

در باب تصاویر ۲ - بعدی‌ها^(۱) و ۳ - بعدی‌ها^(۲)

نوشته‌ی :

دکتر علیرضا امیرمعز

استاد دانشکده فنی تکراس

فرض میکنیم که a مساحت قسمتی از یک صفحه در فضای اقلیدسی ۳ - بعدی و B مساحت تصویر

آن بر روی یک صفحه دیگر باشد. اگر θ زاویه بین دو صفحه اختیار شود داریم: $B = a|\cos\theta|$.

غرض از این مقاله اثبات این قضیه از راه روشهای ماتریسی و برداری و تعمیم آن برای تصویر یک

۳ - بعدی بر روی یک زیر فضای R_n از یک فضای قائم^(۳) حقیقی است.

۱ - تعاریف و قراردادهای حاصل ضرب داخلی دوبردار ξ و η با (ξ, η) نموده خواهد شد. اگر

$\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_k$ بردار باشند، k بردار باشند، $[\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_k]$ معرف زیر فضائی که آنها می‌تند خواهد بود. اگر

$[\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_m]$ یک مجموعه از بردارهای بطور خطی مستقل در R_n و $\xi_i = x_{i1}\alpha_1 + \dots + x_{in}\alpha_n$

که در آن $\{ \alpha_1, \dots, \alpha_n \}$ یک مبنای ارتونرمال در R_n است، باشد ماتریس A که i امین سطرش

$(x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{in})$ $i = 1, 2, \dots, m$ است یک ماتریس اندازه^(۴) m - بعدی نامیده میشود که

توسط $\xi_m, \xi_{m-1}, \dots, \xi_1$ معین گردیده. اگر A' ترانسپوز^(۵) A و $\det AA'$ معرف دترمینان AA' باشد میدانیم

که برای اندازه این m - بعدی داریم: $a = \frac{1}{m!} [\det AA']^{\frac{1}{2}}$ (۵). کلیه تصاویری که در اینجا ذکر

میکنیم قائم یا هرمیتی هستند.

۲ - تصویر یک ۲ - بعدی: فرض میکنیم $\{ \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3 \}$ یک مبنای ارتونرمال و $\{ \xi, \eta \}$

دوبردار بطور خطی مستقل در صفحه ماربر α_1 باشد (ش - ۱). برای سهولت: $[\alpha_2, \alpha_3] \subseteq \xi$ میگیریم.

بنابراین ماتریس: $A = \begin{pmatrix} 0 & (\xi, \alpha_2) & (\xi, \alpha_3) \\ (\eta, \alpha_1) & (\eta, \alpha_2) & (\eta, \alpha_3) \end{pmatrix}$ ، ماتریس اندازه ایست مربوط به ۲ - بعدی

که از (ξ, η) درست شده است. بدیهیست محاسبه $\det AA'$ در اینجا چندان مشکل نیست. ولی باز $n > 3$

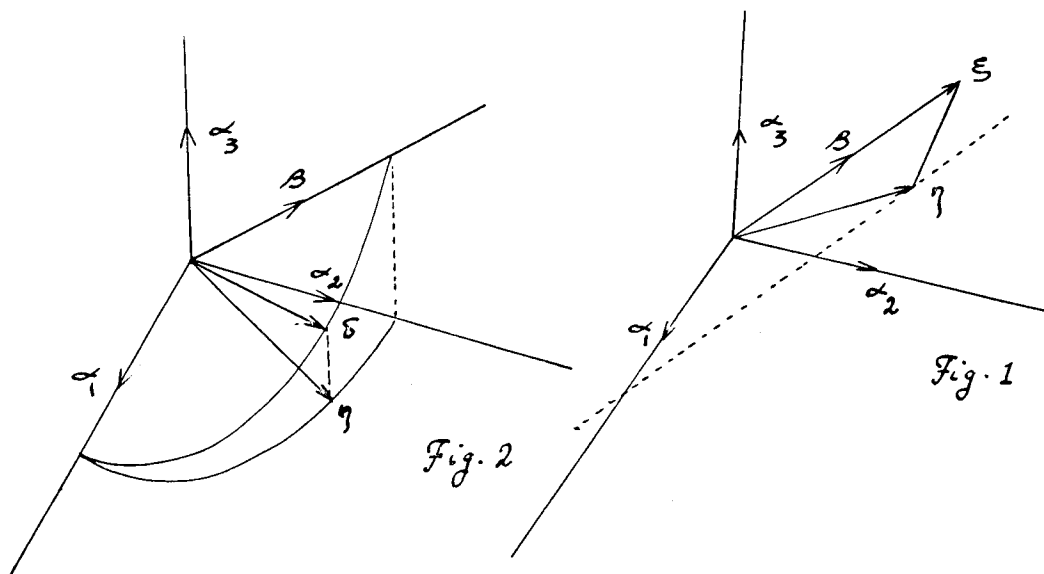
این محاسبه دشوار میشود. برای ساده کردن $\det AA'$ برداری که ای مانند β بر روی ξ اختیار میکنیم. اگر η

۱- 2-Cells. ۲- 3-Cells. ۳- Unitary space. (۴) Measure matrix. ۵- [۱], [۲].

