

68

Sur les surfaces
dont les réglées asymptotiques des deux modes
appartiennent à des complexes linéaires,

par LUCIEN GODEAUX (Liège).

On peut attacher à une surface quatre familles de surfaces réglées : les deux familles de développables S dont les arêtes de rebroussement sont les asymptotiques de la surface et les deux familles de surfaces gauches R lieux des tangentes aux asymptotiques d'un mode aux points d'une asymptotique de l'autre mode.

Les surfaces dont les surfaces S d'une des familles ou des deux familles appartiennent à des complexes linéaires sont bien connues ; elles ont été complètement déterminées par M. Terracini ⁽¹⁾. Nous avons appelé l'attention, à plusieurs reprises, sur les surfaces dont les réglées gauches R d'une famille appartiennent à des complexes linéaires ⁽²⁾. Nous donnons, dans cette note, quelques résultats sur les surfaces dont les surfaces R des deux familles appartiennent à des complexes linéaires. Nous utilisons dans ce but la suite de Laplace associée, dans un espace linéaire à cinq dimensions, à la surface considérée. Nous utilisons la

⁽¹⁾ A. TERRACINI, *Sulle superficie aventi un sistema, o entrambi, di asintotiche in complessi lineari*. Appendice IV à la *Geometria proiettiva differenziale* de MM. FUBINI et CECI (Bologne, Zanichelli, 1927).

⁽²⁾ *Sur les surfaces associées à une suite de Laplace terminée* (Colloque de Géométrie différentielle du Centre Belge de Recherches Mathématiques ; Louvain, 1950. Masson, Paris, 1951). *Alcune osservazioni sulle congruenze W* (Rendiconti del Seminario Matematico di Torino, 1953-54, pp. 39-46). *Sur les surfaces dont les réglées gauches asymptotiques appartiennent à des complexes linéaires* (ABHANDLUNGEN AUS DEM MATHEMATISCHEN SEMINAR DER UNIVERSITÄT HAMBURG, 1955, pp. 57-63). *Surfaces dont les réglées gauches asymptotiques appartiennent à des complexes linéaires* (BULLETIN DE L'ACADÉMIE ROYALE DE BELGIQUE, 1958, pp. 311-319).

terminologie et les notations de notre exposé sur *La Théorie des surfaces et l'espace réglé* (1).

1. Soit (x) une surface rapportée à ses asymptotiques u, v . On peut lui attacher quatre familles de surfaces :

Les développables S_u ou S_v , lieux des tangentes à une courbe u (sur laquelle u varie) ou à une courbe v ;

Les réglées gauches R_u , lieux des tangentes aux courbes v aux points d'une courbe u et R_v , lieux des tangentes aux courbes u aux points d'une courbe v .

Désignons par U, V les points de l'hyperquadrique Q de Klein, de S_x , représentant les tangentes xx^{10} à la courbe u et xx^{01} à la courbe v au point x .

Sur la surface (U) , une courbe u représente une développable S_u et une courbe v , une réglée asymptotique R_v .

Sur la surface (V) , une courbe u représente une réglée asymptotique R_u et une courbe v , une développable S_v .

Si l'on veut que les réglées R_u appartiennent à des complexes linéaires, il faut que les courbes u sur la surface (V) appartiennent à des hyperplans et de même, si l'on veut que les réglées R_v appartiennent à des complexes linéaires, il faut que les courbes v sur la surface (U) appartiennent à des hyperplans.

2. Les coordonnées normales de Wilczynski du point x de la surface (x) satisfont au système complètement intégrable d'équations aux dérivées partielles

$$x^{20} + 2bx^{01} + c_1x = 0,$$

$$x^{02} + 2ax^{10} + c_2x = 0.$$

On a alors

$$U^{10} + 2bV = 0, \quad V^{01} + 2aU = 0.$$

Soient U_1, U_2, \dots les transformés successifs de Laplace de U dans le sens des v , V_1, V_2, \dots ceux de V dans le sens des u . Nous désignerons par L la suite de Laplace à laquelle appartiennent ces points.

(1) *Actualités scient.* N° 138 (Paris, Hermann, 1934).

