

Über ein gewisse Kurvenzuordnung in der hyperbolischen Ebene.

Autor(en): **Bilinski, Stanko**

Objekttyp: **Article**

Zeitschrift: **Commentarii Mathematici Helvetici**

Band (Jahr): **32 (1957-1958)**

PDF erstellt am: **22.07.2024**

Persistenter Link: <https://doi.org/10.5169/seals-25334>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern. Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Über eine gewisse Kurvenzuordnung in der hyperbolischen Ebene

VON STANKO BILINSKI, Zagreb

Es sei in der hyperbolischen Ebene eine Kurve E durch ihre natürliche Gleichung

$$E \dots \kappa = \kappa(s) \quad (1)$$

gegeben, wo κ die Krümmung und s die Bogenlänge dieser Kurve bedeutet. Dabei setzen wir voraus, daß die Funktion (1) eindeutig und stetig ist, und daß sie die jeweils erforderliche Anzahl von Ableitungen hat¹⁾.

Im allgemeinen können wir auf der Kurve E zwei Arten von Bogen unterscheiden: Ein Bogen soll der ersten oder der zweiten Art heißen, je nachdem auf ihm in jedem Punkte die Bedingung $|\kappa| \geq 1$ oder $|\kappa| < 1$ erfüllt ist. In einzelnen Fällen kann natürlich auch die ganze Kurve aus einem einzigen Bogen einer der beiden Arten bestehen.

In jedem Punkte eines Bogens erster Art wird der Schmiegunskreis (wenn $|\kappa| > 1$) oder der Schmiegunsgrenzkreis (wenn $|\kappa| = 1$) bestimmt sein. Zu jedem Punkt des Bogens erster Art gibt es also auch einen endlich oder unendlich entfernten Krümmungsmittelpunkt. Es existiert daher in diesem Falle die Evolute der Kurve E . Ist die Gleichung (1) gegeben, so kann man leicht auch die natürliche Gleichung der Evolute dieser Kurve bestimmen. Es ist ferner nicht schwer, zu zeigen, daß die Kurvenzuordnung „Evolute-Evolvente“ in der hyperbolischen Ebene alle jene wesentlichen geometrischen und kinematischen Eigenschaften hat, die diese Zuordnung in der parabolischen oder elliptischen bzw. sphärischen Geometrie besitzt. Hier ist also in der hyperbolischen Geometrie nichts wesentlich Neues gegen den parabolischen Fall zu erwarten, daher wird diese Zuordnung hier auch nicht betrachtet.

Für einen Punkt eines Bogens zweiter Art gibt es dagegen keinen reellen Krümmungsmittelpunkt, das heißt, zu einem Bogen zweiter Art gehört keine Evolute. Wir können jedoch in diesem Falle eine andere, ähnliche Kurvenzuordnung definieren, die nur in der hyperbolischen Geometrie möglich ist, und zwar folgendermaßen:

Jedem Punkte T eines Bogens zweiter Art der Kurve E ordnen wir den entsprechenden Fußpunkt M der Normalen n auf der Basis (Nulllinie) b der

¹⁾ Siehe auch: S. BILINSKI, Einige Anwendungen der Polarkoordinaten in der hyperbolischen Geometrie. Glasnik Mat.-Fiz. i Astr. (Zagreb) (2) 11 (1956), 25–35.

Schmiegungsäquidistante zu. Der geometrische Ort dieser Punkte M ist eine Kurve B . Da die Beziehung zwischen den Kurven E und B eine gewisse Verallgemeinerung der Beziehung zwischen der Äquidistante und ihrer Basis darstellt, so soll B die „Basoide“ der Kurve E , und E die „Äquidistante“ der Kurve B heißen (oder kürzer nur die „Kurve B “ und die „Kurve E “).

Man könnte nun fragen, warum neben der Kurve B nicht auch die Einhüllende der Basen b aller Schmiegungsäquidistanten der Kurve E betrachtet wird. Diese Einhüllende existiert aber nicht. Es gilt nämlich

Satz A. *Ist auf einem Bogen zweiter Art $\kappa(s)$ eine (im engeren Sinne) monotone Funktion, so bilden die Basen der Schmiegungsäquidistanten eine Schar Nichtschneidender.*

Der Beweis dieser Behauptung ist leicht auf Grund des nächstfolgenden Satzes B zu führen.

