

# BULLETIN DE LA S. M. F.

L. RAFFY

## **Sur certaines transformations de contact**

*Bulletin de la S. M. F.*, tome 37 (1909), p. 37-50

[http://www.numdam.org/item?id=BSMF\\_1909\\_\\_37\\_\\_37\\_1](http://www.numdam.org/item?id=BSMF_1909__37__37_1)

© Bulletin de la S. M. F., 1909, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Bulletin de la S. M. F. » (<http://smf.emath.fr/Publications/Bulletin/Presentation.html>) 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/>

**SUR CERTAINES TRANSFORMATIONS DE CONTACT;**

PAR M. L. RAFFY.

Certaines transformations de contact permettent de déduire d'une surface *quelconque* une autre surface telle que les normales menées aux points correspondants de ces deux surfaces soient toujours dans un même plan. Cette propriété appartient à des transformations de contact plus générales, qu'il y aurait intérêt à déterminer, dans leur ensemble, mais dont nous ne ferons que donner quelques exemples.

I. — ÉQUATIONS GÉNÉRALES.

1. Deux surfaces (S) et (S<sub>1</sub>) étant supposées se correspondre point par point, soient  $x, y, z$  les coordonnées rectangulaires d'un point M de la première;  $p, q, -1$  les coefficients directeurs et  $a, b, c$  les cosinus directeurs de la normale en M. Représentons par des lettres affectées de l'indice 1 les éléments similaires relatifs au point M<sub>1</sub> qui correspond sur la surface (S<sub>1</sub>) au point M.

La condition nécessaire et suffisante pour que les normales en M et en M<sub>1</sub> soient dans un même plan se présente d'elle-même sous les deux formes équivalentes

$$(1) \quad \begin{vmatrix} x-x_1 & a & a_1 \\ y-y_1 & b & b_1 \\ z-z_1 & c & c_1 \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} x-x_1 & p & p_1 \\ y-y_1 & q & q_1 \\ z-z_1 & -1 & -1 \end{vmatrix} = 0 \quad (1')$$

Si l'on veut, de plus, que le plan des deux normales passe constamment par un point fixe, comme dans l'inversion, on aura, en prenant ce point fixe pour origine des coordonnées, les deux conditions

$$(2) \quad \begin{vmatrix} x & x_1 & a \\ y & y_1 & b \\ z & z_1 & c \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} x & x_1 & a_1 \\ y & y_1 & b_1 \\ z & z_1 & c_1 \end{vmatrix} = 0 \quad (3)$$

qui entraînent l'équation (1), *sauf si les points M et M<sub>1</sub> sont constamment en ligne droite avec l'origine*. L'équation (1), jointe à l'une des conditions (2) et (3), entraîne l'autre, *sauf si la normale de l'une des surfaces contient le point correspondant de l'autre*.

Si le plan des deux normales, au lieu de passer par un point fixe, reste parallèle à une droite fixe, que nous prendrons pour axe des  $z$ , on a les deux conditions

$$(4) \quad \begin{vmatrix} x-x_1 & p \\ y-y_1 & q \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} x-x_1 & p_1 \\ y-y_1 & q_1 \end{vmatrix} = 0 \quad (5)$$

qui entraînent l'équation (1'), *sauf si les points M et M<sub>1</sub> sont toujours sur une parallèle à l'axe des  $z$* . L'équation (1'), jointe

à l'une des conditions (4) et (5), entraîne l'autre, *sauf si la normale à l'une des surfaces contient le point correspondant de l'autre.*

Si les deux normales se coupent à distance finie et si leur point d'intersection est équidistant des deux points correspondants  $M$  et  $M_1$ , comme dans l'inversion, on a les deux conditions

$$(6) \quad \frac{a - a_1}{x - x_1} = \frac{b - b_1}{y - y_1} = \frac{c - c_1}{z - z_1},$$

qui expriment que les surfaces (S) et (S<sub>1</sub>) sont les deux nappes d'une enveloppe de sphères dépendant de deux paramètres.

