

ÉMILE TURRIÈRE

Sur une transformation de droites

Nouvelles annales de mathématiques 4^e série, tome 9
(1909), p. 249-258

<http://www.numdam.org/item?id=NAM_1909_4_9__249_0>

© Nouvelles annales de mathématiques, 1909, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Nouvelles annales de mathématiques » implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme
Numérisation de documents anciens mathématiques
<http://www.numdam.org/>

[P'6f]

SUR UNE TRANSFORMATION DE DROITES;

PAR M. ÉMILE TURRIÈRE.

Définition analytique. — Soient $p_1, p_2, p_3, p_4, p_5, p_6$ les coordonnées plückériennes d'une droite D , les trois premières étant les cosinus directeurs; soient x_0, y_0, z_0 les coordonnées de la projection sur D de l'origine O des coordonnées rectangulaires. En posant

$$\begin{aligned} p'_1 &= -p_1, & p'_2 &= -p_2, & p'_3 &= -p_3, \\ p'_4 &= x_0, & p'_5 &= y_0, & p'_6 &= z_0, \end{aligned}$$

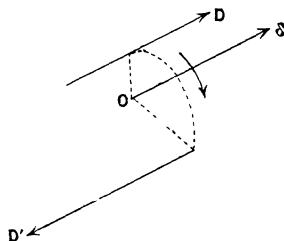
les p' sont les coordonnées d'une droite D' ; les coordonnées de la projection sur D' de O sont

$$x'_0 = p_4, \quad y'_0 = p_5, \quad z'_0 = p_6.$$

Les formules précédentes définissent donc une *transformation de droites univoque et réciproque*.

Définition géométrique. — Soit O un point fixe de

Fig. 1.



l'espace, qui suffit à lui seul pour définir la transformation. Étant donné un vecteur D quelconque de l'es-

pace, menons par O l'axe $\hat{o}$ équipollent à D; autour de $\hat{o}$ faisons tourner D de l'angle $\frac{\pi}{2}$ de gauche à droite pour un observateur couché sur $\hat{o}$, la tête en O, les pieds dirigés vers $\hat{o}$. D, après cette rotation, vient occuper une certaine position; prenons sur elle un vecteur D' de sens opposé à celui de D. D correspond à D', comme D' correspond à D.

APPLICATION AUX SÉRIES RÉGLÉES. — La transformation fait correspondre une série réglée à une série réglée et les deux séries sont réciproques; à une droite D du plan Oxy, correspond une droite parallèle rencontrant Oz : la transformation établit donc une correspondance entre les conoïdes droits de directrice Oz et les courbes du plan Oxy; l'équation de la tangente à la courbe étant

$$x \cos \alpha + y \sin \alpha = \varpi,$$

les équations de la génératrice correspondante du conoïde sont

$$z = \varpi, \quad x \cos \alpha + y \sin \alpha = 0;$$

la cote de la génératrice est la distance de O à la tangente; le paramètre de distribution est la distance de O à la normale à la courbe.

C'est ainsi qu'à l'hélicoïde gauche

$$z = a\theta, \quad x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta,$$

correspond la développante de circonférence

$$\varpi = a \left(z + \frac{\pi}{2} \right);$$

qu'au cylindroïde de Cayley-Plücker

$$z = \frac{2axy}{x^2 + y^2},$$

tion relative au point O. Prenons sur cette droite un vecteur D; δ est sur Om; comme les courbes (u) et (v) sont orthogonales sur la sphère, D vient en D' et D' est le rayon de la congruence relatif à la courbe (v).

Bien entendu, le même théorème peut être démontré analytiquement. Soient u, v les paramètres d'une droite de la congruence, E, F, G, e, f, f', g les coefficients des deux formes différentielles de la congruence; pour une congruence isotrope, on a

$$\frac{e}{E} = \frac{f + f'}{2F} = \frac{g}{G}.$$

Choisissons pour paramètres u, v ceux des génératrices de la sphère; E et G sont nuls. D'où les conditions pour qu'une congruence soit isotrope

$$\sum \frac{\partial p_1}{\partial u} \frac{\partial x_0}{\partial u} = 0, \quad \sum \frac{\partial p_1}{\partial v} \frac{\partial x_0}{\partial v} = 0,$$

