Sitzungsberichte

der

mathematisch-naturwissenschaftlichen Klasse

der

Bayerischen Akademie der Wissenschaften zu München

Jahrgang 1945/46

München 1947

Verlag der Bayerischen Akademie der Wissenschaften In Kommission beim Biederstein Verlag München

Betrachtungen über Flächenabbildungen.

I. Das Vektorpolynom $\lambda^2 j_1 - \lambda j + j_2$.

Von Frank Löbell in München.

Vorgelegt von Herrn G. Faber am 6. Dezember 1946.

Jede reelle, reguläre Abbildung einer reellen Fläche $\mathfrak x$ auf eine andere $\mathfrak y$ im euklidischen Raum bestimmt, wie man weiß, in den Berührebenen $\mathfrak z$, $\mathfrak z'$ jedes Paares entsprechender Punkte $P \rightarrow P'$ eindeutig eine Affinität, von der man sagen kann, daß sie die Flächenabbildung an dieser Stelle "berührt".

1. Zu den Fragen, die sich in diesem Zusammenhang aufdrängen, gehört die nach der Natur der Mannigfaltigkeit der Verbindungsvektoren je zweier zusammengehöriger Punkte eines Paares entsprechender Berührebenen ε und ε' , zunächst unter der Voraussetzung, daß diese Ebenen so weit parallel verschoben sind, daß die Berührpunkte P und P' in den Bezugspunkt O fallen.

Die Flächen seien auf gemeinsame Parameter u, v bezogen: $\mathfrak{x}(u,v) \to \mathfrak{y}(u,v)$; dann wird dem Vektor $d\mathfrak{x} = \mathfrak{x}_u du + \mathfrak{x}_v dv$ in ε der Vektor $d\mathfrak{y} = \mathfrak{y}_u du + \mathfrak{y}_v dv$ in ε' zugewiesen sein. Die Aufgabe, die wir uns gestellt haben, läuft also auf die Untersuchung der Vektoren

$$d\mathfrak{y} - d\mathfrak{x} = (\mathfrak{y}_u - \mathfrak{x}_u) du + (\mathfrak{y}_v - \mathfrak{x}_v) dv \tag{1}$$

hinaus. Wir sehen, daß sie im allgemeinen alle einer Ebene σ parallel sind, im besonderen einer Geraden parallel sein können; sie können auch alle verschwinden, und zwar tun sie das dann und nur dann, wenn die Affinität $\epsilon \to \epsilon'$ die Identität ist. Die Stellung der Ebene σ ist, sofern sie überhaupt eindeutig definiert ist, durch den zu ihr senkrechten Vektor

$$\mathfrak{l}=(\mathfrak{y}_u-\mathfrak{x}_u)\times(\mathfrak{y}_v-\mathfrak{x}_v)$$

gegeben. Dieser läßt sich mit Hilfe der schon bei früherer Gelegenheit¹ eingeführten vektoriellen Differentialinvarianten ge-

¹ Sitz.Ber. d. Bayer. Akad. d. Wiss., Math.-nat. Abt., Jahrg. 1943 S. 218.
München Ak, Sb. 1945/46 20

genüber der Gruppe der gemeinsamen Parametertransformationen des Flächenpaares $\mathfrak{x} \to \mathfrak{y}$

 $\mathbf{j_1} = \mathbf{r}_u \times \mathbf{r}_v, \quad \mathbf{j} = \mathbf{r}_u \times \mathbf{v}_v - \mathbf{r}_v \times \mathbf{v}_u, \quad \mathbf{j_2} = \mathbf{v}_u \times \mathbf{v}_v$ ausdrücken; es wird nämlich

$$\mathfrak{I}=\mathfrak{j}_1-\mathfrak{j}+\mathfrak{j}_2. \hspace{1.5cm} (2)$$

Nur wenn alle Vektoren dy-dx einer und derselben Geraden parallel sind, kann die Abbildung $\varepsilon \to \varepsilon'$ eine Parallel-projektion sein; und zwar ist sie es dann auch immer, wenn die Vektoren dy-dy nicht sämtlich verschwinden. Die notwendige und hinreichende Bedingung hierfür ist also, daß y_u-y_u parallel zu y_v-y_v oder t=0 ist, ohne daß ε und ε' parallel sind, oder:

$$j = j_1 + j_2 \text{ und } j_1 \times j_2 + 0;$$
 (3)

notwendig ist in diesem Fall $j_1 j_2 j = 0$.