Une courbe u sur la surface (V) correspond, à travers (U), à une courbe u de la surface (U₁) et à une courbe u de la surface (U₂). Prenons un point U₂ et son homologue V sur la surface (V). L'hyperplan polaire de U₂ par rapport à Q contient la courbe v issue de V sur (V). Lorsque u varie, cet hyperplan varie en général. Pour que la courbe u passant par V sur (V) appartienne à un hyperplan, il faut que U₂ reste fixe quand u varie, c'est-à-dire que le point U₂ ne dépende que de v . L'hyperplan contenant la courbe u est alors l'hyperplan polaire de U₂, c'est-à-dire l'hyperplan VV₁V₂V₃V₄. Les tangentes aux courbes v aux points d'une courbe u de (U₁) passent par U₂ et forment un cône. La suite L s'arrête au point U₂ en présentant le cas de Laplace.

De même, si les surfaces réglées R_v appartiennent à des complexes linéaires, la suite L doit s'arrêter au point V₂ en présentant également le cas de Laplace. Le point V₂ ne dépend que de u .

On a

$$h_1 = -(\log. b)^{11} + 4ab, \quad h_2 = -(\log. bh_1)^{11} + h_1 = 0,$$

$$k_1 = -(\log. a)^{11} + 4ab, \quad k_2 = -(\log. ak_1)^{11} + k_1 = 0.$$

3. Représentons par $\Omega(p, q) = 0$ la condition pour que deux points p, q de S₅ soient conjugués par rapport à Q, de telle sorte que l'équation de cette hyperquadrique soit $\Omega(p, p) = 0$.

Nous avons

$$\Omega(U_2, V_2) = 0,$$

d'où, en dérivant par rapport à u et à v , U₂ ne dépendant que de v et V₂ de u ,

$$\Omega(U_2^{om}, V_2^{no}) = 0, \quad (m, n = 1, 2, \dots).$$

Si la courbe (U₂) n'appartient pas à un hyperplan, le point V₂ étant le pôle de l'hyperplan U₂U₂⁰¹U₂⁰²U₂⁰³U₂⁰⁴, qui ne dépend que de v , ne dépendrait que de v , ce qui est absurde.

Si la courbe (U₂) appartenait à un hyperplan sans appartenir à un espace linéaire à trois dimensions, cet hyperplan U₂U₂⁰¹U₂⁰²U₂⁰³U₂⁰⁴ serait fixe et son pôle V₂ serait fixe. Mais alors toutes les réglées R_v appartiendraient à un même complexe linéaire, la surface (x) appartiendrait à ce complexe, ce qui est absurde.

Si la courbe (U_2) appartient à un espace linéaire à trois dimensions, sans appartenir à un plan, cet espace est fixe et sa conjuguée par rapport à Q est une droite fixe qui doit contenir les points, variables avec u , V_2 , V_2^{10} , V_2^{20} , ... La courbe (V_2) est une droite.

Si la courbe (U_2) est plane, sans être une droite, les points V_2 , V_2^{10} , V_2^{20} , ... doivent appartenir au plan conjugué du premier et la courbe (V_2) est plane.

Le cas où la courbe (U_2) serait une droite revient, sauf un changement de notation, à l'avant-dernier cas examiné.

Nous voyons donc que deux cas sont possibles :

a) La courbe (U_2) appartient à un espace à trois dimensions fixe et la courbe (V_2) est une droite.

b) Les courbes (U_2) , (V_2) appartiennent à des plans fixes, conjugués par rapport à l'hyperquadrique Q .

5. Examinons le premier cas. Les points V_2 , V_2^{10} , V_2^{20} étant en ligne droite, nous devons avoir une relation de la forme

$$V_2^{20} + AV_2^{10} + BV_2 = 0. \quad (1)$$

Nous avons

$$\Omega(V_2, U) = 0, \quad \Omega(V_2^{10}, U) = -4bA,$$

$$\Omega(V_2^{20}, U) = 4b\Delta \left(\log. \frac{a^2 k_1}{b} \right)^{10},$$

où

$$\Delta = \begin{vmatrix} x & x^{10} & x^{01} & x^{11} \end{vmatrix},$$

$$\Omega(V_2^{20}, U) + A\Omega(V_2^{10}, U) + B\Omega(V_2, U) = 0.$$

On en déduit

$$A = \left(\log. \frac{a^2 k_1}{b} \right)^{10}.$$

Les points V_2 , V_2^{10} , V_2^{20} étant indépendants de v , on déduit de la relation (1), en la dérivant par rapport à v ,