x_0, y_0, z_0 étant les coordonnées du point de départ et p_1, p_2, p_3 les cosinus directeurs du rayon. Choisissons pour point de départ la projection de O sur le rayon

$$x_0 = p_3 p_5 - p_2 p_6, \quad \dots;$$

nous avons alors

$$\sum \frac{\partial p_1}{\partial u} \frac{\partial x_0}{\partial u} = -i \sum \frac{\partial p_4}{\partial u} \frac{\partial p_1}{\partial u}, \quad \sum \frac{\partial p_1}{\partial v} \frac{\partial x_0}{\partial v} = i \sum \frac{\partial p_4}{\partial v} \frac{\partial p_1}{\partial v}.$$

Appliquons la transformation; les nouveaux paramètres sont liés aux anciens par les formules

$$uv' = -1, \quad vu' = -1;$$

d'où

$$\begin{aligned} \sum \frac{\partial p'_1}{\partial u'} \frac{\partial x'_0}{\partial u'} &= -\frac{1}{u'^4} \sum \frac{\partial p_1}{\partial v} \frac{\partial p_4}{\partial v}, \\ \sum \frac{\partial p'_1}{\partial v'} \frac{\partial x'_0}{\partial v'} &= -\frac{1}{v'^4} \sum \frac{\partial p_1}{\partial u} \frac{\partial p_4}{\partial u}. \end{aligned}$$

De la comparaison de ces diverses formules résulte la vérification du théorème.

Comme application, on peut démontrer qu'en général, dans un complexe donné, il n'y a pas de congruence isotrope.

II. *A une congruence de normales ne correspond pas une congruence de normales; pour qu'il en soit ainsi, il faut et il suffit que les droites (D) soient les normales à une famille de surfaces de M. Appell ayant le point O pour développée moyenne.*

Considérons en effet une droite D de cosinus directeurs p_1, p_2, p_3 ; soient x_0, y_0, z_0 les coordonnées de la projection de O sur D. Pour que les deux congruences transformées soient des congruences de normales, il faut que les expressions

$$\begin{aligned} U &= p_1 dx_0 + p_2 dy_0 + p_3 dz_0, \\ U' &= p'_1 dx'_0 + p'_2 dy'_0 + p'_3 dz'_0 \end{aligned}$$

soient des différentielles totales. Or

$$U' = -(p_1 dp_4 + p_2 dp_5 + p_3 dp_6) = p_4 dp_1 + p_5 dp_2 + p_6 dp_3.$$

Introduisons les coordonnées de Bonnet, c'est-à-dire définissons une des surfaces dont les normales constituent la congruence D comme enveloppe du plan

$$X(u + v) + iY(v - u) + Z(uv - 1) = \varpi(uv + 1);$$

on a

$$(p_4, p_5, p_6) = \frac{i}{2}(1 + uv)^2 \left[\frac{\partial(\varpi, p_1)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(\varpi, p_2)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(\varpi, p_3)}{\partial(u, v)} \right],$$

d'où, en désignant par p, q, r, s, t les dérivées partielles de la fonction ϖ de (u, v) ,

$$\begin{aligned} U' &= \frac{i}{2}(1 + uv)^2 \sum \left(p \frac{\partial p_1}{\partial v} - q \frac{\partial p_1}{\partial u} \right) \left(\frac{\partial p_1}{\partial u} du + \frac{\partial p_1}{\partial v} dv \right) \\ &= i(p du - q dv). \end{aligned}$$

La condition pour que U' soit une différentielle totale est donc

$$s = 0;$$

c'est l'équation des surfaces de M. Appell.

APPLICATION AUX COMPLEXES. — Pour qu'un complexe soit invariant, il faut et il suffit que O soit centre de symétrie pour le complexe et que tous les cylindres du complexe soient de révolution.

Le complexe de Painvin, pour une quadrique de centre O , est invariant. Considérons le complexe de Painvin des droites par lesquelles passent deux plans tangents rectangulaires à une quadrique à centre O ; étant donné un cylindre du complexe, menons par O le plan perpendiculaire à la direction de ce cylindre. Ce plan coupe la quadrique suivant une conique de centre O ; il coupe les plans tangents menés à la quadrique par une génératrice du cylindre suivant deux tangentes rectangulaires à la conique issues de la trace de la génératrice sur le plan : la trace du cylindre est, par suite, le cercle orthoptique de cette conique. Le cylindre est de révolution et son axe passe par O . D'où le théorème, qui résulte aussi de l'équation du complexe de Painvin.