Wir stellen nun das folgende Problem: Wenn die Gleichung (1) einer Kurve E gegeben ist, so soll für ihre Bogen zweiter Art die natürliche Gleichung

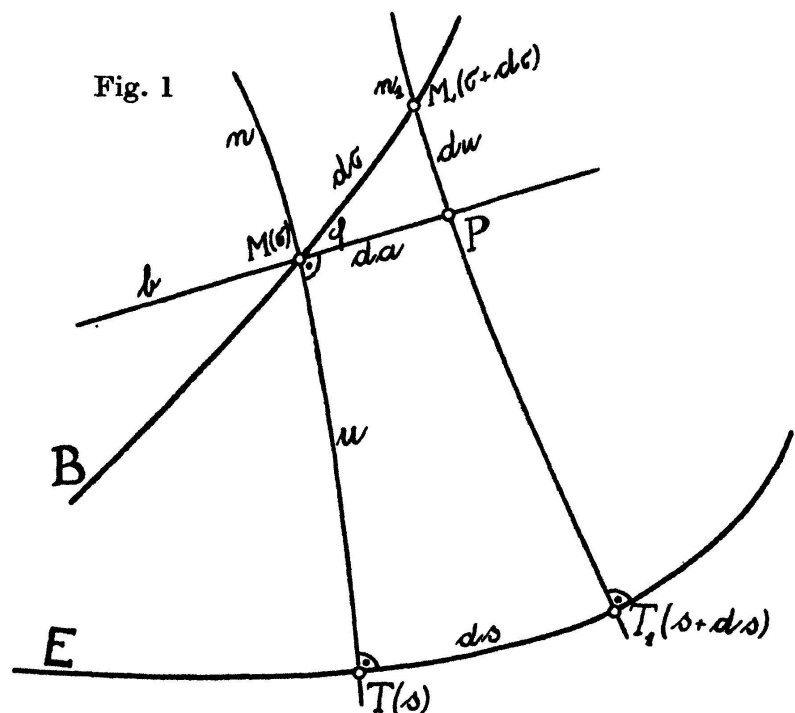
$$k = k(\sigma)$$

der Basoide gefunden werden.

Hier wird also mit k die Krümmung und mit σ die Bogenlänge der Basoide bezeichnet, zum Unterschied von der Krümmung κ und der Bogenlänge s der Äquidistante.

Zwecks Lösung des gestellten Problems brauchen wir einige Beziehungen für gewisse Hilfsgrößen.

Wir suchen also zuerst die Beziehung zwischen den einander entsprechenden Bogenelementen ds und $d\sigma$ der gegebenen Kurve und ihrer Basoide. Es seien T und T_1 zwei unendlich nahe Punkte eines Bogens zweiter Art der Kurve E , und M und M_1 die entsprechenden Punkte der Kurve B (Fig. 1). Offenbar können wir einen genü-



gend kleinen Bogen $\widehat{TT_1}$ beliebig genau durch den zugehörigen Bogen der Schmiegungsäquidistante approximieren. Da aber für die Bogenlänge s der

Äquidistante und für das zugehörige Segment a von deren Basis die bekannte Beziehung $s = a \operatorname{ch} u$ gilt, wobei u die Entfernung eines Punktes der Äquidistante von der Basis bezeichnet, so wird in unserem Falle

$$ds = \operatorname{ch} u \cdot da . \quad (2)$$

Da wir ferner auf das infinitesimale Dreieck MM_1P , das im Grenzfalle $ds \rightarrow 0$ in ein rechtwinkliges übergeht, die Formeln der euklidischen Geometrie anwenden können, so wird

$$d\sigma^2 = \operatorname{ch}^{-2} u \cdot ds^2 + du^2 . \quad (3)$$

Da jetzt die Krümmung der Kurve E der Krümmung

$$\kappa = \operatorname{th} u \quad (4)$$

der Schmiegungsäquidistante gleich ist, so erhalten wir durch Elimination der Veränderlichen u aus (3) und (4) die gesuchte Beziehung

$$d\sigma = \frac{[\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3]^{1/2}}{1 - \kappa^2} ds , \quad (5)$$

wo hier, wie auch im folgenden, durch einen Punkt die Ableitung nach der Bogenlänge s bezeichnet ist.

Wir bestimmen jetzt den Winkel φ , den in einem Punkte M die Basis b der Schmiegungsäquidistante des zugehörigen Punktes T der Äquidistante einschließt (Fig. 1). Aus dem Dreieck MPM_1 entnehmen wir, daß im Grenzfalle, wenn T_1 gegen T strebt, die Beziehung

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{du}{da}$$

gültig ist. Daraus erhält man unter Anwendung von (2) und (4)

$$\operatorname{tg} \varphi = \dot{\kappa} (1 - \kappa^2)^{-3/2} . \quad (6)$$

Außer diesen Beziehungen benötigen wir ferner den folgenden

Satz B. *Es sei \widehat{MM}_1 ein Bogen der Basis (Fig. 2), der zu einem Bogen \widehat{TT}_1 ihrer Äquidistante gehört. Es sei ferner n jene Normale der Äquidistante, welche durch die Punkte T und M geht, und b_1 sei die Basis der Schmiegungsäquidistante für den Punkt T_1 der Äquidistante. Schneiden sich nun die Geraden n und b_1 in einem Punkte N und schließen sie dabei den Winkel*

$\vartheta = \sphericalangle MNM_1$ ein, so ist der Flächeninhalt des Bereiches MM_1N , den die Geraden n und b_1 und der Bogen $\widehat{MM_1}$ begrenzen, gleich

$$F = \frac{\pi}{2} - \vartheta. \quad (7)$$

Ist dabei $\kappa(s)$ auf dem Bogen $\widehat{TT_1}$ eine monotone Funktion (hier betrachten wir zum Beispiel den Fall, daß sie monoton steigend ist), so schneidet der Bogen $\widehat{MM_1}$ der Basis b_1 bestimmt nicht, und es ist sicher $F > 0$. Dann ist nach (7) sicher $\vartheta < \pi/2$.

