

9. Пројективне трансформације

Дефиниција

Нека је у пројективном простору $\mathbb{R}P^n$ дат систем хомогених координата $(x_1 : \dots : x_{n+1})$. Пресликавање σ које је у датом координатном систему дато формулама

$$\lambda X' = AX, \quad (1)$$

где је A недегенерисана, квадратна матрица реда $(n+1)$ је **пројективна трансформација** простора $\mathbb{R}P^n$.

С обзиром да тачке имају хомогене координате, као и у случају формула промене тих координата, неопходно је узети у обзир да су координате AX сразмерне са једном $(n+1)$ -торком координата тачке X' , отуд и коефицијент λ у формулама.

С обзиром да је $\det A \neq 0$ директно следи и да је σ бијективно пресликавање. При том, две пропорционалне матрице A и $kA, k \neq 0$ одређују исто пројективно пресликавање.

Уколико је са $\mu Y = QX$ дата промена хомогених координата, тада је пресликавање σ у другим координатама дато са $\nu Y' = QAQ^{-1}Y$, односно одређено је матрицом QAQ^{-1} .

Пример Пројективно пресликавање одређено јединичном матрицом E је идентичко.

Тврђење

Скуп свих пројективних трансформација простора $\mathbb{R}P^n$ је група у односу на композицију функција.

Доказ. Једноставно је проверити да важе аксиоме групе. \square

Групу пројективних трансформација n -димензионог пројективног простора $\mathbb{R}P^n$ означавамо са PGL_n . Нека су a_{ij} коефицијенти матрице A . Тада је пројективна трансформација дата следећим једначинама:

$$\begin{aligned}\lambda x'_1 &= a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1(n+1)}x_{n+1}, \\ \lambda x'_2 &= a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2(n+1)}x_{n+1}, \\ &\vdots \\ \lambda x'_n &= a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{n(n+1)}x_{n+1}, \\ \lambda x'_{n+1} &= a_{(n+1)1}x_1 + a_{(n+1)2}x_2 + \cdots + a_{(n+1)(n+1)}x_{n+1}.\end{aligned}$$

Можемо поделити првих n једначина последњом.

Ако означимо одговарајуће афине координате $\bar{x}_i = \frac{x_i}{x_{n+1}}$ добијамо формуле датог пресликавања у афиним координатама

$$\begin{aligned}\bar{x}'_1 &= \frac{a_{11}\bar{x}_1 + a_{12}\bar{x}_2 + \cdots + a_{1n}\bar{x}_n + a_{1(n+1)}}{a_{(n+1)1}\bar{x}_1 + a_{(n+1)2}\bar{x}_2 + \cdots + a_{(n+1)n}\bar{x}_n + a_{(n+1)(n+1)}}, \\ \bar{x}'_2 &= \frac{a_{21}\bar{x}_1 + a_{22}\bar{x}_2 + \cdots + a_{2n}\bar{x}_n + a_{2(n+1)}}{a_{(n+1)1}\bar{x}_1 + a_{(n+1)2}\bar{x}_2 + \cdots + a_{(n+1)n}\bar{x}_n + a_{(n+1)(n+1)}}, \\ &\vdots \\ \bar{x}'_n &= \frac{a_{n1}\bar{x}_1 + a_{n2}\bar{x}_2 + \cdots + a_{nn}\bar{x}_n + a_{n(n+1)}}{a_{(n+1)1}\bar{x}_1 + a_{(n+1)2}\bar{x}_2 + \cdots + a_{(n+1)n}\bar{x}_n + a_{(n+1)(n+1)}}.\end{aligned}$$

Приметимо да за $a_{(n+1)1} = a_{(n+1)2} = \cdots = a_{(n+1)n} = 0$ добијамо формуле афиног пресликавања. При том, тада је $a_{(n+1)(n+1)} \neq 0$, а с обзиром да сразмерне матрице одређују исто пројективно пресликавање, можемо сматрати да је $a_{(n+1)(n+1)} = 1$, односно да је

$$A = \begin{bmatrix} A_1 & B \\ 0 & 1 \end{bmatrix}. \quad (2)$$

Тада је одговарајућа афина трансформација $(\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n) \mapsto (\bar{x}'_1, \dots, \bar{x}'_n)$ дата формулама $X' = A_1 X + B$. При том, уочимо да се пројективним пресликавањем одређеним матрицом (2) бесконачно далеке тачке, где је $x_{n+1} = 0$, сликају у бесконачно далеке, $x'_{n+1} = 0$, односно да је бесконачно далека хиперраван инваријантна у овом пресликавању.