## II. — TRANSFORMATIONS PONCTUELLES.

2. Soit une transformation ponctuelle, définie par les trois relations

$$(1) \quad x_1 = x_1(x, y, z), \quad y_1 = y_1(x, y, z), \quad z_1 = z_1(x, y, z).$$

Il est facile de calculer les coefficients directeurs de la normale à la surface lieu du point  $(x_1, y_1, z_1)$ . Si l'on pose d'une manière générale

$$\frac{D(u_1, v_1)}{D(u, v)} = \frac{\partial u_1}{\partial u} \frac{\partial v_1}{\partial v} - \frac{\partial u_1}{\partial v} \frac{\partial v_1}{\partial u},$$

$u$  et  $v$  étant deux quelconques des trois coordonnées  $x, y, z$  et  $u_1, v_1$  deux quelconques des trois coordonnées  $x_1, y_1, z_1$ , on trouve

$$(2) \quad \begin{cases} \lambda a_1 = a \frac{D(y_1, z_1)}{D(y, z)} + b \frac{D(y_1, z_1)}{D(z, x)} + c \frac{D(y_1, z_1)}{D(x, y)}, \\ \lambda b_1 = a \frac{D(z_1, x_1)}{D(y, z)} + b \frac{D(z_1, x_1)}{D(z, x)} + c \frac{D(z_1, x_1)}{D(x, y)}, \\ \lambda c_1 = a \frac{D(x_1, y_1)}{D(y, z)} + b \frac{D(x_1, y_1)}{D(z, x)} + c \frac{D(x_1, y_1)}{D(x, y)}. \end{cases}$$

En substituant ces valeurs de  $a_1, b_1, c_1$  dans la condition (1) du n° 1, on a une équation dont le premier membre est une forme quadratique par rapport aux trois paramètres  $a, b, c$ . Les coefficients de cette forme ne dépendent que de  $x, y, z$  comme  $x_1, y_1, z_1$ . En conséquence, pour que les normales aux deux surfaces (S) et (S<sub>1</sub>) soient dans un même plan, *quelle que soit la sur-*

face (S), il faut et il suffit que les six coefficients de cette forme quadratique soient nuls. Cela fait six équations aux dérivées partielles du premier ordre entre les trois fonctions  $x_1, y_1, z_1$ , des variables  $x, y, z$ .

3. Sans entrer dans la discussion de ce système, on peut en indiquer une solution. Cherchons, en effet, les transformations ponctuelles dans lesquelles les deux normales appartiennent à un même plan, passant constamment par l'origine des coordonnées. La surface (S) étant supposée quelconque, la condition (2) du n° 1 doit se réduire à une identité : les points M et M<sub>1</sub> sont toujours en ligne droite avec l'origine. Posons donc

$$(3) \quad \frac{x_1}{x} = \frac{y_1}{y} = \frac{z_1}{z} = \theta(x, y, z).$$

A l'aide des formules (2) nous trouvons

$$(4) \quad \begin{cases} \frac{\lambda a_1}{\theta} = -(ax + by + cz)\theta'_x + a(x\theta'_x + y\theta'_y + z\theta'_z + \theta), \\ \frac{\lambda b_1}{\theta} = -(ax + by + cz)\theta'_y + b(x\theta'_x + y\theta'_y + z\theta'_z + \theta), \\ \frac{\lambda c_1}{\theta} = -(ax + by + cz)\theta'_z + c(x\theta'_x + y\theta'_y + z\theta'_z + \theta), \end{cases}$$

de sorte que la condition de concours des normales devient

$$(ax + by + cz) \begin{vmatrix} x & a & \theta'_x \\ y & b & \theta'_y \\ z & c & \theta'_z \end{vmatrix} = 0.$$

La surface (S) étant supposée quelconque, on doit avoir

$$(5) \quad \frac{\theta'_x}{x} = \frac{\theta'_y}{y} = \frac{\theta'_z}{z},$$

c'est-à-dire que  $\theta$  est une fonction de  $x^2 + y^2 + z^2$  seulement. Quelle que soit d'ailleurs cette fonction, les formules

$$(6) \quad \frac{x_1}{x} = \frac{y_1}{y} = \frac{z_1}{z} = \theta(x^2 + y^2 + z^2)$$

définissent une transformation ponctuelle dans laquelle les deux normales appartiennent à un même plan, passant constamment

par l'origine. Quand  $\theta$  varie en raison inverse de  $x^2 + y^2 + z^2$ , c'est une inversion. C'est d'ailleurs le seul cas où les formules (3) et (5) définissent une transformation dans laquelle les normales concourent en un point également distant de leurs points d'incidence respectifs.

