

Matematicko-fyzikálny časopis

František Husárik

Príspevok k cyklosférickému zobrazeniu vo štvorrozmernom euklidovskom priestore

Matematicko-fyzikálny časopis, Vol. 16 (1966), No. 2, 154--165

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/126911>

Terms of use:

© Mathematical Institute of the Slovak Academy of Sciences, 1966

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

PRÍSPEVOK K CYKLOSFÉRICKÉMU ZOBRAZENIU VO ŠTVORROZMERNOM EUKLIDOVSKOM PRIESTORE

FRANTIŠEK HUSÁRIK, Zvolen

Cyklosférické zobrazenie je zovšeobecnením cyklografického zobrazenia na štvorrozmerný euklidovský priestor E_4 . Myšlienku rozšírenia cyklografického zobrazenia na n -rozmerný priestor použili v poslednej dobe niektorí autori na riešenie zovšeobecneného Apolloniovho problému: Zostrojiť nadplochy guľové v E_n , ktoré sa dotýkajú $n + 1$ daných guľových nadplôch. Metódou zovšeobecnenia cyklografického zobrazenia na viacerozmerný priestor môžeme riešiť celý rad ďalších úloh o nadplôchách guľových.

Uvažujme štvorrozmerný reálny euklidovský priestor E_4 , ktorý budeme nazývať operačným priestorom. Nech $[0; x_1, x_2, x_3, x_4]$ je pravouhlá súradnicová sústava v operačnom priestore E_4 . Nech y_1, y_2, y_3, y_4 sú nehomogénne súradnice bodu Y v operačnom priestore E_4 . V cyklosférickom zobrazení môžeme zobrazit body operačného priestoru E_4 na priemetnú nadrovinu $E_3^p [0; x_1, x_2, x_3]$ tak, že ku každému bodu $Y(y_1, y_2, y_3, y_4) \in E_4$, ktorý neleží v priemetnej nadrovine E_3^p (teda $y_4 \neq 0$), priradíme v priemetnej nadrovine E_3^p orientovanú plochu guľovú — cyklosféru C_Y . Nositeľkou cyklosféry C_Y je plocha guľová G_Y o rovnici

$$\sum_{n=1}^3 (x_n - y_n)^2 = y_4^2.$$

Obrátene, ku kladnej cyklosfére $C_Y \in E_3^p$ priradíme v E_4 bod $Y(y_1, y_2, y_3, y_4)$, kde $y_4 > 0$, a k zápornej cyklosfére $C_Y \in E_3^p$ priradíme v E_4 bod $Y^*(y_1, y_2, y_3, -y_4)$, kde $y_4 > 0$. Bodu $P(p_1, p_2, p_3, 0)$ priemetnej nadroviny E_3^p priradíme ten istý bod P . Plochu guľovú G_Y budeme orientovať tak, že spôsobom uvedeným v [4] orientujeme niektorú z kružníc, ktorá tvorí zdanlivý obrys plochy guľovej v priemetnej nadrovine E_3^p . Napr. v Mongeovej projekcii v E_3^p to bude kružnica, ktorá tvorí obrys plochy guľovej G_Y v druhej priemetni.

Majme v operačnom priestore E_4 priamku p , ktorej parametrické rovnice sú:

$$(1) \quad y_i = a_i + \lambda m_i \quad (i = 1, 2, 3, 4).$$

Budeme predpokladať, že pre smerové parametre priamky (1) je

$$m_4^2 - \sum_{i=1}^3 m_i^2 \neq 0.$$

Množinu cyklosfér, ktoré odpovedajú všetkým bodom priamky p , okrem jej stopníka do priemetnej nadroviny E_3^p , budeme nazývať lineárnym cyklosférickým radom a nositeľkou jeho cyklosfér je v priemetnej nadrovine E_3^p jednoparametrická sústava plôch guľových s rovnicou

$$(2) \quad \sum_{n=1}^3 (x_n - a_n - \lambda m_n)^2 = (a_4 + \lambda m_4)^2.$$

Parciálnym derivovaním podľa parametru λ zo vzťahu (2) dostaneme:

$$(2') \quad \sum_{n=1}^3 (x_n - a_n - \lambda m_n) m_n + (a_4 + \lambda m_4) m_4 = 0.$$

Po vylúčení parametru λ z rovníc (2) a (2') je:

$$(3) \quad \sum_{n=1}^3 \left(x_n - a_n + \frac{\sum_{j=1}^3 (x_j - a_j) m_j + a_4 m_4}{m_4^2 - \sum_{j=1}^3 m_j^2} \cdot m_n \right)^2 = \\ = \left(a_4 - \frac{\sum_{j=1}^3 (x_j - a_j) m_j + a_4 m_4}{m_4^2 - \sum_{j=1}^3 m_j^2} \cdot m_4 \right)^2.$$

Rovnica (3) je v priemetnej nadrovine E_3^p rovnicou obalovej plochy lineárneho cyklosférického radu prislúchajúceho k priamke (1).