Важи и обрнуто: ако је беконечно далека хиперраван инваријантна за пресликавање σ тада је одговарајућа матрица пресликавања сразмерна матрици (2), па је и дато пресликавање, у афиним координатама, афино.

Сетимо се и да појам бесконачно далеке хиперравни зависи искључиво од одабраног система хомогених координата. У неком другом систему координата иста хиперраван је коначна, али и даље инваријантна за пресликавање σ . Зато важи следећа теорема.

Тврђење

Група пројективних трансформација пројективног простора $\mathbb{R}P^n$ код којих је дата хиперраван инваријантна изоморфна је групи афиних трансформација афиног простора \mathcal{A}^n .

Дакле, група $Aff(\mathbb{R}^n)$ је подгрупа групе PGL_n .

Теорема

Постоји јединствена пројективна трансформација простора $\mathbb{R}P^n$ која слика базне тачке у датих $(n+2)$ тачке од којих су сваких $(n+1)$ тачака у општем положају. **БД**

Сада директно следи да је једна пројективна трансформација простора $\mathbb{R}P^n$ одређена са $(n+2)$ тачке од којих су сваких $(n+1)$ у општем положају и њиховим сликама.

Приметимо да уколико важи да је $\sigma(P) = P_1$ следи да се вектор \overrightarrow{OP} линеарним пресликавањем којем одговара матрица A слика у вектор колинеаран са $\overrightarrow{OP_1}$.

Зато ако се пројективним пресликавањем σ тачке A, B, C, D сликају у A_1, B_1, C_1, D_1 , постоје вектори који одговарају овим тачкама за које важи да је $A: \vec{A} \mapsto \vec{A}_1, \vec{B} \mapsto \vec{B}_1, \vec{C} \mapsto \vec{C}_1, \vec{D} \mapsto \vec{D}_1$.

Претпоставимо да тачке C и D припадају правој AB . Тада постоје коефицијенти $\alpha, \beta, \gamma, \delta$ такви да је $\vec{C} = \alpha\vec{A} + \beta\vec{B}, \vec{D} = \gamma\vec{A} + \delta\vec{B}$.

Како је пресликавање вектора одређено матрицом A линеарно добијамо да је тада и $\vec{C}_1 = \alpha\vec{A}_1 + \beta\vec{B}_1, \vec{D}_1 = \gamma\vec{A}_1 + \delta\vec{B}_1$. Тада, очигледно, тачке C_1, D_1 припадају правој A_1B_1 . Добијамо и да важи следећа теорема.

Теорема

а) Пројективна трансформација слика праве у праве, k -димензионе пројективне потпросторе у k -димензионе пројективне потпросторе.

б) Ако су A_1, B_1, C_1, D_1 слике тачака A, B, C, D у пројективној трансформацији, тада је $(A, B; C, D) = (A_1, B_1; C_1, D_1)$.

Нека је пројективна трансформација σ дата формулама $\lambda X' = AX$.

Ако је тачка M инваријантна у овој трансформацији следи да су координате AM сразмерне са координатама тачке M , односно да су решења једначине $(A - \lambda E)X = 0$.

При том, те координате не могу бити све једнаке нули. Зато, ако је \vec{M} један од вектора који одговара тачки M , следи да је \vec{M} сопствени за линеарно пресликавање A .

Геометријски гледано, матрица A дефинише линеарно пресликавање векторског простора R^{n+1} , тачка M је инваријантна ако се вектор \vec{M} , који је колинеаран са \vec{OM} слика у вектор који је такође колинеаран са \vec{OM} , односно ако је \vec{M} сопствени вектор пресликавања.