La démonstration de ce théorème met en évidence une propriété de la surface qui limite la région de l'espace occupée par les projections de O sur les rayons du complexe de Painvin (*surface des vitesses normales* de l'Électroptique, dans le cas de l'ellipsoïde) : cette surface limite la région de l'espace occupée par les cercles orthoptiques des sections planes diamétrales de la quadrique (').

(¹) Cf. la question analogue (pour *toutes* les sections planes)

Le complexe

$$(B - C) \frac{p_1}{p_4} + (C - A) \frac{p_2}{p_5} + (A - B) \frac{p_3}{p_6} = 0$$

(auquel appartiennent les génératrices des quadriques homofocales et homothétiques) *est invariant*.

Le complexe

$$(B - C) \frac{p_4}{p_1} + (C - A) \frac{p_5}{p_2} + (A - B) \frac{p_6}{p_3} = 0$$

(polaire réciproque du précédent, par rapport à une sphère) est transformé en le *complexe tétraédral*

$$\Sigma 2p_1 p_i = 0.$$

Le *complexe linéaire spécial* est transformé en le *complexe des droites équidistantes de deux points*.

Complexe transformé du complexe *des droites sur lesquelles la projection de O se fait en un point d'une surface donnée S* : le complexe est constitué par les *tangentes aux cercles transformés apsisaux des divers points de S*, dans la transformation apsidale définie par O.

ÉTUDE DE LA TRANSFORMATION DE DROITES DU POINT DE VUE DE LA THÉORIE DES TRANSFORMATIONS DE CONTACT.

— La transformation n'est pas de contact : à deux droites qui se rencontrent, ne correspondent pas deux droites se rencontrant. A deux droites (D, Δ) se rencontrant, ne correspondent des droites se rencontrant que si, D étant donnée, Δ appartient à une congruence, intersection d'un complexe linéaire spécial avec un complexe du deuxième ou du quatrième ordre, suivant que D passe par O ou non. Dans le premier

cas, la congruence est celle des droites issues de O. Dans le second cas, elle a pour *nappes focales* la droite D et la sphère de centre O tangente à D.

La démonstration analytique est simplifiée en prenant pour équations réduites d'une telle congruence

$$p_6 = -ap_2, \quad p_2p_4 - p_1p_5 = -ap_1.$$

Tenant compte de la relation

$$p_1p_4 + p_2p_5 = -p_3p_6,$$

il vient

$$\begin{aligned} (p_1^2 + p_2^2)(p_4^2 + p_5^2) &= a^2(p_1^2 + p_2^2p_3^2), \\ (p_1^2 - p_2^2)(p_4^2 + p_5^2 + p_6^2) &= a^2(p_1^2 + p_2^2p_3^2 + p_2^2p_1^2 + p_2^4) \\ &= a^2(p_1^2 + p_2^2); \end{aligned}$$

la solution $p_1^2 + p_2^2 = 0$ correspond aux parallèles à D. L'équation

$$p_4^2 + p_5^2 + p_6^2 = a^2$$

exprime que les rayons de la congruence touchent une sphère de centre O, de rayon a .

Ceci résulte encore du théorème suivant de Géométrie qu'il est aisé d'établir : *Soient deux vecteurs tangents à un cercle tracé sur une sphère de centre O et de même sens par rapport à la circulation sur la circonférence; les vecteurs se transforment en deux autres tangents à un cercle de la sphère dont le plan est parallèle à celui du premier.*

COROLLAIRES ET APPLICATIONS. — *La surface transformée d'un conoïde de Wallis circonscrit à une sphère de centre O est de même nature.*

Appelant *demi-hyperboloïde* une série réglée d'un hyperboloïde réglé, la surface transformée d'un demi-hyperboloïde de révolution d'axe passant par O est une surface de même nature; elle peut dégénérer en un cône.

(258)

A une série développable (autre qu'un cône) circonscrite à une sphère de centre O, correspond une série de même nature.