Ku každému bodu $Y \in E_4$ môžeme v cyklosférickom zobrazení priradiť guľovo-kužeľovú rotačnú nadkvadriku (GK_Y nadkvadriku), ktorej rovnica je:

$$\sum_{n=1}^3 (x_n - y_n)^2 = (x_4 - y_4)^2.$$

Je to rotačná kužeľová nadkvadrika s vrcholom v bode Y a plocha guľová G_Y , ktorá je nositeľkou cyklosféry prislúchajúcej k bodu Y , je jej stopnou guľovou plochou do priemetnej nadroviny E_3^p .

Potom všetkým bodom priamky (1) bude priradená jednoparametrická sústava guľovo-kužeľových nadkvadriek s rovnicou

$$(4) \quad \sum_{n=1}^3 (x_n - a_n - \lambda m_n)^2 = (x_4 - a_4 - \lambda m_4)^2.$$

Parciálnym derivovaním podľa parametru λ zo vzťahu (4) dostaneme:

$$(4') \quad \sum_{n=1}^3 (x_n - a_n - \lambda m_n) m_n = (x_4 - a_4 - \lambda m_4) m_4.$$

Po vylúčení parametru λ z rovníc (4) a (4') je:

$$(5) \quad \sum_{n=1}^3 \left(x_n - a_n + \frac{\sum_{j=1}^3 (x_j - a_j) m_j - (x_4 - a_4) m_4}{m_4^2 - \sum_{j=1}^3 m_j^2} m_n \right)^2 = \left(x_4 - a_4 + \frac{\sum_{j=1}^3 (x_j - a_j) m_j - (x_4 - a_4) m_4}{m_4^2 - \sum_{j=1}^3 m_j^2} m_4 \right)^2.$$

Rovnica (5) je v E_4 rovnicou obalovej nadplochy jednoparametrickej sústavy guľovo-kužeľových nadkvadrík priradených bodom priamky (1).

V operačnom priestore E_4 je vždy možné urobiť takú ortogonálnu transformáciu súradnicovej sústavy⁽¹⁾, že priamka p určená rovnicami (1) bude mať v novej súradnicovej sústave v E_4 parametrické rovnice

$$(6) \quad y_1 = 0, \quad y_2 = 0, \quad y_3 = \lambda v_3, \quad y_4 = \lambda v_4.$$

Budeme predpokladať, že pre smerové parametre priamky (6) platí: $v_4^2 - v_3^2 > 0$ a $v_3 \neq 0$.

Rovnica obalovej plochy lineárneho cyklosférického radu prislúchajúceho k priamke (6) v novej súradnicovej sústave v priemetnej nadrovine E_3^* , podľa (3) je:

$$(7) \quad x_1^2 + x_2^2 + \frac{v_4^2}{v_4^2 - v_3^2} x_3^2 = 0.$$

Pokiaľ je $v_4 \neq 0$, je pre túto kvadratickú plochu diskriminant $A = 0$ a $A_{44} \neq 0$ a obalovou plochou lineárneho cyklosférického radu je rotačná plocha kužeľová. Táto kužeľová plocha je reálna, keď $v_4^2 < v_3^2$. Keď $v_4^2 > v_3^2$, je obalová plocha lineárneho cyklosférického radu imaginárna. Vrchol obalovej kužeľovej plochy je stopníkom priamky (6) do priemetnej nadroviny E_3^* .

Ak $v_4 = 0$, je $A = 0$ a $A_{44} = 0$ a obalová plocha lineárneho cyklosférického radu je rotačná plocha valcová.

Obrátene, každá rotačná kužeľová alebo valcová plocha v priemetnej nad-

(1) Pri tejto transformácii môžeme zaistiť, že nová priemetná nadrovina bude totožná s pôvodnou, alebo bude s ňou totálne rovnobežná.

rovine E_3^p môže byť obalovou plochou dvoch lineárnych cyklosférických radov. Jeden z týchto radov určuje v E_4 priamku p a druhý priamku p^* . Priamky p a p^* sú súmerne sdružené podľa priemetnej nadroviny E_3^p , čo vidieť z rovníc (6) a (7). Túto dvojznačnosť odstránime tak, že orientujeme plochu guľovú, ktorú ľubovoľne vpíšeme do danej kužeľovej alebo valcovej plochy.