Si l'on pose, en effet,

$$\mu = x\theta'_x + y\theta'_y + z\theta'_z + \theta, \quad h = ax + by + cz,$$

les formules générales (10) donnent

$$\frac{a_1}{\mu a - h\theta'_x} = \frac{b_1}{\mu b - h\theta'_y} = \frac{c_1}{\mu c - h\theta'_z} = \frac{1}{\sqrt{\Delta}},$$

$$\Delta = \mu^2 - 2\mu h(\alpha\theta'_x + b\theta'_y + c\theta'_z) + h^2(\theta'^2_x + \theta'^2_y + \theta'^2_z).$$

Mais,  $\theta$  étant une fonction de

$$\rho = x^2 + y^2 + z^2,$$

on trouve aisément

$$\mu = \theta + 2\rho\theta'(\rho), \quad \theta'^2_x + \theta'^2_y + \theta'^2_z = 4\rho\theta''(\rho), \quad \alpha\theta'_x + b\theta'_y + c\theta'_z = 2h\theta'(\rho),$$

de sorte qu'il vient

$$(7) \quad \Delta = [\theta + 2\rho\theta'(\rho)]^2 - 4h^2\theta'(\rho)[\theta + \rho\theta'(\rho)].$$

Les équations (6) du n° 1 deviennent ici

$$\frac{a_1 - a}{x} = \frac{b_1 - b}{y} = \frac{c_1 - c}{z}$$

En y substituant les expressions de  $a_1, b_1, c_1$  et ayant égard aux équations (5), on trouve

$$\frac{a}{x} \left[ \frac{\theta + 2\rho\theta'(\rho)}{\sqrt{\Delta}} - 1 \right] = \frac{b}{y} \left[ \frac{\theta + 2\rho\theta'(\rho)}{\sqrt{\Delta}} - 1 \right] = \frac{c}{z} \left[ \frac{\theta + 2\rho\theta'(\rho)}{\sqrt{\Delta}} - 1 \right].$$

Comme on ne saurait avoir

$$\frac{a}{x} = \frac{b}{y} = \frac{c}{z}$$

que pour une sphère, on conclut

$$\theta + 2\rho\theta'(\rho) = \sqrt{\Delta},$$

ce qui exige, en raison de la valeur (7) trouvée pour  $\sqrt{\Delta}$ ,

$$\theta + \rho \theta'(\rho) = 0.$$

Ainsi  $\theta$  varie en raison inverse de  $\rho$ , et l'on a une inversion.

4. Comme cas limite de la transformation précédente, supposons que le plan des deux normales en  $M$  et en  $M_1$  reste parallèle à l'axe des  $z$ , quelle que soit la surface (S). La condition (4) du n° 1 exige

$$x_1 = x, \quad y_1 = y$$

et l'équation générale (1') se réduit à

$$pq_1 - qp_1 = 0.$$

On en conclut que  $z_1$  est une fonction, d'ailleurs arbitraire, de  $z$  et que la transformation

$$x_1 = x, \quad y_1 = y, \quad z_1 = f(z)$$

est la seule transformation ponctuelle dans laquelle les deux normales appartiennent à un même plan, constamment parallèle à l'axe des  $z$ . On a en même temps une interprétation géométrique de la condition qui consiste dans l'évanouissement du déterminant fonctionnel de deux fonctions  $z(x, y)$ ,  $z_1(x, y)$ .

Signalons encore une application des formules (2). Si l'on veut que les normales en  $M$  et  $M_1$  soient constamment parallèles, *quelle que soit la surface (S)*, on devra écrire que les trois expressions

$$bc_1 - cb_1, \quad ca_1 - ac_1, \quad ab_1 - ba_1,$$

qui, en vertu des relations (2), sont des formes quadratiques en  $a$ ,  $b$ ,  $c$ , ont tous leurs coefficients nuls. On arrive ainsi aux huit équations

$$\begin{aligned} \frac{D(y_1, z_1)}{D(y, z)} &= \frac{D(z_1, x_1)}{D(z, x)} = \frac{D(x_1, y_1)}{D(x, y)}, \\ \frac{D(y_1, z_1)}{D(z, x)} &= \frac{D(z_1, x_1)}{D(x, y)} = \frac{D(x_1, y_1)}{D(y, z)} = 0, \\ \frac{D(y_1, z_1)}{D(x, y)} &= \frac{D(z_1, x_1)}{D(y, z)} = \frac{D(x_1, y_1)}{D(z, x)} = 0, \end{aligned}$$

dont l'intégration est facile. On ne trouve d'autre transformation qu'une homothétie, combinée avec une translation.

