

MEM233-ΓΕΩΜΕΤΡΙΑ  
ΤΟ ΘΕΩΡΗΜΑ ΤΩΝ ΑΝΑΚΛΑΣΕΩΝ

Ι.Δ. ΠΛΑΤΗΣ

Καλούμε *υπερεπίπεδο* του  $\mathbb{R}^n$  κάθε σύνολο της μορφής

$$W_d = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mid \mathbf{x} \cdot \mathbf{a} = d, \mathbf{a} \in \mathbb{R}^n, d \in \mathbb{R}\}.$$

Εάν  $d = 0$ , το  $W_0$  είναι  $(n - 1)$ -διάστατος διανυσματικός υπόχωρος του  $\mathbb{R}^n$ . Η *ανάκλαση* στο  $W_d$  δίνεται από τον τύπο

$$R(\mathbf{x}) = \mathbf{x} + 2(d - (\mathbf{x} \cdot \mathbf{a}))\mathbf{a}.$$

Αποδείξτε με διανυσματικές μεθόδους τον τύπο αυτόν. Υπενθυμίζεται ότι η προβολή  $pr_{\mathbf{a}}\mathbf{x}$  διανύσματος  $\mathbf{x}$  σε διάνυσμα  $\mathbf{a}$  δίνεται από τη σχέση

$$pr_{\mathbf{a}}\mathbf{x} = \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{a}}{\|\mathbf{a}\|}\mathbf{a}.$$

Δείξτε επίσης ότι η Ιακωβιανή ορίζουσα  $J(R) = -1$ , δηλαδή, κάθε ανάκλαση σε υπερεπίπεδο αντιστρέφει τον προσανατολισμό. (Υπόδειξη για το τελευταίο: είναι

$$J(R) = \begin{vmatrix} 1 - 2a_1^2 & -2a_1a_2 & \dots & -2a_1a_n \\ -2a_2a_1 & 1 - 2a_2^2 & \dots & -2a_2a_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ -2a_na_1 & \dots & \dots & 1 - 2a_n^2 \end{vmatrix}.$$

Χρησιμοποιήστε ιδιότητες ορίζουσών.)

**Θεώρημα 1.** Κάθε ισομετρία του  $\mathbb{R}^n$  μπορεί να γραφεί ως σύνθεση το πολύ  $n + 1$  ανακλάσεων.

*Απόδειξη.* (Με επαγωγή στη διάσταση). Έστω  $n = 1$ . Οι ισομετρίες του  $\mathbb{R}$  είναι της μορφής

$$x + d \quad \text{ή} \quad -x + d, \quad d \in \mathbb{R}.$$

Η  $x + d$  είναι η σύνθεση  $R_{d/4} \circ R_{-d/4}$  των ανακλάσεων

$$R_{d/4}(x) = -x + d/2 \quad \text{και} \quad R_{-d/4}(x) = -x + d/2.$$

Η δε  $-x + d$  είναι απλώς η  $R_{d/2}$ .

Για τυχούσα ισομετρία  $f$  στις μεγαλύτερες διαστάσεις μπορούμε να υποθέσουμε ότι σταθεροποιεί την αρχή και ότι για  $k = 2, \dots, n - 1$  ισχύει η επαγωγική υπόθεση. Είναι

$$\|f(\mathbf{e}_n)\| = \|f(\mathbf{e}_n) - f(\mathbf{0})\| = \|\mathbf{e}_n - \mathbf{0}\| = 1.$$

Άρα, υπάρχει ανάκλαση  $R$  σε κάποιο υπερεπίπεδο από την αρχή, ώστε η  $g = R \circ f$  είναι ισομετρία που σταθεροποιεί τα  $\mathbf{0}, \mathbf{e}_n$ . Έστω το ευθύγραμμο τμήμα  $L = [\mathbf{0e}_n]$ :

$$s(t) = t\mathbf{e}_n, \quad t \in [0, 1],$$

που συνδέει τα  $\mathbf{0}$  και  $\mathbf{e}_n$ . Τότε

$$\|g(t\mathbf{e}_n)\| = \|g(t\mathbf{e}_n) - g(\mathbf{0})\| = \|t\mathbf{e}_n - \mathbf{0}\| = t$$