Rovnica obalovej nadplochy jednoparametrickej sústavy guľovo-kužeľových nadkvadrík priradených bodom priamky (6) v novej súradnicovej sústave v E_4 , podľa (5) je:

$$(8) \quad x_1^2 + x_2^2 + \frac{v_4^2}{v_4^2 - v_3^2} x_3^2 - \frac{2v_3v_4}{v_4^2 - v_3^2} x_3x_4 + \frac{v_3^2}{v_4^2 - v_3^2} x_4^2 = 0.$$

Je to kužeľová nadkvadrika 2-ho druhu, ako je uvedené v literatúre [3], a priamka (6) je jej stredovou osou. Jej stopnou kvadrikou do priemetnej nadroviny E_3^p je rotačná kužeľová plocha o rovnici (7). Táto kužeľová nadkvadrika je reálna pokiaľ stopná kužeľová plocha je reálna, teda keď $v_4^2 < v_3^2$. Keď $v_4^2 > v_3^2$, je imaginárna a degeneruje sa v stredovú os (6). Je vytvorená sústavou reálnych alebo imaginárnych rovín, ktoré prechádzajú stredovou osou (6). Stopy týchto rovín do priemetnej nadroviny E_3^p vytvárajú stopnú rotačnú kužeľovú plochu (7).

Podľa predpokladu je $v_4^2 - v_3^2 \neq 0$ a $v_3 \neq 0$. Vtedy z rovníc (6) ihneď vidieť, že priamka p nie je kolmá na priemetnú nadrovinu E_3^p a má od priemetnej nadroviny E_3^p odchýlku $\alpha \neq \frac{\pi}{4}$.

Z uvedeného vyplýva:

Veta 1. *Ku každej priamke $p \in E_4$, ktorá má od priemetnej nadroviny E_3^p odchýlku $\alpha \neq \frac{\pi}{4}$ a nie je na E_3^p kolmá, môžeme v cyklosférickom zobrazení v E_4 priradiť kužeľovú nadkvadriku 2-ho druhu. Priamka p je stredovou osou tejto nadkvadríky a stopnou kvadrikou do priemetnej nadroviny E_3^p je rotačná kužeľová plocha, ktorá je obalovou plochou lineárneho cyklosférického radu príslušajúceho k priamke p .*

Nech sa bod $B(b_1, b_2, b_3, b_4)$ nachádza na nadkvadrike (8). V ďalšom budeme predpokladať, že bod B nie je incidentný s priamkou (6), to znamená, že nemôže byť $b_1 = b_2 = 0$ a tiež budeme predpokladať, že $b_1 \neq 0$. Hľadáme guľovo-kužeľovú nadkvadriku GK_L , ktorá je incidentná s bodom B a patrí do jednoparametrickej sústavy guľovo-kužeľových nadkvadrík priradených bodom priamky (6). Pre túto nadkvadriku podľa vzťahu (4) platí:

$$(9) \quad b_1^2 + b_2^2 + (b_3 - \lambda v_3)^2 - (b_4 - \lambda v_4)^2 = 0.$$

Rovnica (9) je kvadratická rovnica pre parameter λ . V dôsledku predpokladanej vlastnosti bodu B má táto kvadratická rovnica dvojnásobný koreň

$$\lambda_{1,2} = \lambda = \frac{b_3v_3 - b_4v_4}{v_3^2 - v_4^2}.$$

Nadkvadrika GK_L určuje v E_4 bod L , ktorý sa zrejme nachádza na priamke (6). Z vlastností cyklosférického zobrazenia uvedených v [1] je známe, že sa plocha guľová G_B , ktorá je nositeľkou cyklosféry C_B , bude stopnej guľovej plochy G_L nadkvadriky GK_L dotýkať, a to práve v stopníku P priamky $t = (L, B)$.