III. — TRANSFORMATIONS DE CONTACT DE SECONDE CLASSE  
(A. DEUX ÉQUATIONS DIRECTRICES).

5. Comme transformation de cette classe donnant lieu à des normales concourantes, on peut citer la *transformation apsidale*, qui, avec nos notations,

$$\rho = x^2 + y^2 + z^2, \quad \varpi = xx_1 + yy_1 + zz_1, \quad \rho_1 = x_1^2 + y_1^2 + z_1^2,$$

a pour équations directrices

$$\rho_1 - \rho = 0, \quad \varpi = 0,$$

si le point fixe est à l'origine des coordonnées.

Supposons que les deux équations directrices soient quelconques :

$$(1) \quad \psi(x, y, z; x_1, y_1, z_1) = 0, \quad \psi_2(x, y, z; x_1, y_1, z_1) = 0. \quad (2)$$

La théorie des transformations de contact fournit les six autres équations

$$(3) \quad \mu p = \lambda_1 \frac{\partial \psi_1}{\partial x} + \lambda_2 \frac{\partial \psi_2}{\partial x}, \quad -p_1 = \lambda_1 \frac{\partial \psi_1}{\partial x_1} + \lambda_2 \frac{\partial \psi_2}{\partial x_1} \quad (6)$$

$$(4) \quad \mu q = \lambda_1 \frac{\partial \psi_1}{\partial y} + \lambda_2 \frac{\partial \psi_2}{\partial y}, \quad -q_1 = \lambda_1 \frac{\partial \psi_1}{\partial y_1} + \lambda_2 \frac{\partial \psi_2}{\partial y_1} \quad (7)$$

$$(5) \quad \mu = \lambda_1 \frac{\partial \psi_1}{\partial z} + \lambda_2 \frac{\partial \psi_2}{\partial z}, \quad 1 = \lambda_1 \frac{\partial \psi_1}{\partial z_1} + \lambda_2 \frac{\partial \psi_2}{\partial z_1} \quad (8)$$

où  $\lambda_1$ ,  $\lambda_2$  et  $\mu$  sont trois inconnues auxiliaires. Éliminant ces trois paramètres entre les équations (3), (4) et (5), on obtient la relation

$$(9) \quad \begin{vmatrix} p & \frac{\partial \psi_1}{\partial x} & \frac{\partial \psi_2}{\partial x} \\ q & \frac{\partial \psi_1}{\partial y} & \frac{\partial \psi_2}{\partial y} \\ -1 & \frac{\partial \psi_1}{\partial z} & \frac{\partial \psi_2}{\partial z} \end{vmatrix} = 0,$$

qui, jointe aux équations (1) et (2), permet d'exprimer  $x_1$ ,  $y_1$ ,  $z_1$  en fonction de  $x$ ,  $y$ ,  $z$ ,  $p$ ,  $q$ .

En vertu de cette dernière condition, les équations (3), (4), (5)

se réduisent à deux distinctes, les deux premières, par exemple; on en tire

$$\frac{\lambda_1}{q \frac{\partial \psi_1}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_1}{\partial y}} = \frac{\lambda_2}{p \frac{\partial \psi_1}{\partial y} - q \frac{\partial \psi_1}{\partial x}} = \frac{-\mu}{\frac{\partial \psi_1}{\partial x} \frac{\partial \psi_2}{\partial y} - \frac{\partial \psi_1}{\partial y} \frac{\partial \psi_2}{\partial x}} = \frac{1}{\lambda}.$$

Substituant dans les équations (6), (7) et (8), nous trouvons

$$(6') \quad -\lambda p_1 = \left( q \frac{\partial \psi_2}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_2}{\partial y} \right) \frac{\partial \psi_1}{\partial x_1} - \left( q \frac{\partial \psi_1}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_1}{\partial y} \right) \frac{\partial \psi_2}{\partial x_1},$$

$$(7') \quad -\lambda q_1 = \left( q \frac{\partial \psi_2}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_2}{\partial y} \right) \frac{\partial \psi_1}{\partial y_1} - \left( q \frac{\partial \psi_1}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_1}{\partial y} \right) \frac{\partial \psi_2}{\partial y_1},$$

$$(8') \quad \lambda = \left( q \frac{\partial \psi_2}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_2}{\partial y} \right) \frac{\partial \psi_1}{\partial z_1} - \left( q \frac{\partial \psi_1}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_1}{\partial y} \right) \frac{\partial \psi_2}{\partial z_1}.$$

La dernière de ces formules fait connaître  $\lambda$  et, par suite,  $\mu$ ,  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$ ; les deux précédentes donnent  $p_1$  et  $q_1$ . La transformation de contact est entièrement explicitée.