Der Beweis dieses Satzes gründet sich auf dem folgenden einfachen Satze über Polygone (Fig. 3):

Satz C. Sind in einem $2n$ -Eck $n + 1$ innere Winkel gleich $\pi/2$, $n - 2$ innere Winkel gleich $3\pi/2$, und ist ϑ der einzige übriggebliebene Winkel, so hat dieses Polygon den Flächeninhalt $F = \pi/2 - \vartheta$. Schneiden die Seiten dieses Polygons einander nicht, so ist sicher $\vartheta < \pi/2$. Ein solches Polygon, wie es in diesem Satze beschrieben wurde, heiße Π -Polygon.

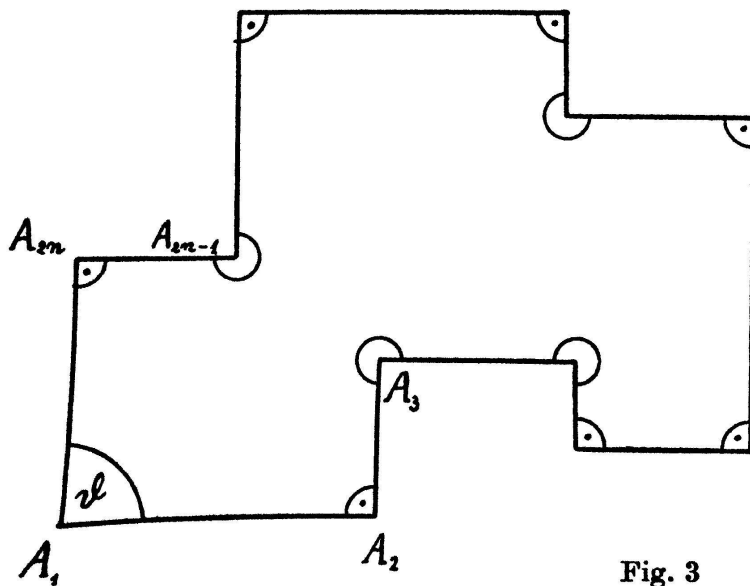


Fig. 3

den Bereich MM_1N aus Satz B können wir aber jetzt auffassen als Grenzfall eines bestimmten Π -Polygons, wobei die Anzahl der Seiten gegen Unendlich strebt.

Um das zu zeigen, denken wir uns einen Bogen $\widehat{TT_1}$ zweiter Art irgend-einer Kurve, und der Einfachheit halber nehmen wir an, daß auf diesem Bogen

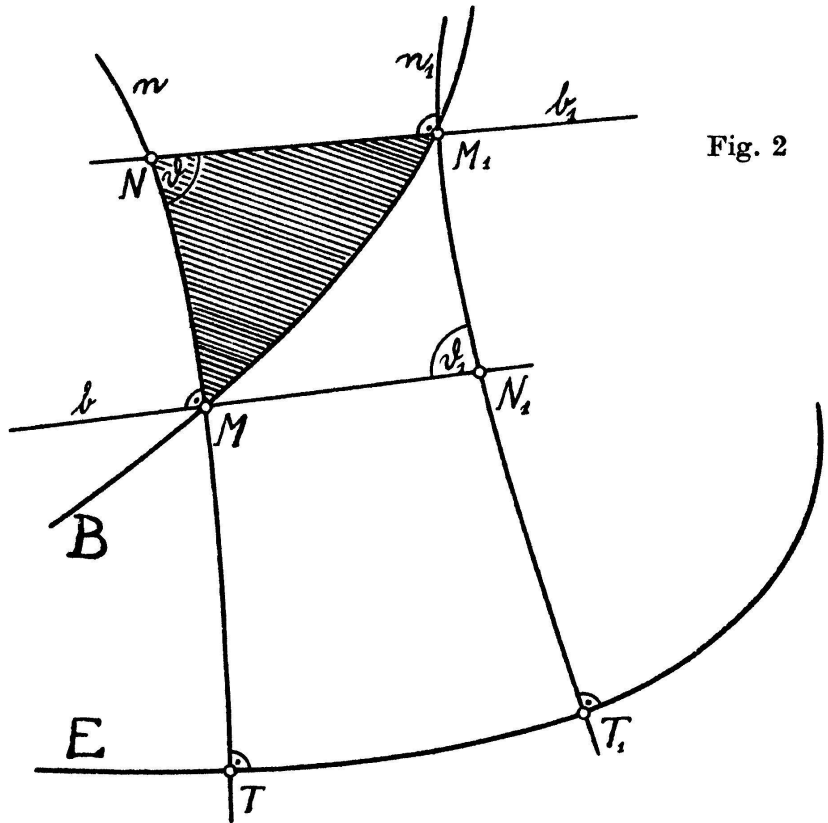


Fig. 2

die Krümmung eine monotone Funktion ist, und zwar etwa eine monoton steigende (Fig. 4). Auf dem Bogen $\widehat{TT_1}$ wählen wir der Reihe nach n Punkte