Will man die Identität zu den Parallelprojektionen rechnen, was erlaubt ist, so erhält man als eine notwendige Bedingung für ihr Vorliegen: $j_1 \times j_2 = 0$. Die charakteristischen Bedingungen für die Identität sind aber – sofern man sie bloß durch Invarianten ausdrücken will – nur unter Zuhilfenahme der ebenfalls früher² schon eingeführten skalaren Differentialinvariante

$$j = \mathfrak{r}_u \mathfrak{y}_v - \mathfrak{r}_v \mathfrak{y}^u$$

zu formulieren; sie sind:3

$$j = j_1 + j_2, \quad j_1 = j_2, \quad j = 0.$$
 (4)

Die beiden ersten dieser Gleichungen sind nämlich schon bei den flächentreuen Scherungen erfüllt.

2. Diese Betrachtung wollen wir nun dadurch verallgemeinern, daß wir die einer reinen Streckung von O aus mit dem reellen Dehnungsfaktor $\lambda \neq 0$ unterworfene Ebene ε in Beziehung zur Ebene ε' setzen; wir wollen also die Abbildung $\lambda \varepsilon \rightarrow \varepsilon'$ untersuchen, durch die dem Vektor λdx der Vektor dy zugeord-

² A. a. O. S. 219.

² Dies folgt unmittelbar aus den Formeln (15a, b, c) a. a. O. S. 226 f.

net wird. Wir betrachten demgemäß jetzt die Mannigfaltigkeit der Vektoren

$$d\mathfrak{y} - \lambda d\mathfrak{x} = (\mathfrak{y}_u - \lambda \mathfrak{x}_u) du + (\mathfrak{y}_v - \lambda \mathfrak{x}_v) dv \tag{5}$$

für alle möglichen konstanten Werte des Skalars λ an einer Stelle (u, v).

Auch diese sind im allgemeinen einer Ebene parallel; sie bilden eine auf $(y_u - \lambda r_u) \times (y_v - \lambda r_v)$ oder

$$\mathfrak{l}(\lambda) = \lambda^2 \mathfrak{j}_1 - \lambda \mathfrak{j} + \mathfrak{j}_2 \tag{6}$$

senkrechte, ebene Vektorenschar, falls⁴ sie nicht alle untereinander parallel sind, wofür notwendig und hinreichend ist, daß gilt

$$\lambda^2 j_1 - \lambda j + j_2 = 0.$$

Wegen $j_2 \neq 0$ ist dann $\lambda \neq 0$.

Diese Ergebnisse hätten wir auch aus den weiter oben gefundenen herleiten können; wir brauchen nur zu bedenken, daß zu der Abbildung $\lambda x \to y$ die Differentialinvarianten

$$\mathbf{j}_1' = \lambda^2 \mathbf{j}_1$$
, $\mathbf{j}_2' = \lambda \mathbf{j}$, $\mathbf{j}_2' = \mathbf{j}_2$, $\mathbf{j}_2' = \lambda \mathbf{j}$

gehören. Wir dürfen also wegen (3) und (4) genauer sagen:

Dafür, daß aus der Abbildung $\varepsilon \to \varepsilon'$ durch eine auf die Ebene ε ausgeübte Streckung von O aus im Maßstab λ eine Parallelprojektion $\lambda \varepsilon \to \varepsilon'$ wird, ist notwendig und hinreichend, daß

entweder
$$l(\lambda) = 0$$
, $j_1 \times j_2 \neq 0$ (7a)

oder
$$l(\lambda) = 0$$
, $\lambda^2 j_1 = j_2$, $j = 0$ (7b)

ist. Im zweiten Fall ist die Abbildung $\epsilon \to \epsilon'$ eine reine Streckung; da dann die Vektoren j_1, j_2, j alle untereinander parallel sind und $\lambda j = 2j_2$ oder $j = 2\lambda j_1$ ist, kann man die charakteristischen Bedingungen dafür durch Elimination von $\lambda \neq 0$ auf die Form bringen:⁵

⁴ Hier und im folgenden werde das Wörtchen "falls" in dem Sinne gebraucht: "dann und nur dann, wenn".