6. Pour exprimer que les normales aux points  $(x, y, z)$  et  $(x_1, y_1, z_1)$  sont dans un même plan, nous avons la condition générale (3) du n° 1,

$$\begin{vmatrix} x - x_1 & p_1 & p \\ y - y_1 & q_1 & q \\ z - z_1 & -1 & -1 \end{vmatrix} = 0,$$

qui prend ici la forme

$$(10) \quad \left( q \frac{\partial \psi_2}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_2}{\partial y} \right) \begin{vmatrix} x - x_1 & \frac{\partial \psi_1}{\partial x_1} & p \\ y - y_1 & \frac{\partial \psi_1}{\partial y_1} & q \\ z - z_1 & \frac{\partial \psi_1}{\partial z_1} & -1 \end{vmatrix} - \left( q \frac{\partial \psi_1}{\partial x} - p \frac{\partial \psi_1}{\partial y} \right) \begin{vmatrix} x - x_1 & \frac{\partial \psi_2}{\partial x_1} & p \\ y - y_1 & \frac{\partial \psi_2}{\partial y_1} & q \\ z - z_1 & \frac{\partial \psi_2}{\partial z_1} & -1 \end{vmatrix} = 0.$$

Il faut et il suffit pour notre objet qu'elle soit vérifiée par tous les systèmes de valeurs de  $p$  et  $q$  qui satisfont à l'équation (9). Imaginons, en effet, qu'on ait tiré  $x_1, y_1$  et  $z_1$  des équations (1) et (2) en fonction de  $x, y, z$  et d'un paramètre auxiliaire  $u$ , puis qu'on ait substitué leurs expressions dans les équations (9) et (10). Les premiers membres de ces équations contiennent  $x, y, z, p, q$  et  $u$ . Si donc l'équation (10) n'est pas une conséquence de l'équa-

tion (9), on pourra éliminer le paramètre  $u$  et l'on obtiendra une équation entre  $x, y, z, p, q$  : la surface lieu du point  $(x, y, z)$  ne sera pas *quelconque*.

En conséquence, il faudra exprimer que le premier membre de l'équation (9), qui est une fonction linéaire de  $p$  et  $q$ , divise celui de l'équation (10), qui est quadratique en  $p$  et  $q$ . Cela exige trois conditions. *Les fonctions  $\psi_1$  et  $\psi_2$  doivent donc vérifier trois équations simultanées aux dérivées partielles du premier ordre*, pour que les normales aux points correspondants des deux surfaces soient dans un même plan.

7. Nous allons indiquer une solution assez générale du problème. Cherchons des transformations de seconde classe pour lesquelles les deux normales appartiennent à un même plan, passant constamment par l'origine. Dans les conditions (2) et (3) du n° 1 remplaçons  $p, q, -1$  par les seconds membres des équations (3), (4), (5), et  $p_1, q_1, -1$  par ceux des équations (6), (7), (8). Nous trouvons deux relations qu'on peut écrire ainsi :

$$\lambda_1 \left\| x \quad x_1 \quad \frac{\partial \psi_1}{\partial x} \right\| + \lambda_2 \left\| x \quad x_1 \quad \frac{\partial \psi_2}{\partial x} \right\| = 0,$$

$$\lambda_1 \left\| x \quad x_1 \quad \frac{\partial \psi_1}{\partial x_1} \right\| + \lambda_2 \left\| x \quad x_1 \quad \frac{\partial \psi_2}{\partial x_1} \right\| = 0.$$

