

## Orthogonale Projektionen von Hyperkreisen und Hyperschraubenlinien II

Von ATTILA GYARMATHI (Debrecen)

*Herrn Professor András Rapcsák zum 60. Geburtstag gewidmet*

In diesem zweiten Teil werden wir uns mit dem KLIMA-MAURIN-Projektions-system (kurz K-L-Projektion) der Raumkurven von skalarer Krümmung beschäftigen, sowie auf den Zusammenhang zwischen SCHOUTE-Projektion (kurz Sch-Projektion) und KLIMA-MAURIN-Projektion für diese Kurven hinweisen.

### III. Die Darstellung des Hyperkreises und der Hyperschraubenlinie in der KLIMA—MAURIN-Projektion

#### 5. Die Darstellung des in dem Raum $R_4$ liegenden Hyperkreises in der KLIMA-MAURIN-Projektion.

Darzustellen ist der Hyperkreis

$$(5.1) \quad \begin{aligned} {}^{2i-1}x &= r_i \cos l_i u + d_{2i-1} \\ {}^{2i}x &= r_i \sin l_i u + o_{2i} \quad (i = 1, 2) \end{aligned}$$

$$(5.2) \quad r_1 = r_2; \quad l_1 = \frac{1}{2} l_2 \quad \text{und} \quad o_{2i-1}, \quad o_{2i}$$

die Koordinaten vom Mittelpunkt des Hyperkreises sind. Die Abbildung 3. zeigt die Bilder  $'h_k$ ,  $''h_k$ ,  $'''h_k$  des Hyperkreises. Da die Zeichenebene  ${}^1x^2x$  eine Achsenebene ist, ist wegen (5.1)  $'h_k$  ein Kreis.

Die Konstruktion von  $''h_k$  bzw.  $'''h_k$  wird sehr einfach wenn die Hilfsbilder „34“ bzw. „43“ angewandt werden. Die Hilfsbilder des Hyperkreises  ${}_{34}h_k$  bzw.  ${}_{43}h_k$  sind Kreise, da  ${}^3x^4x$  eine Achsenebene ist. Der  $''h_k$  wird aus dem  $'h_k$  und aus dem  ${}_{34}h_k$  der  $'''h_k$  hingegen aus dem  $'h_k$  und aus dem  ${}_{43}h_k$  durch Zusammenschneit gewonnen. Die Bilder der Begleitvierbeine sind ebenfalls durch Anwendung der Hilfsbilder herzustellen. Zuerst sind die Bilder der Vierbeine auf dem ersten Bild und auf den Hilfsbildern zu konstruieren. Die erwähnten Bilder sind keine anderen, als die SCHOUTE-Projektionen des Hyperkreises. Im I. Teil (Tomus 19. Punkt 3.)