Parametrické rovnice priamky t sú:

$$x_i = b_i + \lambda b_i \quad (i = 1, 2),$$

$$x_j = b_j + \lambda \left(b_j + \frac{b_3v_3 - b_4v_4}{v_3^2 - v_4^2} v_j \right) \quad (j = 3, 4).$$

Potom pre súradnice bodu P dostaneme:

$$(10) \quad p_i = \frac{b_i v_4 (b_1 v_4 - b_3 v_3)}{v_3 (b_1 v_3 - b_3 v_4)} \quad (i = 1, 2),$$

$$p_3 = \frac{b_3 v_3 - b_4 v_4}{v_3},$$

$$p_4 = 0.$$

Bod P sa tiež nachádza na rotačnej kužeľovej ploche, ktorá je stopnou plochou kužeľovej nadkvadriky (8) do priemetnej nadroviny E_3'' . Ukážeme, že v bode P majú plocha guľová G_B a stopná rotačná kužeľová plocha nadkvadriky (8) spoločnú dotykovú rovinu, čo znamená, že plocha guľová G_B a stopná rotačná kužeľová plocha sa v bode P dotýkajú.

Rovnica plochy guľovej je:

$$\sum_{n=1}^3 (x_n - b_n)^2 = b_4^2.$$

Dotyková rovina k ploche guľovej v bode P má rovnicu

$$\sum_{n=1}^3 x_n (p_n - b_n) - \sum_{n=1}^3 b_n p_n + \sum_{n=1}^3 b_n^2 = b_4^2.$$

Keď do tejto rovnice dosadíme vzťahy (10) a zoberieme do ohľadu predpokladanú vlastnosť bodu B , po dlhšej úprave dostaneme rovnicu dotykovvej roviny k ploche guľovej v bode P vo tvare

$$(11) \quad \frac{v_4^2 - v_3^2}{b_4 v_3 - b_3 v_4} \sum_{n=1}^2 b_n x_n - v_4 x_3 = 0.$$

Podobne, rovnica dotykovvej roviny k stopnej rotačnej kužeľovej ploche nadkvadriky (8) v bode P je:

$$\sum_{n=1}^2 x_n p_n + \frac{v_4^2}{v_3^2 - v_3^2} x_3 p_3 = 0.$$

Keď do tejto rovnice dosadíme vzťahy (10), po úprave dostaneme rovnicu dotykovvej roviny vo tvare

$$\frac{v_4^2 - v_3^2}{b_4 v_3 - b_3 v_4} \sum_{n=1}^2 b_n x_n - v_4 x_3 = 0,$$

čo je tá istá rovnica ako rovnica (11).

Týmto je dokázaná

Veta 2. *Nech sa bod B nachádza na kužeľovej nadkvadrike Γ priradenej v cyklosférickom zobrazení ľubovoľnej priamke p podľa vety 1, pričom bod B nie je bodom priemetnej nadroviny E_3^p a nie je incidentný so stredovou osou nadkvadriky Γ . Potom guľová plocha G_B , ktorá je nositeľkou cyklosféry C_B prislúchajúcej bodu B a rotačná kužeľová plocha K , ktorá je stopnou plochou kužeľovej nadkvadriky Γ do priemetnej nadroviny E_3^p , navzájom sa dotýkajú. Majme rovnicu*

$$(12) \quad \sum_{n=1}^4 A_n x_n + A_5 = 0,$$

kde aspoň jedno A_n ($n = 1, 2, 3$) je rôzne od nuly.

Rovnica (12) určuje v operačnom priestore E_4 nadrovinu, pričom x_n (n

1, 2, 3, 4) sú nehomogénne súradnice bodu ležiaceho v nadrovine. Ak x_n ($n = 1, 2, 3, 4$) budeme považovať za súradnice cyklosféry, rovnica (12) bude vyjadrovať množinu cyklosfér, ktoré sú priradené všetkým bodom nadroviny. Prienikom nadroviny (12) s priemetnou nadrovinou E_3^p je rovina, ktorú budeme nazývať stopnou rovinou nadroviny (12). Rovnica tejto stopnej roviny v priemetnej nadrovine E_3^p je:

$$(13) \quad \sum_{n=1}^3 A_n x_n + A_5 = 0.$$

Množinu cyklosfér, ktorých súradnice vyhovujú rovnici (12), budeme nazývať lineárnym cyklosférickým nadpoľom a stopnú rovinu o rovnici (13) budeme nazývať osovou rovinou lineárneho cyklosférického nadpoľa.