⁵ A. a. O. S. 227, (15°) und (17). Die Bedingung $j_1 \times j_2 = 0$ ist hier sogar durch die weitere ersetzbar: $j_1 j_2 j = 0$; weil dann $j = \lambda j_1 + j_2 : \lambda$ ist, folgt nämlich aus $(\lambda j_1 + j_2 : \lambda)^2 = 4 j_1 j_2$ $(\lambda j_1 - j_2 : \lambda)^2 = 0$, also wegen der vorausgesetzten Realität von j_1 , j_2 , j_1 $\lambda j_1 - j_2 : \lambda = 0$, mithin $j_1 \times j_2 = 0$.

$$j_1 \times j_2 = 0$$
, $j^2 - 4 j_1 j_2 = 0$, $j = 0$.

Rückwärts führen nämlich diese Gleichungen wieder zu (7b): Wegen des Verschwindens von $j_1 \times j_2$ sind j_1 und j_2 parallel und wegen 4 j_1 $j_2 = j^2$ gleichgerichtet, folglich ist $j_2 = \lambda^2 j_1$ mit $\lambda^2 > 0$; hieraus fließt $j^2 = 4$ j_1 $j_2 + (\lambda j_1 - j_2 : \lambda)^2 = (\lambda j_1 + j_2 : \lambda)^2$ oder $i(\lambda)$ $i(-\lambda) = 0$, mithin bei passender Benennung von λ $i(\lambda) = 0$, da $i(\lambda)$ und $i(-\lambda)$ parallele Vektoren sind, weil aus $i_1 \times j_2 = 0$, wie leicht zu sehen, auch $i(\lambda) = i(\lambda)$ auch $i(\lambda) = i(\lambda)$ folgt.

3. Wenn die Abbildung $\lambda \varepsilon \to \varepsilon'$ eine Parallelprojektion ist, so ist die Projektionsrichtung, sofern $j_1 \times j_2 \neq 0$, eindeutig festgelegt; da aber die Abbildung in diesem Fall durch die Invarianten j_1 , j_2 , j_1 und j bestimmt ist, j_2 so muß sich ein in die Projektionsrichtung weisender Vektor durch sie ausdrücken lassen. In einer früheren Arbeit wurde gezeigt, j_2 daß unter der hier wegen (7a) gültigen Voraussetzung j_1 , j_2 j_3 odem Vektor j_4 j_5 j_6 entspricht; die Projektionsrichtung wird aber gegeben durch j_2 j_3 oder auch j_4 j_5 also durch

$$j \cdot \mathbf{j_1} \times \mathbf{j_2} + \mathbf{j_1} \times \mathbf{j_2} \times \mathbf{j_1} \cdot \lambda + \mathbf{j_2} \times \mathbf{j_1} \times \mathbf{j_2} : \lambda.$$
 (8)

Dieser Vektor kann nicht verschwinden, da $\lambda \neq 0$ ist und $j_1 \times j_2 \times j_1$, $j_2 \times j_1 \times j_2$ und $j_1 \times j_2 \neq 0$ linear unabhängig sind.

Wendet man den Ausdruck im Falle $j_1 \times j_2 = 0$ an, so macht man keinen Fehler: er liefert dann den Nullvektor.

- 4. Die von O aus abgetragenen Vektoren $\mathfrak{l}(\lambda)$ liegen auf einem Kegel 2. O., \mathfrak{K} ; die Endpunkte der Vektoren $\mathfrak{l}(\lambda): \lambda = \lambda j_1 j_2 + j_2 : \lambda$ erfüllen allgemein eine Hyperbel, die den Mittelpunkt- j_1 hat, deren Asymptoten zu j_1 und j_2 parallel sind und die durch die Angabe vollends bestimmt ist, daß sie durch den Punkt $j_1 + j_2 j$ geht.
- a) Der Kegel \Re mit der Spitze O, der diese Kurve als Leitlinie hat, ist nicht ausgeartet, wenn $j_1 j_2 j \neq 0$ ist.

Er kann aber entarten, und zwar

⁶ Vgl. a. a. O. S. 225 unten.

⁷ A. a. O. S. 224 f. Vgl. Math. Zeitschr. 49 (1943), S. 430, Fußnote 4.

- b) entweder in eine Ebene, falls nämlich j_1 , j_2 , j komplanar sind, ohne daß ε parallel zu ε' ist $-j_1 j_2 j = 0$, $j_1 \times j_2 \neq 0$,
- c) oder in eine Gerade, falls ε und ε' parallel sind $-j_1 \times j_2 = 0$, da in diesem Fall ja auch j zu j_1 und j_2 parallel ist.