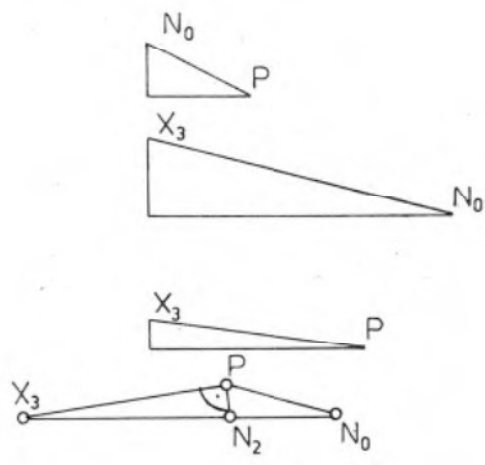
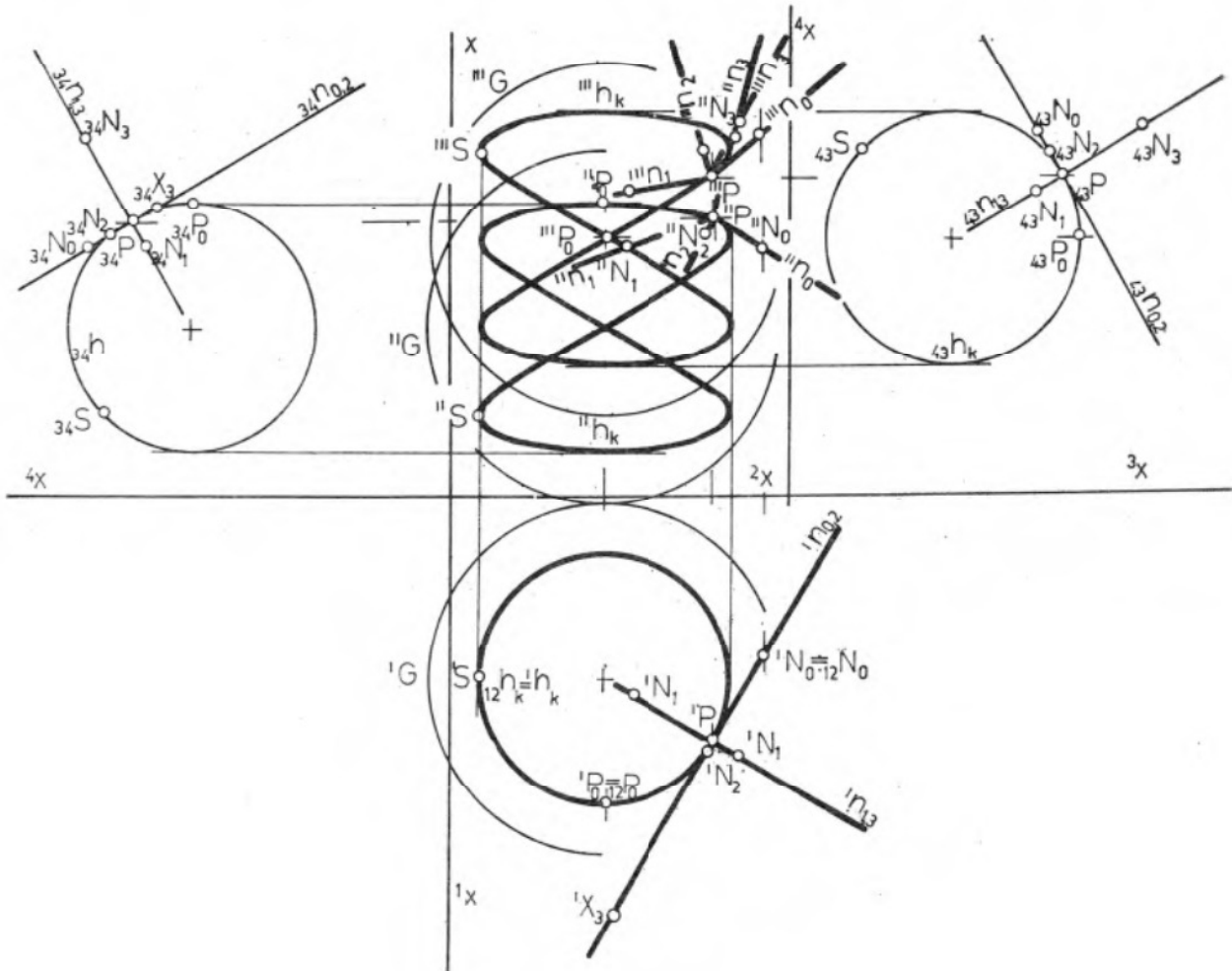


Abb. 3

wurde die Konstruktion der Vierbeine schon dargestellt. Durch Anwendung derselben und durch Zusammenschritt, kann man auch das dritte und das vierte Bild der Vierbeine erhalten. Unter Berücksichtigung von (1.2) (s. den I. Teil) und von (5.1) erhalten wir:

$$\begin{aligned}\overline{{}_{12}P_{12}N_0} &= 2 \overline{{}_{34}P_{34}N_0}, \\ \overline{{}_{34}P_{34}N_1} &= 4 \overline{{}_{12}P_{12}N_1}\end{aligned}$$