Pre odchýlku nadroviny (12) od priemetnej nadroviny E_3^p je:

$$\cos \alpha = \frac{A_4}{\sqrt{\sum_{n=1}^4 A_n^2}}, \quad \text{kde } 0 < \alpha < \pi.$$

Keď z tohoto vzťahu vylúčime A_4 dostaneme:

$$(15) \quad A_4 = \cotg \alpha \sqrt{\sum_{n=1}^3 A_n^2}.$$

Definícia 1. Uhol, pod ktorým rovina pretína plochu guľovú, budeme rozumieť uhol q , ktorý je definovaný vzťahom $v = r \cdot \cos q$, kde $r > 0$ je vzdialenosť stredu guľovej plochy od roviny a $r > 0$ je polomer plochy guľovej. Keď $r = r$ je $0 < \cos q < 1$, vtedy je q reálne a bude z intervalu $(0, \pi/2)$. Keď $r > r$ je $\cos q > 1$ a uhol q je imaginárny, t. j. $\cos q = \cosh \psi > 1$, kde $q = i\psi$ a ψ bude z intervalu $(0, \infty)$.

Pre vzdialenosť stredu cyklosféry lineárneho cyklosférického nadpoľa (12) od osovej roviny (13) dostávame:

$$r = \frac{\left| \sum_{n=1}^3 A_n x_n + A_5 \right|}{\sqrt{\sum_{n=1}^3 A_n^2}},$$

kde x_n ($n = 1, 2, 3$) sú súradnice stredu cyklosféry. Potom podľa definície 1 je:

$$\cos q = \frac{\left| \sum_{n=1}^3 A_n x_n + A_5 \right|}{|x_4| \sqrt{\sum_{n=1}^3 A_n^2}}.$$

Ak uvážime, že z rovnice (12) je:

$$x_4 = - \frac{\sum_{n=1}^3 A_n x_n + A_5}{A_4},$$

potom

$$(15) \quad \cos q = \frac{|A_4|}{\sqrt{\sum_{n=1}^3 A_n^2}}.$$

Porovnaním vzťahov (14) a (15) dostávame:

$$\cos q = |\cotg \alpha|.$$

Platí teda:

Veta 3. Nech nadrovina priestoru E_4 je určená lineárnym cyklosférickým nadpoľom. Všetky cyklosféry lineárneho cyklosférického nadpoľa pretínajú jeho

osovú rovinu pod tým istým uhlom φ , ktorého kosínus je konštantný a rovný absolútnej hodnote kotangensu odchýlky nadroviny od priemetnej nadroviny.

Tieto vlastnosti môžeme použiť na konštruktívne riešenie niektorých úloh o plochách guľových v trojrozmernom euklidovskom priestore.

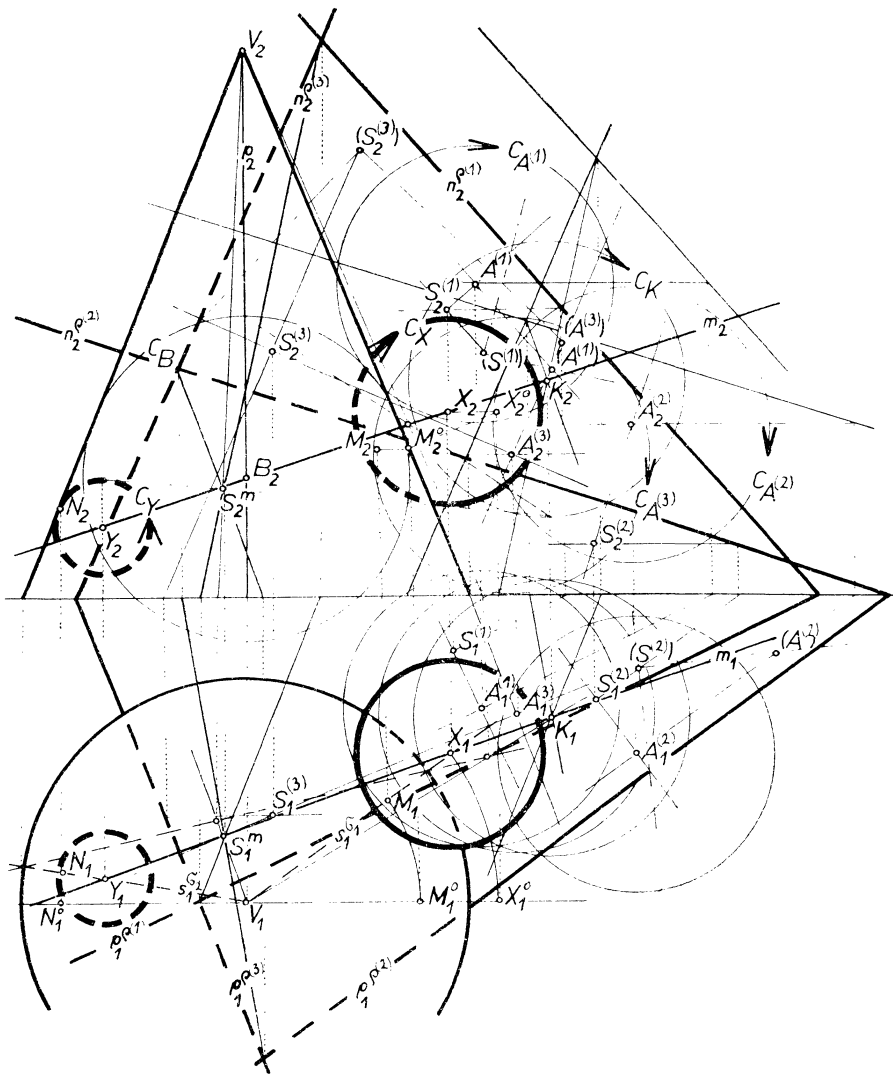
Úloha. *Dané sú tri roviny $\varrho^{(i)}$ ($i = 1, 2, 3$), ktoré nemajú spoločnú priamku a žiadne dve $\varrho^{(i)}$ nie sú rovnobežné. Daná je ďalej rotačná kužeľová plocha K . Treba zostrojiť plochy guľové, ktoré roviny $\varrho^{(i)}$ pretínajú pod uhlami $\varphi^{(i)}$ ($i = 1, 2, 3$) a dotýkajú sa rotačnej kužeľovej plochy K .*