Elles exigent seulement que les coefficients de  $\lambda_1$  et de  $\lambda_2$  dans les premiers membres soient proportionnels : supposons-les *nuls tous les quatre*. Nous avons ainsi deux équations aux dérivées partielles du premier ordre, linéaires et homogènes,

$$(yz_1 - zy_1) \frac{\partial \psi}{\partial x} + (zx_1 - xz_1) \frac{\partial \psi}{\partial y} + (xy_1 - yx_1) \frac{\partial \psi}{\partial z} = 0,$$

$$(yz_1 - zy_1) \frac{\partial \psi}{\partial x_1} + (zx_1 - xz_1) \frac{\partial \psi}{\partial y_1} + (xy_1 - yx_1) \frac{\partial \psi}{\partial z_1} = 0,$$

auxquelles doit satisfaire chacune des fonctions  $\psi_1$  et  $\psi_2$ . Leurs intégrales générales sont respectivement

$$\psi(x^2 + y^2 + z^2, xx_1 + yy_1 + zz_1; x_1, y_1, z_1),$$

$$\psi(x, y, z; xx_1 + yy_1 + zz_1, x_1^2 + y_1^2 + z_1^2),$$

les symboles  $\psi$  désignant des fonctions arbitraires des cinq argu-

ments sur lesquels ils portent. On en conclut que  $\psi$  est une fonction arbitraire de  $\rho$ ,  $\varpi$  et  $\rho_1$ . Les équations directrices sont donc

$$\psi_1(\rho, \varpi, \rho_1) = 0, \quad \psi_2(\rho, \varpi, \rho_1) = 0.$$

Elles expriment que deux des trois expressions  $\rho$ ,  $\varpi$ ,  $\rho_1$  sont des fonctions arbitraires de la troisième, de sorte qu'on peut prendre, par exemple,

$$\psi_1 = \rho_1 - f(\rho) = 0, \quad \psi_2 = \varpi - \varphi(\rho) = 0.$$

On reconnaît alors aisément que le déterminant qui forme le premier membre de l'équation (9) et les deux déterminants du troisième ordre qui figurent au premier membre de l'équation (10) sont tous les trois proportionnels à

$$\Delta = \begin{vmatrix} x & x_1 & p \\ y & y_1 & q \\ z & z_1 & -1 \end{vmatrix},$$

de sorte que l'équation (10) est bien une conséquence de l'équation (9).

Pour définir géométriquement la transformation, remarquons que le point  $x_1, y_1, z_1$  est à l'intersection des trois surfaces

$$\rho_1 - f(\rho) = 0, \quad \varpi - \varphi(\rho) = 0, \quad \Delta = 0.$$

La dernière est un plan passant par l'origine O et par la normale MN au point  $(x, y, z)$  de la surface (S). La seconde est aussi un plan (P)

$$xx_1 + yy_1 + zz_1 - \varphi(\rho) = 0,$$

perpendiculaire à la droite OM. La première est une sphère de centre O

$$x_1^2 + y_1^2 + z_1^2 - f(\rho) = 0.$$

Il y a deux points  $M_1$ , qui sont à l'intersection de cette sphère avec la droite commune aux plans  $\Delta = 0$  et (P), droite qui est perpendiculaire à OM. Dans la transformation apsidale, le rayon de la sphère est égal à  $\rho$ , et la distance  $d$  du plan (P) à l'origine constamment nulle; ici le rayon de la sphère est égal à  $\sqrt{f(\rho)}$  et la distance  $d$  à  $\varphi(\rho)$ :  $\sqrt{\rho}$ .

IV. — TRANSFORMATIONS DE CONTACT DE PREMIÈRE CLASSE  
(A UNE SEULE ÉQUATION DIRECTRICE).

8. Comme transformations de cette classe donnant lieu à des normales concourantes, on peut citer la *transformation podaire*, par laquelle on passe d'une surface à sa podaire; dans la *dilatation*, ou passage d'une surface aux surfaces parallèles, les normales correspondantes sont confondues.