Die Bilder  $N_3$  sind durch ein Abdrehen zu bestimmen (s. 3. Abb). Der  $N_2$  wurde durch Anwendung von  $X_3$  erhalten. Zur Aufnahme der unabhängigen Bilder von  $X_3$  wurde der Zusammenhang

$$\overline{{}_{12}P_{12}X_3} = 8 \overline{{}_{34}P_{34}X_3}$$

angewandt. Der  $N_2$  ist ein Punkt der Seite  $N_0X_3$  der Dreiecks  $PX_3N_0$  denn es folgt aus den FRENET-Formeln, daß die Kante  $n_2$  (zu welcher der Punkt  $N_2$  gehört) sich auf die Ebene der Vektoren  $\mathbf{n}_0 = \mathbf{x}'$  und  $\mathbf{x}''$  fügt. Die Länge des Dreiecks  $PX_3N_0$  wurde aus den zur Verfügung stehenden unabhängigen Bildern der Seiten mit Hilfe von rechtwinkligen Dreiecken bestimmt. Diese Nebenkonstruktion ist auf der Abbildung 3. zu finden. Die entsprechenden Bilder von  $N_2$  sind durch die Anwendung des Teilverhältnisses ( $X_3N_0N_2$ ) zu erhalten.

Abbildung 3. zeigt auch die Bildkonturen der den  $h_k$  enthaltenden Hyperkugel 'G, "G, "G. Der  $h_k$  hat gegenwärtig keine Punkte auf den Konturen.

#### 6. Die Darstellung der in dem $R_5$ liegenden Hyperschraubenlinie in der Abbildung von KLIMA-MAURIN

Darzustellen ist die Hyperschraubenlinie

$$(6.1) \quad \begin{aligned}{}^{2i-1}x &= r_i \cos l_i u + o_{2i-1} \\ {}^{2i}x &= r_i \sin l_i u + o_{2i} \quad (i = 1, 2), \\ {}^5x &= cu\end{aligned}$$

wo

$$(6.2) \quad r_1 = r_2, \quad l_1 = 2l_2 \quad \text{und} \quad o_{2i-1}, \quad o_{2i}$$

der Mittelpunkt des Hyperschraubenlinie gehörende Hyperkreises ist. Die Bilder der Hyperschraubenlinie stimmen wegen der geometrischen Eigenschaften der Hyperschraubenlinie (s. I. Teil 2. Punkt) mit dem entsprechenden Bild des zur Hyperschraubenlinie gehörende Hyperkreises (s. (1.1) Gleichung) überein. Die Konstruktion derselben wurde im vorigen Punkt gezeigt. Die Gleichung des Bildes  ${}^{IV}h_c$  ist

$$\begin{aligned}{}^2x &= r_1 \sin l_1 u + o_2 \\ {}^5x &= cu\end{aligned}$$

auf Grund dieser Gleichung ist das Bild von  ${}^{IV}h_c$  (Sinuslinie) einfach zu konstruieren (Abbildung 4.).