$$A^{01}V_2^{10} + B^{01}V_2 = 0.$$

Mais il ne peut exister une relation entre V_2 et V_2^{10} , sans quoi V_2 serait fixe, donc on a $A^{01} = 0$, $B^{01} = 0$. Nous devons donc avoir

$$\left(\log. \frac{a^2 k_1}{b}\right)^{11} = 0.$$

En utilisant les relations

$$(\log. a^2 k_1)^{11} = 4ab - k_2 = 4ab, \quad (\log. b)^{11} = 4ab - h_1,$$

on en déduit $h_1 = 0$. Mais alors, la suite L s'arrêterait au point U_1 , ce qui est impossible.

Le premier cas ne peut donc se présenter.

5. Dans le second cas, nous désignerons par η le plan fixe qui contient la courbe (U_2) et par ξ celui qui contient la courbe (V_2) . Comme nous l'avons dit, ces deux plans sont conjugués par rapport à Q .

Nous devons avoir une relation de la forme

$$V_2^{10} + AV_2^{20} + BV_2^{30} + CV_2 + 0.$$

On en déduit

$$\Omega(V_2^{20}, U_1) + A\Omega(V_2^{30}, U_1) = 0.$$

En dérivant $\Omega(V_2^{20}, U)$ par rapport à v , on trouve $\Omega(V_2^{20}, U_1) = 4bh_1\Delta$, puis, en dérivant cette relation par rapport à u ,

$$\Omega(V_2^{30}, U_1) = -4bh_1\Delta \left(\log. \frac{a^2 k_1}{b^2 h_1}\right)^{10},$$

d'où

$$A = \left(\log. \frac{a^2 k_1}{b^2 h_1}\right)^{10}.$$

On pourrait calculer B et C en utilisant les relations

$$\Omega(V_2^{30}, U) + A\Omega(V_2^{20}, U) + B\Omega(V_2^{10}, U) = 0,$$

$$\Omega(V_2^{30}, V) + A\Omega(V_2^{20}, V) + B\Omega(V_2^{10}, V) + C\Omega(V_2, V) = 0.$$

Les calculs sont assez longs et ne présentent guère d'intérêt.

Remarquons que l'on doit avoir $A^{01} = B^{01} = C^{01} = 0$, ce qui se vérifie dans le cas de A. On a en effet

$$A^{01} = (\log. a^2 k_1)^{11} - (\log. b^2 k_1)^{11} = 4ab - 4ab = 0.$$

On a de même une relation de la forme

$$U_2^{03} + A_1 U_2^{02} + B_1 U_2^{01} + C_1 U_2 = 0.$$

que l'on peut former de la même manière. On doit avoir $A_1^{10} = B_1^{10} = C_1^{10}$, ce qui se vérifie facilement dans le cas de A_1 . On a en effet

$$A_1 = \left(\log. \frac{b^2 k_1}{a^2 k_1} \right)^{01}.$$

6. Les deux modes de génératrices rectilignes de la quadrique de Lie Φ sont représentés sur Q par les sections de cette hyperquadrique par les plans UU_1U_2 , VV_1V_2 .

Les sections de Q par les plans $U_1U_2U_2^{01}$, $V_1V_2V_2^{10}$, représentent les deux modes de génératrices rectilignes d'une seconde quadrique Φ_1 .

Enfin, les sections de Q par les plans fixes $\eta = U_2U_2^{01}U_2^{02}$ et $\xi = V_2V_2^{10}V_2^{20}$ représentent les deux modes de génératrices rectilignes d'une quadrique Φ_2 .

Comme on le sait, les quadriques Φ et Φ_1 se touchent en quatre points qui sont des points caractéristiques pour les deux quadriques. De même, les quadriques Φ_1 et Φ_2 se touchent en quatre points caractéristiques pour les deux quadriques. Actuellement, la quadrique Φ_2 est fixe et fait donc partie de l'enveloppe des quadriques Φ_1 .