La théorie des transformations de contact, dans le cas d'une seule équation directrice

$$(1) \quad \Psi(x, y, z; x_1, y_1, z_1) = 0,$$

donne, comme on sait,

$$(2) \quad \begin{cases} \frac{\partial \Psi}{\partial x} + p \frac{\partial \Psi}{\partial z} = 0, & \frac{\partial \Psi}{\partial x_1} + p_1 \frac{\partial \Psi}{\partial z_1} = 0, \\ \frac{\partial \Psi}{\partial y} + q \frac{\partial \Psi}{\partial z} = 0; & \frac{\partial \Psi}{\partial y_1} + q_1 \frac{\partial \Psi}{\partial z_1} = 0. \end{cases}$$

Substituant ces valeurs de  $p, q, p_1$  et  $q_1$  dans l'équation générale (1') du n° 1 qui exprime que les normales aux points  $M(x, y, z)$  et  $M_1(x_1, y_1, z_1)$  sont dans un même plan, on trouve

$$(3) \quad \begin{vmatrix} x - x_1 & \frac{\partial \Psi}{\partial x} & \frac{\partial \Psi}{\partial x_1} \\ y - y_1 & \frac{\partial \Psi}{\partial y} & \frac{\partial \Psi}{\partial y_1} \\ z - z_1 & \frac{\partial \Psi}{\partial z} & \frac{\partial \Psi}{\partial z_1} \end{vmatrix} = 0.$$

Telle est l'équation aux dérivées partielles du premier ordre, homogène et du second degré, qui détermine, avec la fonction  $\Psi$ , l'ensemble des transformations de contact de première classe, dans lesquelles les normales aux points correspondants de deux surfaces sont constamment dans un même plan; elle est intégrable par les méthodes classiques. Les transformations mentionnées ci-dessus correspondent à des solutions extrêmement particulières de cette équation. Posons, en effet,

$$\rho = x^2 + y^2 + z^2, \quad \omega = xx_1 + yy_1 + zz_1, \quad \rho_1 = x_1^2 + y_1^2 + z_1^2.$$

Si l'on prend

$$(4) \quad \psi = \varpi - \rho_1 = 0,$$

on obtient la transformation podaire, le point fixe étant à l'origine.

A l'équation directrice

$$(5) \quad \psi = \rho + \rho_1 - 2\varpi + \text{const.} = 0$$

correspond la dilatation.

9. Il est facile de généraliser ces résultats. Donnons-nous, en effet, comme équation directrice

$$(6) \quad \psi = \varpi - f(\rho_1) = 0,$$

la fonction  $f$  étant arbitraire. On déduit de là

$$(7) \quad \frac{\partial \psi}{\partial x} = x_1, \quad \frac{\partial \psi}{\partial x_1} = x - 2x_1 f'(\rho_1)$$

et des expressions analogues pour les autres dérivées. L'équation (3) est vérifiée. Des relations (2) et (7) on déduit aisément

$$z_1 = \frac{-1}{\sqrt{1+p^2+q^2}} \varphi \left( \frac{x - px - qy}{\sqrt{1+p^2+q^2}} \right), \quad x_1 = -pz_1, \quad y_1 = -qz_1.$$

Posant, comme plus haut,

$$h = ax + by + cz,$$

nous obtenons les expressions plus symétriques

$$(8) \quad x_1 = a \varphi(h), \quad y_1 = b \varphi(h), \quad z_1 = c \varphi(h).$$

La transformation consiste donc à mener par l'origine des parallèles aux normales de la surface (S) en ses divers points M et à porter sur chacune de ces parallèles une longueur qui est une fonction déterminée, mais arbitraire <sup>(1)</sup>, de la distance de l'origine

(<sup>1</sup>) Si la longueur  $\varphi$ , au lieu de dépendre de  $h$ , reste absolument quelconque, les directions des tangentes à la surface (S), auxquelles correspondent sur (S<sub>1</sub>) des directions respectivement perpendiculaires, sont, comme dans la représentation sphérique, les directions asymptotiques. C'est ce qui résulte de l'identité

$$dx dx_1 + dy dy_1 + dz dz_1 = \varphi(dx da + dy db + dz dc),$$

qui a lieu, quelle que soit la fonction  $\varphi$ .

au plan tangent en M. Pour  $\varphi(h) = 1$ , on a la représentation sphérique de Gauss; pour  $\varphi(h) = h$ , la transformation podaire. Quelle que soit cette fonction, le plan des normales correspondantes passe constamment par l'origine, comme on s'en assure aisément au moyen des relations (7), comparées aux conditions (2) et (3) du n° 1. Ce résultat découle d'ailleurs d'un autre, plus général, que nous allons établir.