A_1, A_2, \dots, A_n . Dabei sei jeder der Bogen $\widehat{TA_1}, \widehat{A_1A_2}, \dots, \widehat{A_nT_1}$ genügend klein, so daß man ihn beliebig genau durch einen Äquidistantenbogen approximieren kann. Zu jedem solchen Äquidistantenbogen $\widehat{A_iA_{i+1}}$ denken wir uns auch das dazugehörige Segment $\overline{C_iD_{i+1}}$ der Basis. Beim Grenzübergang $n \rightarrow \infty$, wobei auch die Länge des größten Bogens $\widehat{A_iA_{i+1}}$ gegen Null strebt,

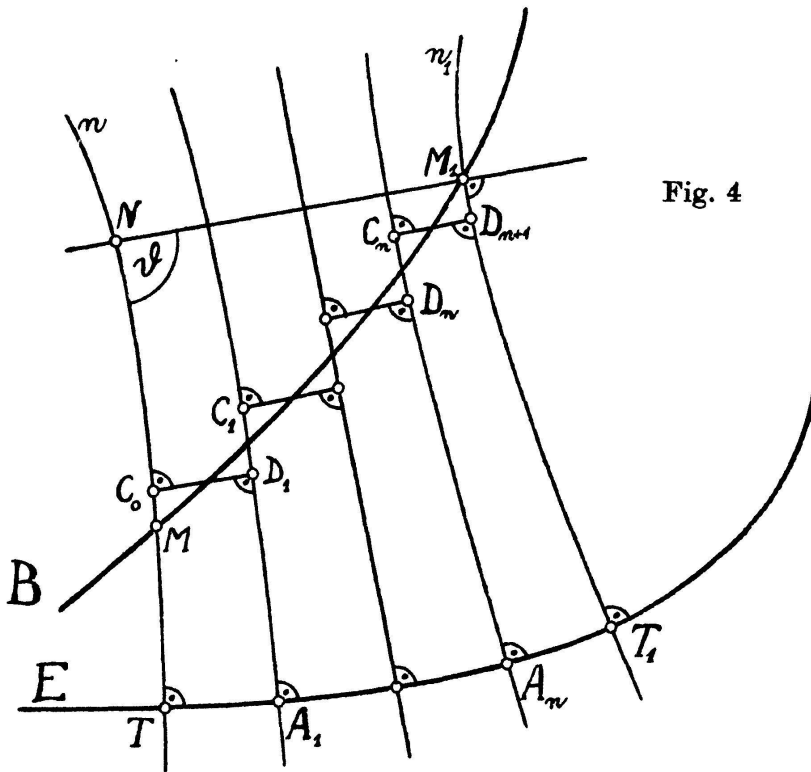


Fig. 4

wird sich die gebrochene Linie $C_0D_1C_1D_2 \dots C_nD_{n+1}$ dem Basoidenbogen $\widehat{MM_1}$ unbegrenzt nähern.

Da aber $NC_0D_1C_1 \dots D_{n+1}M_1N$ ein Π -Polygon ist, so ist wegen des Satzes C auch der Satz B richtig. Es ist nicht schwer einzusehen, daß die vorausgesetzte Monotonie der Funktion $\kappa(s)$ für den Beweis des Satzes nicht wesentlich ist.

Jetzt können wir die Krümmung der Basis in einem Punkte M finden. Es

sei also $\widehat{MM_1}$ ein genügend kleiner Bogen der Basis, so daß wir annehmen können, daß auf dem zugeordneten Äquidistantenbogen die Krümmung $\kappa(s)$ monoton ist, und wir nehmen an, sie sei steigend (Fig. 5). Die Länge des Bo-

