան (\*) չավասարարուցն ատանուց է արև կանուց է ութերիկակար առաներ  $\Sigma^*$  կանու-

2. Ծնթադրենք, որ (\*) հավասարման մեջ Հյ և Հշ կախված են Այ, ԱԿ պարամետրից։ Այդ դեպքում ստացվում է հետևյալը

$$r^* = r(u^1, u^2) + c_1(u^1, u^4) X(u^1, u^2) + c_2(u^1, u^4) Y(u^1, u^2).$$

<sup>\*</sup> по і не суммировать.

տանագու $oldsymbol{eta}$  առ $oldsymbol{a}$  և  $oldsymbol{a}$ 

 $ds^2 - g_{11}^* (du^1)^2 + g_{22}^* (du^2)^2 + g_{33}^* (du^1)^2 + g_{44}^* (du^4)^2$ 

Այստեղից հետև — ամեն մի երկակի նորմալացված մակերևույթի հետ կարելի է կապել քառորթոգոնալ սիստեմի կոորդինատային մակերևույթներ E -ում։

3. ըրթադրերը որ (\*) չավաստիվար վիջ c<sub>1</sub>, c<sub>2</sub> կախված իր կաղմում եր չոլորով սիստեմ։

#### ЛИТЕРАТУРА-ЧРИЧИВЫ БЕЗПЬЪ

<sup>1</sup> А. В. Чакмазян, ДАН АрмССР, т. XXVIII, № 4 (1959). А. П. Норден, Известия высших учебных заведений. Математика, № 4 (5), 1958. <sup>3</sup> А. П. Норден, Пространства аффинной связности, М.—Л., Гостехиздат, 1950. <sup>4</sup> А. В. Чакмазян, ДАН АрмССР. т. XXIX, № 1 (1959).