Ad a): Falls

$$j_1 j_2 j \neq 0$$

ist, besitzt das vektorielle Polynom $\mathfrak{l}(\lambda) = \lambda^2 \mathfrak{f}_1 - \lambda \mathfrak{f} + \mathfrak{f}_2$ keine Nullstelle (weder eine reelle noch eine imaginäre); in der Tat würde die Existenz einer solchen ja bedeuten, daß die Vektoren \mathfrak{f}_1 , \mathfrak{f}_2 , \mathfrak{f} linear abhängig wären.

Ad b): Falls

$$j_1 j_2 j = 0$$
 und $j_1 \times j_2 \neq 0$

ist, besitzt ((λ) genau eine Nullstelle, nämlich, wie ebenfalls bei früherer Gelegenheit gezeigt wurde,⁸ den reellen, nicht verschwindenden Skalar⁹

$$\lambda = j \times j_2 : j_1 \times j_2 = j_1 \times j_2 : j_1 \times j, \tag{9}$$

mit dessen Hilfe sich j folgendermaßen linear durch j_1 und j_2 ausdrücken läßt:

$$\mathfrak{j}=\mathfrak{j}_1\lambda+\mathfrak{j}_2\colon\lambda.$$

Die Abbildung $\epsilon \to \epsilon'$ setzt sich in diesem Fall aus einer Parallelprojektion und einer Streckung im Maßstab λ zusammen.

Während es offensichtlich ist, daß das Verschwinden von $\mathfrak{j}_1\mathfrak{j}_2\mathfrak{j}$ notwendig für die Möglichkeit des Nullwerdens von $\mathfrak{l}(\lambda)$ ist, folgt erst aus der Theorie der Differentialinvarianten $\mathfrak{j}_1, \mathfrak{j}_2, \mathfrak{j},$ daß diese Bedingung dafür auch hinreicht.

Die Hyperbel geht in diesem Falle durch O.

Ad c): Falls

$$i_1 \times i_2 = 0$$
,

ist, weil dann auch j parallel zu j, und j, ist,6 die Gleichung

⁸ A. a. O. S. 223.

 $^{^9}$ Die folgenden Quotienten sind sinnvoll, weil $j_1 \times j_2$, $j_1 \times j$, $j \times j_2$ wegen $j_1 j_2 j = 0$ untereinander parallele Vektoren sind, von denen wegen $j_1 \times j_2 \neq 0$ keiner verschwindet; vgl. a. a. O. S. 223, Gl. (10), aus der λ durch vektorielle Multiplikation mit j_2 oder mit j_1 zu gewinnen ist.

 $I(\lambda) = 0$ eine quadratische Gleichung für λ im gewöhnlichen Sinn, die wegen $j_1 \neq 0$ und $j_2 \neq 0$ nur endliche, nicht verschwindende Lösungen haben und nicht identisch erfüllt sein kann; wegen der Parallelität von j_1 , j_2 , j sind ihre Wurzeln λ_1 und λ_2 reell verschieden, reell zusammenfallend oder imaginär getrennt, je nachdem gilt:

$$j^2 - 4 j_1 j_2 \ge 0.$$

Die Hyperbel ist in diesem Fall eine Doppelgerade; sie läuft im allgemeinen zweimal durch O.

Eine doppelt zu zählende Wurzel λ genügt auch der Gleichung $\frac{\partial \, \mathfrak{l}}{\partial \lambda} = 0$; sie muß nämlich im vorliegenden Falle die algebraische Bedingung für mehrfache Wurzeln erfüllen.

Wenn $j_1 \times j_2 \neq 0$ ist, muß aber für jeden Wert von $\lambda \frac{\partial \ell}{\partial \lambda}$ = $2\lambda j_1 - j \neq 0$ sein, da sonst j_1 und j parallel wären, was der bekannten Tatsache⁶ widerspräche, daß aus dem Bestehen einer der Gleichungen $j_1 \times j_2 = 0$, $j_1 \times j = 0$, $j_2 \times j = 0$ das der beiden anderen folgt. Da stets $\frac{\partial^2 \ell}{\partial \lambda^2} = 2j_1 \neq 0$ ist, so können wir demnach das in der Algebra übliche Kriterium dafür, ob λ eine doppelte Nullstelle eines Polynoms ist, formal ganz allgemein auf unser vektorielles Polynom ℓ (λ) anwenden.