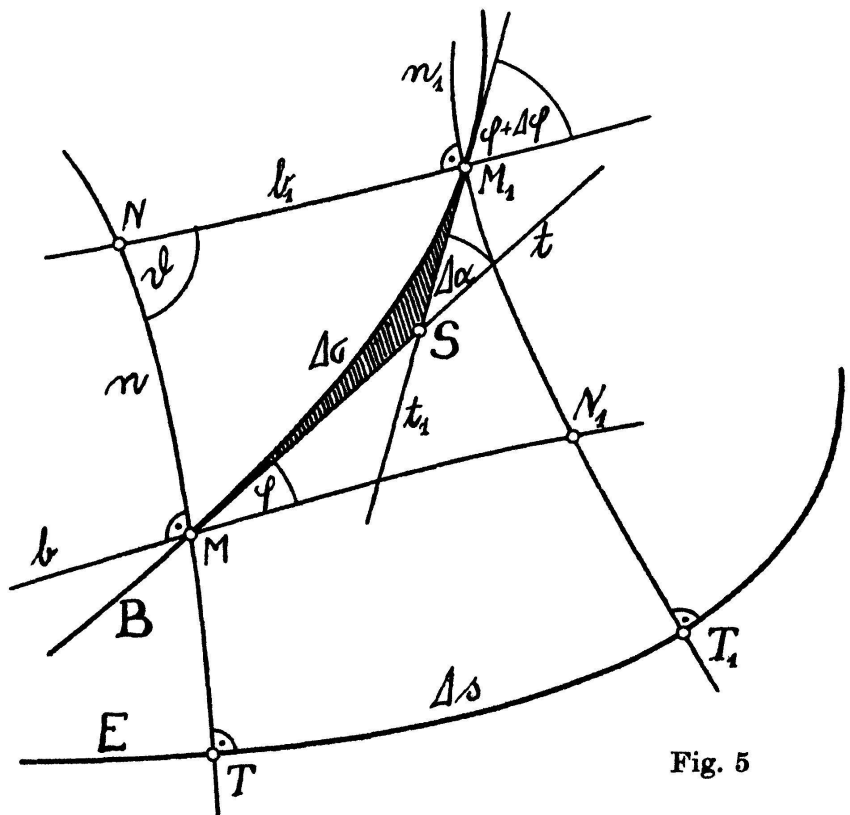


Fig. 5

gens \widehat{MM}_1 sei noch durch die weitere Bedingung eingeschränkt, daß sich die Tangenten t und t_1 in den Punkten M und M_1 der Kurve B in einem Punkte S schneiden. Schließen diese zwei Tangenten den Winkel $\Delta\alpha$ ein, so wird die Krümmung der Basis im Punkte M als Grenzwert

$$k = \lim_{\Delta\sigma \rightarrow 0} \frac{\Delta\alpha}{\Delta\sigma} \quad (8)$$

definiert.

Aus der Definition der Basis folgt unmittelbar, daß die Basis b die Grenzlage der gemeinsamen Normale der Nichtschneidenden n und n_1 ist, wenn der Punkt T_1 gegen T strebt, und ebenso, daß die Basis b_1 die Grenzlage der gemeinsamen Normale dieser Geraden ist, wenn der Punkt T gegen T_1 strebt. Wegen der Stetigkeit folgt daraus, daß die Gerade b die Gerade n_1 in einem Punkte N_1 schneidet, und daß die Gerade b_1 die Gerade n in einem Punkte N schneidet; dabei muß aber der Bogen \widehat{MM}_1 genügend klein sein, was wir hier voraussetzen werden.

Da der Flächeninhalt F_1 des Vierecks MSM_1N seinem Defekt gleich ist, so wird

$$F_1 = \frac{\pi}{2} - \vartheta + \Delta\alpha - \Delta\varphi .$$

Nach dem Satz B ist dann

$$F_1 - F = \Delta\alpha - \Delta\varphi , \quad (9)$$

und das ist gerade der Flächeninhalt der Figur MSM_1 , die durch den Bogen \widehat{MM}_1 der Basis und die Segmente \overline{MS} und $\overline{M_1S}$ der beiden Tangenten begrenzt ist.

Strebt jetzt $\Delta\sigma$ gegen Null, so ist offenbar der Flächeninhalt der Figur MSM_1 in bezug auf $\Delta\sigma$ eine infinitesimale Größe höherer Ordnung, und wir bekommen aus (8) und (9) für die Krümmung der Basis im Punkte M die Formel

$$k = \frac{d\varphi}{d\sigma} . \quad (10)$$

Es sei hier noch ein Beweis für die Formel (10) gegeben. Derselbe gründet sich auf zwei Hilfssätze:

Satz D. *Begrenzen die Bogen L_1, L_2, \dots, L_m einen einfachzusammenhängenden Bereich und schließen dabei zwei benachbarte Bogen L_i und L_{i+1} im Punkte, wo sie sich treffen, den äußeren Winkel β_i ein, so hat der Bereich den Flächeninhalt*

$$F = \sum_{i=1}^m (\beta_i + \int_{L_i} \kappa ds) - 2\pi .$$

Dieser Satz folgt unmittelbar aus dem Gauß-Bonnetschen Satz; er ist aber auch leicht elementar beweisbar, und zwar durch einen Grenzübergang, wo man von einem Polygon ausgeht, das dem gegebenen krummlinig begrenzten Bereich umgeschrieben ist.