και επειδή η  $g$  απεικονίζει το  $L$  στον εαυτό του και  $t > 0$  έχουμε ότι  $g(t\mathbf{e}_n) = t\mathbf{e}_n$  για κάθε  $t \in [0, 1]$ . Έστω τώρα το υπερεπίπεδο

$$W = \{(x_1, \dots, x_{n-1}, 0) \mid x_i \in \mathbb{R}, i = 1, \dots, n-1\},$$

το οποίο είναι ορθογώνιο στο  $L$ . Εάν  $\mathbf{x} \in W$ ,

$$g(\mathbf{x}) \cdot g(\mathbf{e}_n) = g(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{e}_n = \mathbf{x} \cdot \mathbf{e}_n = 0,$$

άρα  $g(W) = W$ . Γενικότερα, εάν  $g(\mathbf{x}) = \mathbf{y}$ ,

$$\|\mathbf{y}\| = \|g(\mathbf{x})\| = \|\mathbf{x}\| \quad \text{και} \quad \|\mathbf{y} - y_n\mathbf{e}_n\|^2 = \|\mathbf{x} - t\mathbf{e}_n\|^2, \quad t \in [0, 1].$$

Άρα,  $y_n = x_n$ . Βάσει αυτού, θεωρούμε την  $g$  σαν απεικόνιση  $W \rightarrow W$ ,

$$g(x_1, \dots, x_n) = (y_1, \dots, y_n) \implies y_n = x_n$$

και ορίζουμε

$$g^*(x_1, \dots, x_{n-1}) = (y_1, \dots, y_{n-1}).$$

Ταυτίζουμε το  $W$  με το  $\mathbb{R}^{n-1}$  και τότε από την επαγωγική υπόθεση έχουμε

$$g^* = R_1^* \circ \dots \circ R_k^*, \quad k \leq n-1,$$

όπου οι  $R_i^*$  είναι ανακλάσεις σε υπερεπίπεδα του  $\mathbb{R}^{n-1}$ . Κάθε  $R_j^*$  έχει εξίσωση

$$R_j^*(\mathbf{x}^*) = \mathbf{x}^* - 2(\mathbf{x}^* \cdot \mathbf{a}_j)\mathbf{a}_j,$$

όπου  $\mathbf{x}^* = (x_1, \dots, x_{n-1})$ ,  $\mathbf{a}_j = (a_1, \dots, a_{n-1})$ ,  $\|\mathbf{a}_j\| = 1$ . Ορίζουμε τώρα τις ανακλάσεις  $R_j$  του  $\mathbb{R}^n$  από τις σχέσεις

$$R_j(\mathbf{x}) = \mathbf{x} - 2(\mathbf{a}_j \cdot \mathbf{x})\mathbf{a}_j, \quad \mathbf{a}_j = (a_1, \dots, a_{n-1}, 0).$$

Κάθε  $R_j$  διατηρεί την  $n$ -συντεταγμένη και έτσι οι πρώτες  $n-1$  συντεταγμένες του

$$R_1 \circ \dots \circ R_k(x_1, \dots, x_n)$$

ταυτίζονται με τις  $n-1$  πρώτες συντεταγμένες του

$$R_1^* \circ \dots \circ R_k^*(x_1, \dots, x_{n-1}).$$

Άρα,  $g = R_1 \circ \dots \circ R_k$  και συνεπώς  $f = R \circ g$ . □

**Σχόλιο.** Το Θεώρημα Ανακλάσεων μας επιτρέπει να γράψουμε

$$E(n) = \text{Isom}(\mathbb{R}^n, e_n) = E^+(n) \dot{\cup} E^-(n),$$

όπου το σύνολο  $E^+(n)$  είναι το σύνολο των ευθέων ισομετριών του  $\mathbb{R}^n$ , (δηλαδή, ισομετρίες που αναλύονται σε σύνθεση αρτίου αριθμού ανακλάσεων) και  $E^-(n)$  είναι το σύνολο των μη ευθέων ανακλάσεων (εδώ, ο αριθμός των ανακλάσεων είναι περιττός).