Rozbor. Priestor, v ktorom sa nachádzajú roviny $\varrho^{(i)}$ ($i = 1, 2, 3$) a rotačná kužeľová plocha K , zvolme za priemetnú nadrovinu E_3^p vo štvorrozmernom operačnom priestore E_4 . Rotačnú kužeľovú plochu K v E_3^p môžeme považovať za obalovú plochu lineárneho cyklosférického radu. Tento lineárny cyklosférický rad určíme tak, že orientujeme plochu guľovú, ktorú ľubovoľne vpišeme do rotačnej kužeľovej plochy K . Uvažovaný cyklosférický rad určí v E_4 priamku p . K priamke p priradíme podľa vety 1 kužeľovú nadkvadriku Γ . Ku každej z rovín $\varrho^{(i)}$ priradíme v E_4 nadrovinu $E_3^{(i)}$, kde rovina $\varrho^{(i)}$ bude stopnou rovinou nadroviny $E_3^{(i)}$ do E_3^p a $E_3^{(i)}$ má od priemetnej nadroviny E_3^p odchýlku $\alpha^{(i)}$, pre ktorú platí: $|\cotg \alpha^{(i)}| = \cos \varphi^{(i)}$, pričom sa rozhodneme pre jeden z uhlov $\alpha^{(i)}$ (menší ako $\frac{\pi}{2}$, alebo väčší ako $\frac{\pi}{2}$). Pretože $\varrho^{(i)}$ nemajú spoločnú priamku a žiadne dve $\varrho^{(i)}$ nie sú rovnobežné, majú nadroviny $E_3^{(i)}$ spoločnú priamku m , ktorá je vždy vlastná. Cyklosféry prislúchajúce bodom priamky m sú podľa vety 3 incidentné s guľovými plochami, ktoré roviny $\varrho^{(i)}$ pretínajú pod danými uhlami $\varphi^{(i)}$. Keď zostrojíme priesečníky X a Y priamky m s kužeľovou nadkvadrikou Γ , potom podľa vety 2 cyklosféry C_X a C_Y priradené bodom X a Y určujú hľadané plochy guľové.

Konštrukcia. Za zobrazovaciu metódu vo štvorrozmernom operačnom priestore E_4 zvolíme kótovano-Mongeovu projekciu. Je to v podstate Klímova zobrazovacia metóda [4] s tým rozdielom, že súradnicu a_4 bodu A pripisujeme do zátvorky ako kótu k priemetu bodu A do priemetnej nadroviny E_3^p .