5. Die Wurzeln der Gleichung

$$I(\lambda) = 0$$

haben eine geometrische Bedeutung, die wir auf eine Weise aufdecken wollen, die gültig bleibt, wenn statt zweier affin aufeinander bezogener Ebenen im Raum zwei m-dimensionale lineare Vektorräume, die einander vermöge einer Affinität entsprechen, im affinen Raum von n > m Dimensionen vorliegen; statt vektorieller Multiplikation wäre dann äußere Multiplikation im Sinne von H. Graßmann anzuwenden:

Hat die Abbildung $\varepsilon \to \varepsilon'$ eine Fixrichtung und ist μ der Abbildungsmaßstab für diese, so ist $\lambda = \mu$ eine Nullstelle von ℓ (λ).

Beweis: Es weise nämlich r_u in diese Fixrichtung, so daß $v_u = \mu r_u$ ist; r_v habe eine beliebige andere Richtung in ϵ . Dann ist in der Tat wegen $v_u - \mu r_u = 0$

$$(\mathfrak{y}_u - \mu \mathfrak{x}_u) \times (\mathfrak{y}_v - \mu \mathfrak{x}_v) = \mathfrak{j}_1 \mu^2 - \mathfrak{j}\mu + \mathfrak{j}_2 = 0.$$

Ist λ eine Nullstelle von I (λ), so gibt es mindestens eine Fixrichtung der Abbildung $\epsilon \to \epsilon'$ mit dem Abbildungsmaßstab $\mu = \lambda$.

Beweis: Denn, wenn \mathfrak{x}_u und \mathfrak{x}_v zwei beliebige, linear unabhängige Vektoren in ε sind, so folgt aus

$$\mathfrak{l}(\lambda) = (\mathfrak{y}_u - \lambda \mathfrak{r}_u) \times (\mathfrak{y}_v - \lambda \mathfrak{r}_v) = 0$$

die lineare Abhängigkeit von $\mathfrak{y}_u - \lambda \mathfrak{x}_u$ und $\mathfrak{y}_v - \lambda \mathfrak{x}_v$, d. h. die Existenz zweier nicht zugleich verschwindender Skalare α und β , für die gilt:

$$\alpha (\mathfrak{y}_n - \lambda \mathfrak{x}_n) + \beta (\mathfrak{y}_n - \lambda \mathfrak{x}_n) = 0$$

oder

$$\alpha \, \mathfrak{y}_u + \beta \, \mathfrak{y}_v = \lambda \, (\alpha \, \mathfrak{x}_u + \beta \, \mathfrak{x}_v),$$

wobei $\lambda \neq 0$ sein muß, weil auch y_u und y_v nach unseren ein für allemal getroffenen Vereinbarungen linear unabhängig sind; da aber $\alpha y_u + \beta y_v$ vermöge $\varepsilon \rightarrow \varepsilon'$ dem Vektor $\alpha x_u + \beta x_v$ entspricht, so bedeutet dies, daß $\alpha x_u + \beta x_v$ in eine Fixrichtung mit dem Abbildungsmaßstab $\mu = \lambda$ weist.

Das Verhältnis von α zu β braucht nicht eindeutig festzuliegen, wenn nämlich etwa schon $\mathfrak{y}_u - \lambda \, \mathfrak{x}_u$ verschwindet; daher kann es vorkommen, daß es mehrere Fixrichtungen mit dem gleichen Abbildungsmaßstab μ gibt. Dann weisen alle von diesen linear abhängigen Vektoren in Fixrichtungen mit dem Maßstab μ .

Sind nämlich etwa \mathfrak{x}_u und \mathfrak{x}_v zwei verschiedene Fixrichtungen, für die $\mathfrak{y}_u = \mu \mathfrak{x}_u$ und $\mathfrak{y}_v = \mu \mathfrak{x}_v$ ist, so ist auch

$$\xi y_u + \eta y_v = \mu (\xi r_u + \eta r_v),$$

wobei ξ und η zwei beliebige Zahlen bedeuten.

Eine Folgerung hieraus ist, daß zwei verschiedene Nullstellen λ_1 und λ_2 von \mathfrak{l} (λ) stets die Änderungsmaßstäbe für untereinander linear unabhängige Fixrichtungen sind.