Satz E. Sind $T(s)$ und $T_1(s_1)$ die Endpunkte eines Äquidistantoidenbogens und $\widehat{MM_1}$ der zugehörige Basoidenbogen (Fig. 5), so ist der Flächeninhalt der Figur TT_1M_1M , die durch die zwei erwähnten Bogen und die Geraden TM und T_1M_1 begrenzt ist, gleich

$$F = \int_s^{s_1} \kappa ds ,$$

Beweis. Es ist bekanntlich der Flächeninhalt eines Äquidistantensektors gleich

$$F_1 = ash u ,$$

wo a das begrenzende Basissegment dieses Sektors ist. Da weiter die Länge des zugehörigen Äquidistantenbogens gleich

$$s = a \operatorname{ch} u$$

ist, so erhalten wir wegen (4)

$$F_1 = \kappa s .$$

Wählen wir nun auf dem Bogen $\widehat{TT_1}$ n Punkte A_i ($i = 1, \dots, n$), und approximieren wir jeden Bogen $\widehat{A_i A_{i+1}}$ durch einen Äquidistantenbogen (Fig. 4). Schließlich summieren wir die Flächeninhalte aller so erhaltenen Sektoren. Der Grenzübergang $n \rightarrow \infty$ bestätigt dann die Richtigkeit des Satzes E.

Wir können also den Flächeninhalt des Bereiches TT_1M_1M auf zwei verschiedene Weisen bestimmen. Nach dem Satze D wird

$$F = \int_s^{s+\Delta s} \kappa ds + \int_{\sigma+\Delta\sigma}^{\sigma} k d\sigma + \Delta\varphi ,$$

während aus dem Satze E für denselben Bereich

$$F = \int_s^{s+\Delta s} \kappa ds + \int_{\sigma}^{\sigma+\Delta\sigma} k d\sigma = \Delta\varphi .$$

folgt. Es ist also

Dividieren wir diese Gleichung durch $\Delta\sigma$, so ergibt der Grenzübergang $\Delta\sigma \rightarrow 0$ die Gleichung (10).

Unter Verwendung der Gleichung (10) können wir jetzt leicht die natürlichen Gleichungen der Basisseide finden.

Aus (6) folgt zunächst

$$\frac{d\varphi}{ds} = \frac{\ddot{\kappa}(1 - \kappa^2)^{3/2} + 3\kappa\dot{\kappa}^2(1 - \kappa^2)^{1/2}}{\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3}, \quad (11)$$

und aus (5) erhalten wir

$$\frac{ds}{d\sigma} = \frac{1 - \kappa^2}{[\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3]^{1/2}}. \quad (12)$$

Das Produkt von (11) und (12) ergibt dann die Krümmung der Basisoide, ausgedrückt durch die Krümmung der Kurve E . Wenden wir hier noch die Gleichung (5) an, so erhalten wir endlich zusammen mit (1) die natürlichen Gleichungen der Basisoide in parametrischer Form:

$$k = \frac{[\ddot{\kappa}(1 - \kappa^2) + 3\kappa\dot{\kappa}^2](1 - \kappa^2)^{3/2}}{[\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3]^{3/2}}, \quad (13)$$

$$\sigma = \sigma_0 + \int_{\sigma_0}^s \frac{[\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3]^{1/2}}{1 - \kappa^2} ds.$$

Lösen wir jetzt das umgekehrte Problem: Es sei irgendeine Kurve durch ihre natürliche Gleichung gegeben. Diese werden wir jetzt in der Form

$$k = k(\sigma) \quad (14)$$

schreiben. Wir fragen dann, ob eine Kurve existiert, deren Basisoide die Kurve (14) wäre. Wenn eine oder mehrere solche Kurven existieren, so soll die natürliche Gleichung

$$\kappa = \kappa(s) \quad (15)$$

solcher Kurven – Äquidistantoiden – bestimmt werden.

Um dieses Problem zu lösen, setzen wir zuerst voraus, daß für die Kurve (14) die Äquidistantoide (15) wirklich existiert, und in diesem Falle werden wir ihre Gleichung bestimmen.

Für den Winkel φ , den die Basisoide (14) in irgendeinem Punkte mit der Basis der zugehörigen Schmiegungsäquidistante einschließt, erhalten wir durch Integration aus der Gleichung (10) die Beziehung

$$\varphi = \varphi_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} k d\sigma. \quad (16)$$

Aus Figur 1 entnehmen wir, daß

$$du = \sin \varphi \cdot d\sigma$$

ist, und daraus folgt wegen (16)

$$u = u_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} \sin \left(\varphi_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} k d\sigma \right) d\sigma . \quad (17)$$

Durch Anwendung von (4) erhalten wir aus (17) die Krümmung der Äquidistante (15) als Funktion der Bogenlänge σ der gegebenen Basis (14).

Um auch die Bogenlänge s der Äquidistante als Funktion der Bogenlänge σ der Basis zu bestimmen, wenden wir die Beziehung (2) an. Da außerdem nach Figur 1

$$da = \cos \varphi \cdot d\sigma$$

gilt, so können wir schreiben:

$$ds = \operatorname{ch} u \cos \varphi \cdot d\sigma . \quad (18)$$

So erhalten wir aus (4) und (18) durch Anwendung von (16) und (17) die natürlichen Gleichungen der Äquidistante in parametrischer Form:

$$\begin{aligned} \kappa &= \operatorname{th} \left[u_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} \sin \left(\varphi_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} k d\sigma \right) d\sigma \right] , \\ s &= s_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} \left\{ \operatorname{ch} \left[u_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} \sin \left(\varphi_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} k d\sigma \right) d\sigma \right] \cdot \cos \left(\varphi_0 + \int_{\sigma_0}^{\sigma} k d\sigma \right) \right\} d\sigma . \end{aligned} \quad (19)_{1,2}$$

Die Gleichungen (19) der Äquidistante für die Kurve (14) sind abgeleitet unter der Voraussetzung, daß diese Äquidistante wirklich existiert. Ihre Existenz ist aber für eine beliebig gegebene Kurve nicht so offensichtlich wie die Existenz der Basis für jeden Bogen zweiter Art einer beliebig gegebenen Kurve. Darum zeigen wir, daß wirklich für eine jede Kurve die Äquidistante existiert.