Na obr. 1 sú roviny $\varrho^{(i)}$ určené svojimi stopami. Zvolme $\cos \varphi^{(1)} = \frac{1}{2}$, $\cos \varphi^{(2)} = 1$, $\cos \varphi^{(3)} = 2$. Aby sme zostrojili napr. nadrovinu $E_3^{(1)}$, ktorá má od E_3^p odchýlku $\alpha^{(1)}$, pričom platí: $|\cotg \alpha^{(1)}| = \frac{1}{2}$ a rovina $\varrho^{(1)}$ je stopnou rovinou $E_3^{(1)}$, zvolíme v $\varrho^{(1)}$ ľubovoľný bod $S^{(1)}$. Bodom $S^{(1)}$ vedieme v nadrovine E_3^p na rovinu $\varrho^{(1)}$ kolmú priamku $o^{(1)}$. Priamka $o^{(1)}$ je kolmý priemet spádovej priamky nadroviny $E_3^{(1)}$ a bod $S^{(1)}$ je jej stopníkom. Aby spádová priamka $o^{(1)}$, a tým aj nadrovina $E_3^{(1)}$ bola určená, treba poznať okrem jej stopníka $S^{(1)}$ ešte kótu aspoň jedného jej bodu. Túto treba určiť tak, aby

spádová priamka $o^{(1)}$ mala od priemetnej nadroviny E_3^l odchýlku $\alpha^{(1)}$, pre ktorú platí: $\cotg \alpha^{(1)} = \frac{1}{2}$. Keď teda zvolíme na $o^{(1)}$ bod $A^{(1)}$, potom zo vzťahu $\frac{r}{r'} = \frac{1}{2}$ vyplýva, že kóta bodu $A^{(1)}$, teda polomer cyklosféry C_1 , je dvakrát taký veľký ako skutočná dĺžka úsečky $S^{(1)}A^{(1)}$. Podobným spôsobom určíme nadroviny $E_3^{(2)}$ a $E_3^{(3)}$ a použitím konštrukčných metód z [2]



Obr. 1.

alebo [4] zostrojíme spoločnú priamku m nadrovin $E_3^{(1)}$, $E_3^{(2)}$ a $E_3^{(3)}$. Aby sme zostrojili spoločné body X a Y priamky m s kužeľovou nadkvadrikou Γ , uvažujme nadrovinu E_3^z určenú mimobežnými priamkami m a p , kde priamka p je stredovou osou nadkvadriky Γ . Nadrovina E_3^z má s kužeľovou nadkvadrikou Γ spoločné dve roviny σ_1 a σ_2 reálne, alebo imaginárne. Stopy s^{σ_1} a s^{σ_2} rovín σ_1 a σ_2 dostaneme ako tvoriace priamky, v ktorých stopná rovina γE_3^z nadroviny E_3^z pretína stopnú kužeľovú plochu kužeľovej nadkvadriky Γ . Pretože roviny σ_1 , σ_2 a priamka m sa nachádzajú v nadrovine E_3^z , musí priamka m s rovinami σ_1 a σ_2 mať spoločné body X a Y , ktoré ľahko zostrojíme. Cyklosféry prislúchajúce k bodom X a Y určujú už hľadané plochy guľové G_X a G_Y . Známymi metódami z E_3 môžeme tiež zistiť dotykové body M a p guľových plôch G_X a G_Y s danou rotačnou kužeľovou plochou.

Diskusia riešenia. Pri riešení tejto úlohy sme ku každej z rovín $\varrho^{(i)}$ priradili v operačnom priestore E_4 nadrovinu $E_3^{(i)}$, pre ktorú platí: $|\cotg \alpha^{(i)}| = \cos q^{(i)}$, pričom sme sa rozhodli pre jeden z uhlov $\alpha^{(i)}$. Toto sme urobili zistením polomeru a voľbou orientácie cyklosfér $C_{A^{(i)}}$. Ako vidieť z obrázka, priamku p sme určili cyklosférou C_B vpísanou do kužeľovej plochy K . Rôznou orientáciou cyklosfér C_B a $C_{A^{(i)}}$ ($i = 1, 2, 3$) môžeme vytvoriť spolu 16 navzájom rôznych polôh nadrovin $E_3^{(i)}$ a priamky p . Pri zvolenej, usporiadanej skupine znamienok cyklosfér C_B a $C_{A^{(i)}}$ skupina s opačnými znamienkami dáva to isté riešenie, čo vyplýva zo súmernosti podľa priemetnej nadroviny E_3^z . Ostáva teda 8 prípadov vzájomne rôznych orientácií, z ktorých každý má dve riešenia. Dovedna existuje 16 riešení uvedenej úlohy. Tieto riešenia môžu po dvojiciach splyvať, alebo byť imaginárne.