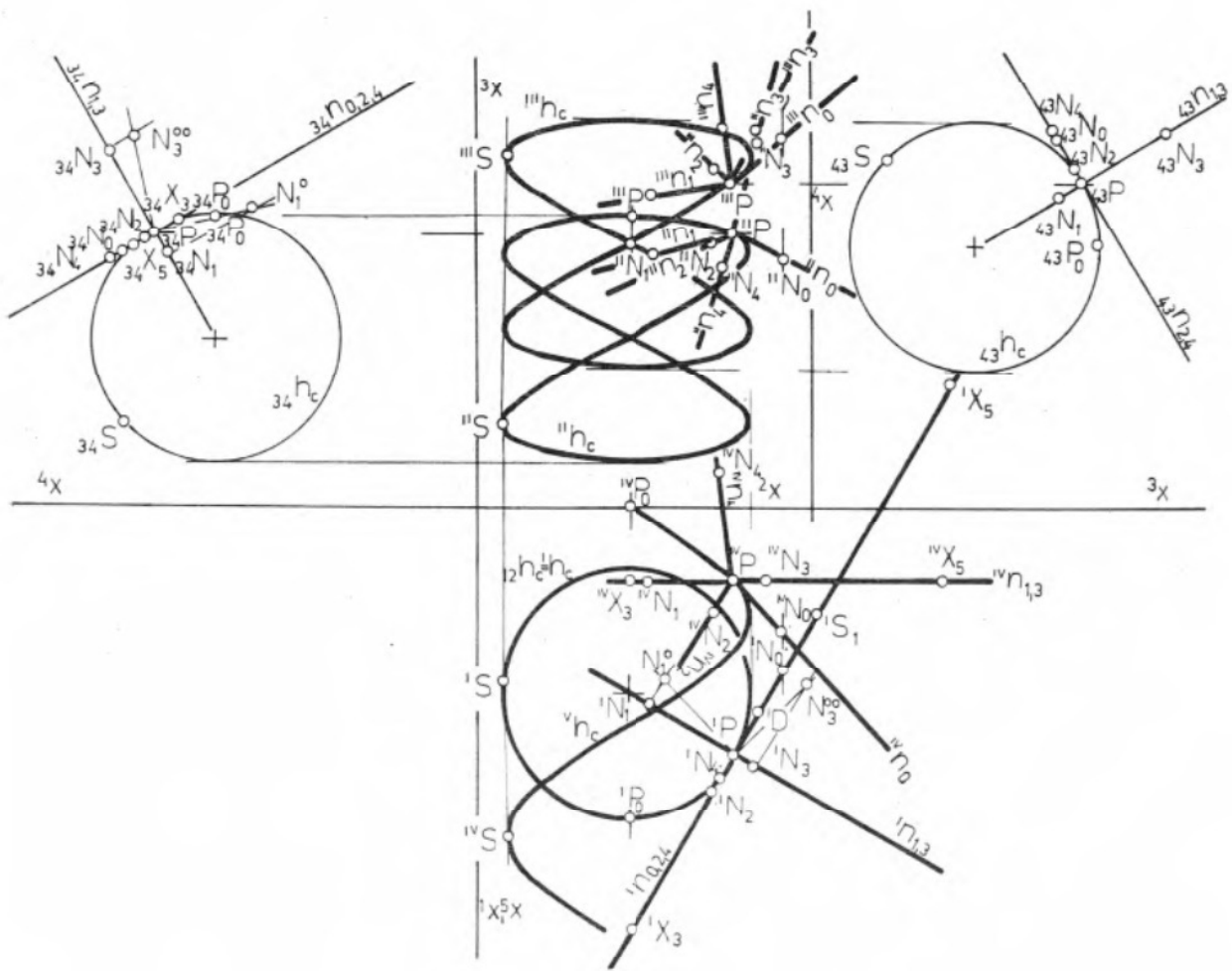


Abb. 4

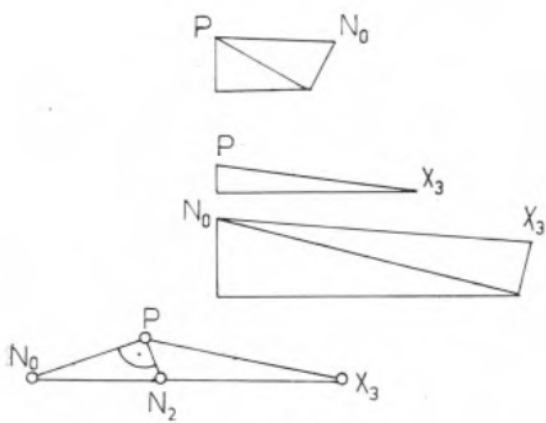


Abb. 4a

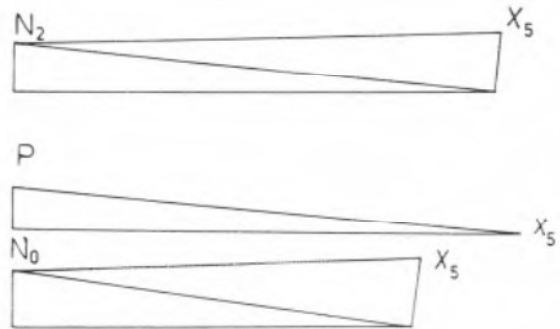


Abb. 4b

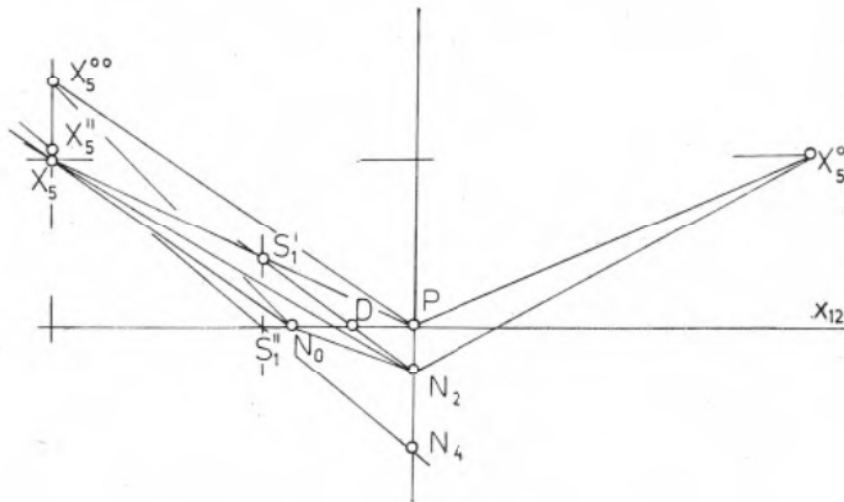


Abb. 4c

Bei der Konstruktion der Bilder des zu einem Punkt  $P$  des  $h_c$  gehörigen begleitenden Fünfbeins soll man die Konstruktion wiederholen, die in Abbildung 2. des ersten Teils gezeit wurde. Diese Abbildung zeigt, wie die Bilder der Hyperschraubenlinie nach dem Verfahren von SCHOUTE zu konstruieren sind, und von dieser Abbildung lassen sich auch die zur K-L-Projektion nötigen Koordinaten des begleitenden Fünfbeins  $P(N_0N_1N_2N_3N_4)$  ablesen. Nach dem Zusammenschnittverfahren, daß in der vorigen Abbildung angewendet wurde, läßt sich mit Hilfe der Sch-Bilder das dritte und das vierte Bild von  $h_c$  und von begleitenden Fünfbein erhalten.

Bei der Konstruktion von  $N_0$  und von  $N_1$  wurden die (6.2) und die Zusammenhänge

$$\overline{12P_{12}N_0} = 2_{34}\overline{P_{34}N_0}$$

$$\overline{12P_{12}N_1} = 4_{34}\overline{P_{34}N_1}$$

berücksichtigt. Die Bilder des  $N_3$  wurden durch Abdrehen bestimmt. Der  $N_2$  wurde mit Hilfe des  $X_3$  erhalten. Hier besteht der Zusammenhang