Désignons par Θ la polarité par rapport à la quadrique Φ_2 . On sait qu'il lui correspond dans S_5 une homographie biaxiale harmonique T, ayant pour axes punctuels les plans η et ξ . L'homographie T transforme évidemment l'hyperquadrique Q en soi.

Les hyperplans passant par η et en particulier les hyperplans polaires des points V_2 , et les hyperplans passant par ξ et en particulier les hyperplans polaires des points U_2 , sont unis pour l'homographie T.

Considérons la suite de Laplace

$$U_2, U_1, U, V, V_1, V_2, \quad (L)$$

et appliquons-lui la transformation T . Il lui correspond une suite de Laplace L qui possède les mêmes points U_2, V_2 et que nous indiquerons par

$$U_2, \bar{U}_1, \bar{U}, \bar{V}, \bar{V}_1, V_2. \quad (\bar{L})$$

Supposons que les droites $UU_1, \bar{U}\bar{U}_1$ puissent se rencontrer en un point J_1 . Alors ce point engendre un réseau (u, v) conjugué à chacune des congruences $(UU_1), (\bar{U}\bar{U}_1)$. Son transformé de Laplace dans le sens des u est un point J intersection des droites $UV, \bar{U}\bar{V}$. Ces deux droites se correspondent dans T , donc le point J est uni pour cette homographie. Mais cela est absurde, car le point J n'appartient pas nécessairement ni à l'hyperplan $UU_1U_2U_2^{01}U_2^{02}$, ni à l'hyperplan $VV_1V_2V_2^{10}V_2^{20}$. Par conséquent les droites UU_1 et $\bar{U}\bar{U}_1, UV$ et $\bar{U}\bar{V}, VV_1$ et $\bar{V}\bar{V}_1$ ne peuvent se rencontrer.

La suite \bar{L} correspond à une surface (\bar{x}) rapportée également à ses asymptotiques u, v et la droite $x\bar{x}$ n'est tangente ni à la surface (x) , ni à la surface (\bar{x}) .

Si les réglées gauches asymptotiques des deux modes d'une surface appartiennent à des complexes linéaires, à chaque point de cette surface sont attachées trois quadriques: la quadrique de Lie Φ , une quadrique Φ_1 qui touche la quadrique Φ en quatre points et une quadrique fixe Φ_2 touchée en quatre points par les quadriques Φ_1 . Les complexes linéaires contenant les réglées asymptotiques d'un mode contiennent les génératrices rectilignes d'un mode de la quadrique Φ_2 et ceux qui contiennent les réglées de l'autre mode contiennent les génératrices rectilignes de l'autre mode de Φ_2 .

La polarité par rapport à la quadrique Φ_2 laisse les complexes linéaires invariants mais change la surface en une surface analogue.

7. Considérons un point U_2 et un point V_2 . Leurs hyperplans polaires par rapport à Q : $VV_1V_2V_2^{10}V_2^{20}, UU_1U_2U_2^{01}U_2^{02}$ ont en commun un espace à trois dimensions dont la droite conjuguée est la droite U_2V_2 . Cette droite rencontre l'hyperquadrique Q en

deux points G_1, G_2 qui représentent les directrices de Wilczynski de seconde espèce de la surface (x) relatives au point x .

On en conclut que les complexes linéaires contenant les réglées R_u, R_v relatives à deux courbes u, v passant par un point x de (x) , ont en commun une congruence linéaire dont les axes sont les directrices de Wilczynski de seconde espèce relatives au point x .

Observons que les points U_2, V_2 sont unis pour T , donc les points G_1, G_2 sont échangés entre eux par T . Les droites g_1, g_2 qui leur correspondent sont donc conjuguées par rapport à la polarité θ .