Wir heben noch den Satz hervor: Der Vektor dx lasse sich linear durch die Vektoren f_i ausdrücken, deren jeder in eine Fixrichtung weist: $dx = \sum \xi_i f_i$; ist μ_i der Abbildungsmaßstab für f_i , so ist $dy - \mu_1 dx = \sum \xi_i \mu_i f_i - \mu_1 \sum \xi_i f_i$ schon von f_2 , f_3 , ..., d. h. der Menge der Vektoren f_i ohne f_1 linear abhängig, da die ersten Glieder der beiden Summen einander gleich sind.

6. Wenden wir diese Ergebnisse auf den Fall zweier affiner Ebenen im Raum an, so finden wir: Die Aussagen umfassen in den Fällen, in denen ε und ε' nicht parallel sind $-j_1 \times j_2 \neq o$, eine Reihe früher bewiesener Tatsachen, in dem Falle paralleler Ebenen ε und $\varepsilon' - j_1 \times j_2 = o$ – aber die bekannte Diskussion der ebenen Affinitäten auf demselben Träger. Wir fassen dies folgendermaßen zusammen:

Zwischen den Nullstellen des vektoriellen Polynoms

$$\mathfrak{l}(\lambda) = \lambda^2 \mathfrak{j}_1 - \lambda \mathfrak{j} + \mathfrak{j}_2$$

und den Fixrichtungen der Abbildung $\epsilon \to \epsilon'$ besteht folgender Zusammenhang:

a) Hat $\mathfrak{l}(\lambda)$ keine Nullstelle, so gibt es keine Fixrichtung der Abbildung, und umgekehrt; es ist dann $\mathfrak{j}_1\mathfrak{j}_2\mathfrak{j} \neq 0$, und es kann dann auch $\mathfrak{l}'(\lambda) = \frac{\partial \mathfrak{l}}{\partial \lambda}$ für keinen Wert von λ verschwinden.

Der oben beschriebene Kegel R ist dann nicht ausgeartet.

b) Besitzt $\mathfrak{l}(\lambda)$ genau eine Nullstelle μ , die einfach in dem Sinne ist, daß $\mathfrak{l}'(\mu) \neq 0$ ist, so existiert genau eine Fixrichtung der Abbildung mit dem Abbildungsmaßstab μ , und umgekehrt; es ist dann $j_1j_2j=0$, jedoch $j_1\times j_2\neq 0$, und $\mathfrak{l}'(\lambda)$ verschwindet überhaupt für keinen Wert von λ .

Der Kegel & ist dann in eine Ebene entartet.

- c) Hat $l(\lambda)$ zwei Nullstellen μ_1 und μ_2 , so ist $j_1 \times j_2 = 0$; es sind dann verschiedene Fälle zu unterscheiden:
- α) Ist $\mu_1 \neq \mu_2$, so gibt es genau zwei verschiedene Fixrichtungen der Abbildung mit den Abbildungsmaßstäben μ_1 und μ_2 ; es hat dann $l'(\lambda)$ eine Nullstelle, die gleich $\frac{1}{2}(\mu_1 + \mu_2)$, also $\frac{1}{2}(\mu_1 + \mu_2)$ ist.

¹⁰ A. a. O. S. 222 f.

β) Ist $\mu_1 = \mu_2$, so verschwindet auch $\mathfrak{l}'(\lambda)$ für diesen Wert $\mu = \mu_1 = \mu_2$; es gibt dann mindestens eine Fixrichtung der Abbildung mit dem Abbildungsmaßstab μ , und zwar entweder eine (die man doppelt zählen kann), wenn nämlich $j \neq 0$, oder ein ganzes Büschel von Fixrichtungen mit diesem Abbildungsmaßstab, wenn j = 0 ist.

Der Kegel R ist in diesem Falle in eine Gerade ausgeartet.

Wie man sieht, kann man die Vektorgleichung $\mathfrak{l}(\lambda)=0$ als eine Verallgemeinerung der skalaren "charakteristischen Gleichung" einer Affinität zwischen zwei in Deckung liegenden Ebenen ansehen; denn wenn ϵ parallel zu ϵ' ist, geht die Gleichung durch Division durch \mathfrak{l}_1 in die bekannte charakteristische Gleichung der Affinität $\epsilon \to \epsilon'$ über, und der Affinor A, der die Abbildung $\epsilon \to \epsilon'$ in diesem Falle darstellt, genügt der Beziehung

$$A^2 \cdot \mathfrak{j}_1 - A \cdot \mathfrak{j} + \mathfrak{j}_2 = 0, \tag{10}$$

die im wesentlichen die Cayley-Hamiltonsche Gleichung dieser Affinität ist.