طوری حرکت کند که خطی موازی ξ (متمم مجموعه) بوجود آورد، مساحت مثلثی که بر روی ξ و η بنا میشود مقداریست ثابت. لذا میتوانیم A را چنان انتخاب کنیم که سطر اولش β (ξ, β) و سطر دومش α_1 (η, α_1)

باشد. اگر $t(\xi, \beta) = S$ و $t(\eta, \alpha_1) = S$ فرض شود ماتریس: $A = \begin{pmatrix} 0 & t(\beta, \alpha_1) & t(\beta, \alpha_2) \\ S & 0 & 0 \end{pmatrix}$ را میتوان

ماتریس اندازه اختیار نمود. و از آنجا لازم میآید که داشته باشیم: $a = \frac{1}{\gamma} |tS|$



(ش ۲)

(ش ۱)

حال تصویر این ۲ - بعدی را بر روی صفحه $[\alpha_1, \alpha_2]$ تعیین میکنیم. در اینجا:

$$B = \frac{1}{\gamma} |ts(\beta, \alpha_1)| \quad \text{یک ماتریس اندازه خواهد بود. لذا داریم:} \quad B = \begin{pmatrix} 0 & t(\beta, \alpha_1) & 0 \\ S & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

در اینحال میتوانیم (β, α_1) را مثبت اختیار کنیم ولذا: $B = a \cos \theta$ و $\cos \theta = (\beta, \alpha_1)$. اگر این مسئله

را با روش بنهایت کوچک نیز بررسی کنیم صحت آن برای مساحت اشکال مختلف باز تأیید میشود.

۳ - مساحت بیضی: فرض میکنیم $\delta \in [\alpha_1, \beta]$ و $|\delta| = a > 0$ که در آن β و بردارهای مبنای همان

بردارهای قسمت دوم (ش - ۲) هستند، باشد. لذا $\delta = p\alpha_1 + q\beta$ است که در آن $p^2 + q^2 = a^2$ میباشد

که معادله دایره‌ای است در صفحه $[\alpha_1, \beta]$. حال P یعنی تصویر آن را بر روی $[\alpha_1, \alpha_2]$ در نظر میگیریم. داریم:

$$\eta = p\delta = p^2\alpha_1 + q^2\beta = p\alpha_1 + q(\beta, \alpha_1)\alpha_2$$

میتوانیم بی آنکه اشکالی در کلیت مسئله بوجود آید فرض کنیم: $(\beta, \alpha_1) = \frac{b}{a} > 0$ باشد. بنابراین

داریم: $\eta = p\alpha_1 + q\frac{b}{a}\alpha_2$ لذا در صفحه $[\alpha_1, \alpha_2]$ داریم: $x = p$ و $y = q\frac{b}{a}$ و $p^2 + q^2 = a^2$

از آنجا لازم میآید که $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ بوده مساحت تصویر: $\pi a^2 (\beta, \alpha_1) = \pi ab$ شود.

۴ - تصویر یک ۳- بعدی : فرض میکنیم $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_0\}$ مبنای ارتونرمالی در R_0 باشد. ترتیب عمل ماطوریست که انتخاب R_0 توجیه خواهد شد. اگر $\{\beta_2, \beta_3\}$ ارتونرمال و $[\alpha_2, \alpha_4]$ بجای β_2 و $[\alpha_3, \alpha_0]$ بجای β_3 اختیار شود بدیهیست که $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ ارتونرمال خواهد بود. حال ماتریس اندازه‌ای وابسته به مجموعه بطورخطی مستقل $\{\xi_1, \xi_2, \xi_3\}$ که در آن $\xi_1 = t_2 \beta_2$ و ξ_2 برابر $[\beta_2, \beta_3]$ و ξ_3 برابر $[\alpha_1, \beta_2, \beta_3]$ باشد انتخاب میکنیم. بدیهیست که این ماتریس اندازه، ماتریس زیر خواهد بود :

$$A = \begin{pmatrix} 0 & (\xi_1, \alpha_2) & 0 & (\xi_1, \alpha_4) & 0 \\ (\xi_2, \alpha_1) & (\xi_2, \alpha_2) & (\xi_2, \alpha_3) & (\xi_2, \alpha_4) & (\xi_2, \alpha_0) \\ (\xi_3, \alpha_1) & (\xi_3, \alpha_2) & (\xi_3, \alpha_3) & (\xi_3, \alpha_4) & (\xi_3, \alpha_0) \end{pmatrix}$$