Es sei also irgendeine Kurve durch ihre Gleichung (14) gegeben. Wir zeigen dann, daß für die Kurven, die formal durch die Gleichungen (19) definiert sind, diese Kurve bei beliebig gewählten Integrationskonstanten u_0 , φ_0 und s_0 tatsächlich die Basis ist.

Aus (19)₁ folgt sofort $|\kappa| < 1$, darum ist jeder Bogen der so definierten Kurve ein Bogen zweiter Art, und danach existiert die Basis sicher.

Um für die durch die Gleichungen (19) definierten Kurven die Basis zu finden, bedienen wir uns der Gleichungen (13). Dabei schreiben wir jetzt k_1 und σ_1 , zum Unterschied von den Größen k und σ aus den Gleichungen (14). Die gesuchte Basis wird also die folgenden natürlichen Gleichungen haben:

$$\begin{aligned} k_1 &= \frac{[\ddot{\kappa}(1 - \kappa^2) + 3\kappa\dot{\kappa}^2](1 - \kappa^2)^{3/2}}{[\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3]^{3/2}} , \\ \sigma_1 &= \sigma_0 + \int_{\sigma_0}^s \frac{[\dot{\kappa}^2 + (1 - \kappa^2)^3]^{1/2}}{1 - \kappa^2} ds , \end{aligned} \quad (20)$$

wo noch für κ und s die Werte (19) einzusetzen sind. Durch Differentiation der Gleichung (19)₂ erhalten wir

$$\frac{ds}{d\sigma} = \operatorname{ch} u \cos \varphi ,$$

und daraus und aus (19)₁ gelangt man zu den Gleichungen

$$\dot{\kappa} = \frac{\operatorname{tg} \varphi}{\operatorname{ch}^3 u} , \quad (21)$$

$$\ddot{\kappa} = \frac{k \operatorname{ch} u - 3 \operatorname{sh} u \sin^2 \varphi \cos \varphi}{\operatorname{ch}^5 u \cos^3 \varphi} . \quad (22)$$

Setzen wir die Werte für κ , $\dot{\kappa}$ und $\ddot{\kappa}$ aus (4), (21) und (22) in die Gleichungen (20) ein und beachten dabei, daß hier φ und u kürzere Bezeichnungen für die Funktionen (16) und (17) sind, so erhalten wir

$$k_1 = k , \quad \sigma_1 = \sigma .$$

Damit ist bewiesen, daß wirklich für jeden Wert der Konstanten u_0 , φ_0 , s_0 die Gleichungen (19) eine Äquidistante einer beliebigen Kurve (14) darstellen.

Wir sehen also, daß für jeden Bogen zweiter Art einer Kurve eine bestimmte Basis existiert, umgekehrt gibt es aber für jede beliebige Kurve als Basis eine zweiparametrische Schar von Äquidistanten. In dem Sinne können wir zu einem beliebigen Punkte $M(\sigma_0)$ einer gegebenen Kurve (14) einen beliebigen Punkt T der Ebene als zugehörigen Punkt einer Äquidistante wählen. Ist nämlich u_0 die Entfernung von T zu M , und schließt dabei die Normale auf die Verbindungsgerade TM mit der gegebenen Kurve (14) im Punkte M den Winkel φ_0 ein, so sind (19) die Gleichungen jener Äquidistante, welche durch den Punkt T geht und auf der dieser Punkt T dem Punkte M zugeordnet ist.

Jetzt können wir auch auf einige speziellere Fragen eingehen. Zuerst bemerken wir, daß die Gleichungen (13) und (19) wirklich eine Verallgemeinerung der Beziehung zwischen der Äquidistante und ihrer Basis ergeben. Denn für $|\kappa| = \operatorname{const} < 1$ folgt aus den Gleichungen (13) $k = 0$. Das heißt, der Äquidistante als Äquidistante entspricht ihre Basis als Basis. Auf ähnliche Weise folgt für $k = 0$, $\varphi_0 = 0$ aus (19) $\kappa = \operatorname{th} u_0$, und das ist gerade die natürliche Gleichung der Äquidistante. Das gilt aber nur im Falle, daß $\varphi_0 = 0$ ist. Im allgemeinen, wenn φ_0 beliebige Werte annehmen kann, haben die Gleichungen (19) für $k = 0$ die Form

$$\kappa = \operatorname{th} [u_0 + (\sigma - \sigma_0) \sin \varphi_0] ,$$

$$s = s_0 + \{ \operatorname{sh} [u_0 + (\sigma - \sigma_0) \sin \varphi_0] - \operatorname{sh} u_0 \} \operatorname{cotg} \varphi_0 .$$