10. Proposons-nous de définir toutes les transformations de contact à une seule équation directrice pour lesquelles les deux normales correspondantes appartiennent à un plan passant constamment par l'origine. Les équations (2) et (3) du n° 1 s'écrivent ici

$$(9) \quad \begin{vmatrix} x & x_1 & \frac{\partial \psi}{\partial x} \\ y & y_1 & \frac{\partial \psi}{\partial y} \\ z & z_1 & \frac{\partial \psi}{\partial z} \end{vmatrix} = 0, \quad \begin{vmatrix} x & x_1 & \frac{\partial \psi}{\partial x_1} \\ y & y_1 & \frac{\partial \psi}{\partial y_1} \\ z & z_1 & \frac{\partial \psi}{\partial z_1} \end{vmatrix} = 0 \quad (10)$$

Ce sont là deux équations aux dérivées partielles du premier ordre linéaires et homogènes que nous avons déjà rencontrées au paragraphe III. Leur intégrale générale est

$$(11) \quad G(x^2 + y^2 + z^2, xx_1 + yy_1 + zz_1, x_1^2 + y_1^2 + z_1^2),$$

c'est-à-dire une fonction arbitraire de  $\rho$ , de  $\omega$  et de  $\rho_1$ . En égalant  $G$  à zéro et résolvant (1) par rapport à  $\omega$ , on obtient une équation directrice de la forme

$$(12) \quad \psi = \omega - f(\rho, \rho_1) = 0,$$

où la fonction  $f$  est arbitraire et qui résout le problème.

(1) Il n'y a pas lieu de supposer la fonction  $G$  indépendante de  $\omega$ , car l'équation  $G = 0$  rentrerait dans le type

$$\psi = f(\varphi, \varphi_1) = 0,$$

où  $\varphi$  est une fonction de  $x, y, z$  et  $\varphi_1$  une fonction de  $x_1, y_1, z_1$ . Or une équation de ce type ne peut être prise comme équation directrice (supposée unique) d'une transformation de contact, parce que le premier groupe des formules (2), celui de gauche, ne contient pas  $x_1, y_1, z_1$ , et le second groupe, celui de droite, ne contient pas  $x, y, z$ .

Si l'on prend, en particulier,

$$(13) \quad \psi = \varpi - f(\rho) f_1(\rho_1),$$

on obtient une transformation qui est le produit de la transformation ponctuelle définie par les équations (12) du paragraphe II

$$\frac{x_0}{x} = \frac{y_0}{y} = \frac{z_0}{z} = \theta(x^2 + y^2 + z^2)$$

et de la transformation définie dans le présent paragraphe par les équations (8),

$$\frac{x_1}{a_0} = \frac{y_1}{b_0} = \frac{z_1}{c_0} = \varphi(h_0), \quad h_0 = a_0 x_0 + b_0 y_0 + c_0 z_0.$$

11. Voici une autre solution de l'équation (3), du même ordre de généralité que la solution (12). Posons

$$(14) \quad u = lx + l_1 x_1, \quad v = ly + l_1 y_1, \quad w = lz + l_1 z_1,$$

$l, l_1$  étant deux constantes et prenons pour  $\psi$  une fonction arbitraire de  $u, v, w$ ,

$$(15) \quad \psi = f(u, v, w).$$

Nous trouvons immédiatement

$$\frac{1}{l} \frac{\partial \psi}{\partial x} = \frac{1}{l_1} \frac{\partial \psi}{\partial x_1} = f'_u, \quad \frac{1}{l} \frac{\partial \psi}{\partial y} = \frac{1}{l_1} \frac{\partial \psi}{\partial y_1} = f'_v, \quad \frac{1}{l} \frac{\partial \psi}{\partial z} = \frac{1}{l_1} \frac{\partial \psi}{\partial z_1} = f'_w,$$

de sorte que *les normales correspondantes sont constamment parallèles*, quelque forme qu'on attribue à la fonction  $f$ , quelques valeurs qu'on assigne aux constantes  $l, l_1$ , la valeur zéro étant exclue. Les équations (14) et (15), rapprochées des équations générales (2), donnent

$$lx + l_1 x_1 = X(p, q), \quad ly + l_1 y_1 = Y(p, q), \quad lz + l_1 z_1 = Z(p, q);$$

$$\frac{p_1}{l_1} = \frac{p}{l}, \quad \frac{q_1}{l_1} = \frac{q}{l}.$$

Cette transformation, ainsi que les diverses autres qui ont été signalées dans les pages précédentes, mériterait peut-être une étude détaillée.

---