$$\overline{12P_{12}X_3} = 8_{34}\overline{P_{34}X_3}.$$

Die Abbildung 4a enthält die Hilfskonstruktion (s. den Gang der Konstruktion der Abbildung 3.). Zur Bestimmung des  $N_4$  haben wir  $X_5$  verwendet, für dessen Bilder der Zusammenhang  $\overline{12P_{12}X_5} = 32_{34}\overline{P_{34}X_5}$  besteht. Die Konstruktion des  $n_4$  kann im wesentlichen auch hier mit der sogenannten „Triederkonstruktion“ durchgeführt werden. Die Normale  $n_4$  ist eine auf Punkt  $P$  sich anpassende solche Gerade des Unterraumes, der durch die Punkte  $P, N_0, N_2, X_5$  aufgespannt ist, und für welche  $n_4 \perp$  auf die Gerade  $PN_0$ , und  $n_4 \perp$  auf die Gerade  $PN_2$  gilt. Der beliebige Punkt  $N_4$  von  $n_4$  wurde mit Hilfe des Trieders  $P(N_0N_2X_5)$  ( $P$  ist der Gipfelpunkt des Trieders,  $N_0N_2X_5$  sind aber Punkte von je einem Bein) auf der Abbildung 4c. bestimmt.

Das Trieder wurde in der MONGE-Projektion dargestellt ( $x_{12} = n_0$ ) und die echte Länge der Beine wurde aus den entsprechenden Angaben der Abbildung 4.

auf der Abbildung 4b. bestimmt. Es sei auf  $n_4$  der Punkt  $N_4$  beliebig aufgenommen und es sei  $S_1 = N_4 X_5 \cap n_0$ ; die Bilder, des Punktes  $D = n_0 \cap N_2 S_1$  werden durch

$$(PN_0 D) = ({}_{12}P_{12}N_{012}D) = ({}_{34}P_{34}N_{034}D)$$

die Bilder des Punktes  $S_1$  durch

$$(N_2 DS_1) = ({}_{12}N_{212}D_{12}S_1) = ({}_{34}N_{234}D_{34}S_1)$$

die Bilder des Punkte  $N_4$  aber durch die Teilverhältnisse

$$(S_1 X_5 N_4) = ({}_{12}S_{112}X_{512}N_4) = ({}_{34}S_{134}X_{534}N_4)$$

bestimmt. (S. auch die Abbildung 2. des Teils I.)

### Literatur

- [1] O. BORUVKA, Sur les hypercirconférences et certaines surfaces paraboliques dans l'espace euclidien á quatre dimensions. *C. R. Acad. Sci. Paris*, **193** (1931), 633—634. Paris.
- [2] L. GYARMATHI, A vetítõ térelemek alkalmazása a négydimenziós lineáris tér Maurin-féle leképezésében. *Mat. Lapok* (1954), 253—259.
- [3] M. HARANT, K teórii hyperplanárných evolvent krivky v  $E_p$ . *Acta Fac. Rerorum Mat. Univ. Comenianae Math.* **2** (1957).
- [4] M. HARANT, K nektorym vztahom medzi krivostami krivky v  $E_n$ . *Acta Fac. Rerorum Mat.* **1** (1956), 21—28.
- [5] M. HARANT, Klinogonálna zobrazovacia metóda v  $E_4$ . *Acta Fac. Rerorum Mat.* **2**, (1957), 193—217.
- [6] M. HARANT, Ozobrazéni nadkružnie a nadzávitnie v  $E_4$ . a  $E_5$ . *Sbornik vysokej školy dopravnej v Ziline.* (1965).
- [7] J. KLIMA, Deskriptivni geometrie čtyřrozmerného prostorn. *Sbornik VVT, Brno spis.* **44** (1938).
- [8] MAURIN, Leçons de la position pour une projection orthogonal dans  $E_4$ ; *C. R. Acad. Sci. Paris*, (1947)
- [9] P. H. SCHOUTE, Mehrdimensionale Geometrie, I. Teil, *Leipzig*, 1902.
- [10] M. SYPTAK, Sur les hypercirconférences et hyperhélices dans les espace euclidiens a  $p$ -dimensions. *C. R. Acad. Sci. Paris* **195** (1932), 298—299.

(Eingegangen Am. 31. December, 1970.)