Riešenie úlohy a diskusia platí aj v tom prípade, keď ľubovoľné dve z rovín $\varrho^{(i)}$, napr. $\varrho^{(1)}$ a $\varrho^{(2)}$ sú rovnobežné, ale je $\cos q^{(1)} \neq \cos q^{(2)}$. Ak roviny $\varrho^{(1)}$ a $\varrho^{(2)}$ sú rovnobežné a $\cos q^{(1)} = \cos q^{(2)}$, potom v tých prípadoch kde cyklosféry $C_{A^{(1)}}$ a $C_{A^{(2)}}$ sú súhlasne orientované, neexistuje priamka m a nedostaneme žiadne riešenie. Ľahko zistíme, že z uvedených 8 prípadov sú takéto 4 a úloha má potom 8 riešení, ktoré môžu po dvojiciach splyvať, alebo môžu byť imaginárne.

Keď všetky tri roviny $\varrho^{(i)}$ sú incidentné s vrcholom V kužeľovej plochy K , potom priamka m má s kužeľovou nadkvadrikou Γ spoločný bod V a môžu sa stať dva prípady:

- Priamka m nemá už s nadkvadrikou Γ žiadny spoločný bod okrem bodu V . Úloha nemá riešenie.
- Priamka m je incidentná s niektorou tvoriacou rovinou kužeľovej nadkvadriky Γ a úloha má nekonečne mnoho riešení.

Môže sa tiež stať, že všetky tri roviny $\varrho^{(i)}$ sú incidentné s bodom R , pričom bod R sa nachádza na rotačnej kužeľovej ploche K . Potom priamka m má s kužeľovou nadkvadrikou Γ spoločný bod R . K bodu R však neprislúcha

žiadna cyklosféra, ktorá by udávala riešenie uvedenej úlohy. Okrem bodu R môže mať priamka m s nadkvadríkou Γ spoločný ešte bod X . V tomto prípade úloha bude mať najviac 8 riešení (môže mať aj menej, keď bude $X = R$, nedostaneme žiadne riešenie). V tomto prípade žiadne riešenia nemôžu byť imaginárne a nemôžu ani splývať. Môže sa tiež stať, že priamka m bude incidentná s tvoriacou rovinou nadkvadríky Γ , ktorá zrejme prechádza bodom R . Vtedy úloha má nekonečne mnoho riešení.

LITERATÚRA

- [1] Gyarmathi L., *Konstruktive Lösung der Apollonius-Aufgabe im n -dimensionalen Raum durch Benützung einer Erweiterung der zyklographischen Abbildung auf mehrdimensionale Räume*, Publ. math. I (1949), 123—128.
- [2] Harant M., *Kótovano-axonomická zobrazení metoda vo štvorrozmernom euklidovskom priestore*, Spisy vyd. Přírodověd. fak. Masarykovy univ. (1956), 455—485.
- [3] Harant M., *Teória nadkvadrík vo štvorrozmernom euklidovskom priestore, ktorých stredy vyplňajú stredový útvar*, Acta Fac. rerum natur. Univ. Comenianae. Math. 2 (1957), 25—47.
- [4] Klíma J., *Deskriptivní geometrie čtyřrozměrného prostoru*, Sborník VŠT, 14 (1938).
- [5] Seifert L., *Cyklografie*, Praha 1949.

Došlo 20. 2. 1965.

*Katedra matematiky a deskriptívnej geometrie
Vysokej školy lesníckej a drevárskej, Zvolen*

К ЦИКЛОСФЕРИЧЕСКОМУ ИЗОБРАЖЕНИЮ В ЧЕТЫРЕХМЕРНОМ ЭВКЛИДОВОМ ПРОСТРАНСТВЕ

Франтишек Гусарик

Резюме

В статье показано, что в оперативном пространстве $E_4 = [0; x_1, x_2, x_3, x_4]$ к прямой p можно в циклосферическом изображении отнести коническую гиперквадрику 2-го порядка. Поверхностью следа этой гиперквадрики в гиперплоскости проекции $E_3^p = [0; x_1, x_2, x_3]$ является вращающаяся коническая поверхность. Если точка B находится на приведенной конической гиперквадрике 2-го порядка, то поверхность шара, которая является носителем циклосферы, принадлежащей точке B в циклосферическом изображении в E_4 , касается поверхности следа. Циклосферы, принадле-

иные точки гиперплоскости E_3^m , пересекают плоскость её следа под углом φ , для которого $\cos \varphi = |\cot \alpha|$, где α — угол наклона гиперплоскости E_3^m к гиперплоскости проекции E_3^p .

Приведенные свойства были использованы при решении задач о поверхностях шара, которые являются поверхностями соприкосновения вращательного конуса и пересекают плоскости $\rho^{(i)}$ под углами $\varphi^{(i)}$ ($i = 1, 2, 3$).