Nous avons

$$\Omega(U_2, U_2) = -2[\beta + \overline{(\log. bh_1)^{01}}]^2,$$

$$\Omega(V_2, V_2) = 2[\alpha + \overline{(\log. ak_1)^{10}}]^2.$$

Posons pour abréger

$$A = \alpha + \overline{(\log. ak_1)^{10}}, \quad B = \beta + \overline{(\log. bh_1)^{01}},$$

et observons que l'on a

$$A^{01} = -2k_1(\log. ak_1)^{10} + 2(\log. ak_1)^{10}(\log. ak_1)^{11} = 0, \quad B^{10} = 0,$$

car $k_1 = (\log. ak_1)^{11}$, $h_1 = (\log. bh_1)^{11}$. Nous poserons

$$G_1 = \sqrt{A} U_2 + \sqrt{B} V_2, \quad G_2 = \sqrt{A} U_2 - \sqrt{B} V_2.$$

Nous avons successivement

$$G_1^{10} = \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{\sqrt{A}} U_2 + \sqrt{B} V_2^{10}, \quad G_1^{01} = \sqrt{A} U_2^{01} + \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{\sqrt{B}} V_2,$$

$$G_1^{11} = \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{\sqrt{A}} U_2^{01} + \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{\sqrt{B}} V_2^{10}.$$

On en déduit

$$G_1^{11} - \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{A} G_1^{01} - \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{B} G_1^{10} + \frac{1}{4} \frac{A^{10} B^{01}}{AB} G_1 = 0.$$

Les courbes u, v forment donc un réseau conjugué sur la surface (G_1) et la droite g_1 engendre une congruence W .

Nous avons de même

$$G_2^{11} - \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{A} G_2^{01} - \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{B} G_2^{10} + \frac{1}{4} \frac{A^{10} B^{01}}{AB} G_2 = 0,$$

et la droite g_2 engendre également une congruence W .

On observera que sur la surface (G_1) par exemple, les courbes u sont découpées par les cônes projetant la courbe (V_2) des points de la courbe (U_2) et ces courbes appartiennent donc à des espaces linéaires à trois dimensions. De même, les courbes v sur (G_1) sont découpées par les cônes projetant la courbe (U_2) des points de la courbe (V_2) et ces courbes appartiennent également à des espaces linéaires à trois dimensions.

Les directrices de Wilczynski de seconde espèce d'une surface dont les réglées gauches asymptotiques des deux modes appartiennent à des complexes linéaires, engendrent des congruences W transformées l'une de l'autre par la polarité par rapport à la quadrique Φ_2 .

8. Les réseaux (G_1) et (G_2) présentent une propriété assez curieuse.

Appelons M_1 le transformé de Laplace de G_1 dans le sens des u et N_1 son transformé de Laplace dans le sens des v . On a

$$\begin{aligned} M_1 &= G_1^{10} - \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{A} G_1 = \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{\sqrt{A}} U_2 + \sqrt{B} V_2^{10} \\ &\quad - \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{A} (\sqrt{A} U_2 + \sqrt{B} V_2), \\ M_1 &= \sqrt{B} \left(V_2^{10} - \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{A} V_2 \right). \end{aligned}$$

Le point M_1 reste fixe lorsque v varie et est situé dans le plan ξ . On a également

$$\begin{aligned} N_1 &= G_1^{01} - \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{B} G_1 = \sqrt{A} U_2^{01} + \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{\sqrt{B}} V_2 \\ &\quad - \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{B} (\sqrt{A} U_2 + \sqrt{B} V_2), \\ N_1 &= \sqrt{A} \left(U_2^{01} - \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{B} U_2 \right), \end{aligned}$$

le point N_1 reste fixe lorsque u varie et se trouve dans le plan η .

En appelant M_2 et N_2 les transformés de Laplace de G_2 dans le sens des u et dans celui des v , on a

$$M_2 = -\sqrt{B} \left(V_2^{10} + \frac{1}{2} \frac{A^{10}}{A} V_2 \right), \quad N_2 = \sqrt{A} \left(U_2^{01} + \frac{1}{2} \frac{B^{01}}{B} U_2 \right)$$

et M_2 reste fixe quand v varie, N_2 lorsque u varie.

Les réseaux (G_1) , (G_2) donnent naissance à des suites de Laplace qui se terminent dans les deux sens au premier transformé, en présentant le cas de Laplace.