Durch Elimination des Parameters σ folgt daraus die Gleichung der allgemeinen Äquidistante der Geraden in der Form

$$\kappa = \frac{(s - s_0) \operatorname{tg} \varphi_0 + \operatorname{sh} u_0}{\sqrt{1 + [(s - s_0) \operatorname{tg} \varphi_0 + \operatorname{sh} u_0]^2}} .$$

Diese Gleichung erhält man auch durch Lösung der Differentialgleichung (6) für den Fall $\varphi = \varphi_0 = \text{const.}$

Als eine zweite Anwendung der gewonnenen Resultate lösen wir jetzt das Problem, ob eine solche Kurve existiert, bei der die Länge jedes Bogens der Länge des entsprechenden Bogens ihrer Basiside gleich ist.

Dann müßte offenbar $ds = d\sigma$ gelten, und aus (12) erhalten wir für die Funktion $\kappa(s)$ eine Differentialgleichung mit der Lösung

$$\kappa = \sqrt{\frac{e^{s-s_0}}{2 \operatorname{ch}(s-s_0)}} ,$$

und das ist die natürliche Gleichung der Kurve mit der gewünschten Eigenschaft.

Hat eine Kurve Bogen erster und zweiter Art, so wird sie sowohl Evoluten als auch Basoiden haben. Die Normalen auf diese Kurve in jenen Punkten, wo $|\kappa| = 1$ ist, werden dabei die gemeinsamen Asymptoten der Basiside und der Evolute dieser Kurve. In Inflexionspunkten wird die Basiside die gegebene Kurve schneiden.

Alle diese Verhältnisse sind schematisch in der Figur 6 dargestellt, wo eine

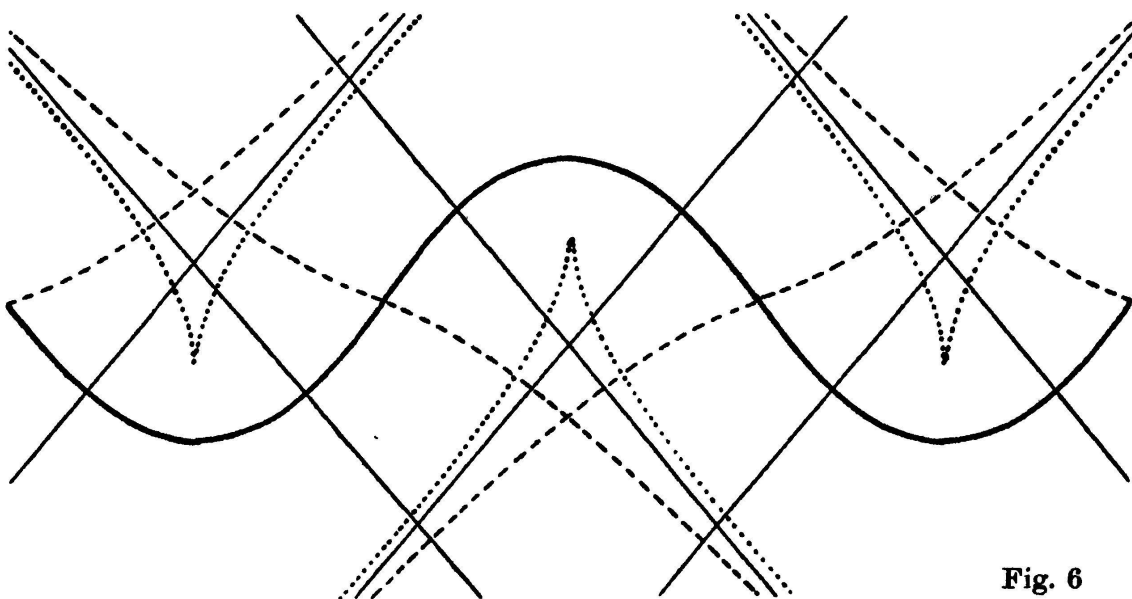


Fig. 6

sinusoidale Kurve mit den Evoluten (punktiert) und den Basoiden (gestrichelt) ihrer Bogen gezeichnet ist.

Bis jetzt bezogen sich unsere Betrachtungen nur auf das reelle Gebiet der hyperbolischen Ebene. Ziehen wir auch die idealen Punkte in Betracht, so wird der Unterschied zwischen den Bogen erster und zweiter Art nicht mehr so wesentlich. Für die Bogen erster Art existieren nämlich reelle Evoluten und die Basoiden bestehen aus idealen Punkten. Für die Bogen zweiter Art verhalten sich die Dinge umgekehrt. Die Basoide ist jetzt reell und die Evolute wird aus idealen Punkten der Ebene gebildet.

(Eingegangen den 12. Oktober 1956.)