اما چون محاسبه $\det AA'$ مشکل است روش قسمت سوم را بکار میبریم و ماتریسی مانند B چنان بدست میآوریم که $\det BB' = \det AA'$ باشد و بتوانیم $\det BB'$ را بهسولت حساب کنیم. اگر ξ_2 بر روی یک متمم مجموعه یک-بعدی موازی با حرکت کند اندازه حجم (۱) ثابت میماند لذا: $\beta_3 = t_3 \xi_3$ (که $\xi_3 = (\xi_2, \beta_3)$) را سطر دوم ماتریس B میگیریم. بنابراین سطر سوم B نیز $\alpha_1 = t_1 \xi_1$ (که $\xi_1 = (\xi_2, \alpha_1)$) اختیار خواهد شد. پس داریم:

$$B = \begin{pmatrix} 0 & t_2(\beta_2, \alpha_2) & 0 & t_2(\beta_2, \alpha_4) & 0 \\ 0 & 0 & t_3(\beta_3, \alpha_3) & 0 & t_3(\beta_3, \alpha_0) \\ t_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

و در نتیجه :

$$BB' = \begin{pmatrix} t_2^2 & 0 & 0 \\ 0 & t_3^2 & 0 \\ 0 & 0 & t_1^2 \end{pmatrix} \text{ و } a = \frac{1}{3!} |t_1 t_2 t_3|.$$

حال فرض میکنیم P تصویر بر روی $[\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3]$ باشد، ماتریس اندازه تصویر حجم خواهد شد:

$$C = \begin{pmatrix} 0 & t_2(\alpha_2, \beta_2) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & t_3(\beta_3, \alpha_3) & 0 & 0 \\ t_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

واز آنجا داریم :

$$B = \frac{1}{3!} |t_1 t_2 t_3 (\beta_2, \alpha_2) (\beta_3, \alpha_3)|$$

۵ - حجم یک بیضوی - فرض میکنیم $\xi \in [\alpha_1, \beta_2, \beta_3]$ و $|\xi| = a > 0$ باشد. بدیهیست ξ

کره‌ای ۳ بعدی رسم خواهد کرد. اگر $\xi = p_1 \alpha_1 + p_2 \beta_2 + p_3 \beta_3$ باشد $\xi^2 = p_1^2 + p_2^2 + p_3^2 = a^2$ خواهد

شد. اگر P تصویر بر روی $[\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3]$ باشد :

$$\eta = p\xi = p_1\alpha_1 + p_2(\beta_2, \alpha_2)\alpha_2 + p_3(\beta_3, \alpha_3)\alpha_3$$

خواهد شد. فرض میکنیم :

$$\text{باشد } |(\beta_2, \alpha_2)| = \frac{b}{a}, |(\beta_3, \alpha_3)| = \frac{c}{a}, \eta = (x, y, z)$$

لذا :

$$\begin{cases} x = p_1, & y = \pm \frac{b}{a} p_2, & z = \pm \frac{c}{a} p_3 \\ p_1^2 + p_2^2 + p_3^2 = a^2 \end{cases}$$

از آنجا لازم میآید که η بیضوی $1 = \left(\frac{x}{a}\right)^2 + \left(\frac{y}{b}\right)^2 + \left(\frac{z}{c}\right)^2$ را رسم نماید.

در واقع حالت $b=0$ یا $c=0$ نیز باید مورد نظر قرار گیرد. بنابراین حجم این بیضوی خواهد شد :

$$\frac{4}{3} \pi a^2 \frac{b}{a} \cdot \frac{c}{a} = \frac{4}{3} \pi abc$$

[۱] G. B./Price, Some identities in the theory of determinants, Amer. Math. Monthly, Vol. LIV, NO. 2, (1947), pp. 70-90.

[۲] Carrett Birkhoff and Saunders Maclane, A suvey of modern algebra, The Macmillan CO. N. Y., (1941, pp. 293-296)