

Sitzung der mathematisch-naturwissenschaftlichen Klasse  
vom 26. März 1981

Sonderabdruck aus dem Anzeiger der math.-naturw. Klasse der  
Österreichischen Akademie der Wissenschaften, Jahrgang 1981, Nr. 3

(Seite 24 bis 29)

Das wickl. Mitglied Walter Wunderlich übersendet eine  
von ihm selbst verfaßte kurze Mitteilung:

„Gewindekurven auf dem Torus.“

1. Als Gewindekurven werden die von S. Lie ([1], S. 230; [2], S. 161) eingeführten Raumkurven bezeichnet, deren sämtliche Tangenten einem linearen Strahlkomplex (kurz: „Gewinde“) angehören. In metrischer Auffassung kann ein solches Gewinde  $\mathfrak{G}$  als Gesamtheit der  $\infty^3$  Bahnnormalen einer Schraubung erklärt werden ([1], S. 211; [2], S. 160]). Macht man die Schraubachse zur  $z$ -Achse eines kartesischen Koordinatensystems, so hat im Fall einer Linksschraubung mit dem Parameter  $-p < 0$  der Bahntangentenvektor eines Punktes  $P(x, y, z)$  die Komponenten  $y, -x, p$ . Ist also  $P$  laufender Punkt einer (glatten) Gewindekurve  $k$ , so muß seine Fortschreitrichtung  $dx:dy:dz$  definitionsgemäß mit dem genannten Schraubtangentenvektor einen rechten Winkel bilden, was auf die kennzeichnende Pfaffsche Gleichung

$$(1.1) \quad y \, dx - x \, dy + p \, dz = 0$$

führt ([1], S. 210). Jede reelle Gewindekurve ist dann gegen die Schraub- und Gewindeachse  $x=y=0$  rechtsgewunden, abgesehen von den Stellen extremer oder stationärer  $z$ -Kote ( $dz=0$ ), für welche nämlich die Tangente die Achse rechtwinklig trifft.

Die  $\infty^1$  durch einen Punkt gehenden Gewindestrahlen  $g \in \mathfrak{G}$  bilden ein Strahlbüschel in der Bahnnormalebene  $\pi$  von  $P$ . Die eindeutige Zuordnung  $P \rightarrow \pi$  ist das bekannte, von F. A. Möbius entdeckte lineare Nullsystem, eine involutorische Korrela-

tion ([1], S. 212). Die Haupteigenschaft einer Gewindekurve besteht nun darin, daß für jeden ihrer Punkte  $P$  die Schmiegeebene mit der „Nullebene“  $\pi$  zusammenfällt.

Die bekanntesten Beispiele für Gewindekurven sind neben den algebraischen Raumkurven dritter Ordnung die Schraublinien, und zwar nicht bloß die euklidischen, sondern nach K. Strubecker [3] auch die nichteuklidischen im projektiven Modell, darunter speziell die Kugeloxodromen. Aufgrund des projektiven Charakters der Nullkorrelation geht eine Gewindekurve durch eine beliebige projektive Transformation wieder in eine Gewindekurve über ([1], S. 220).

2. Die Frage nach Gewindekurven, die auf einer vorgegebenen Trägerfläche  $\Phi$  verlaufen, verlangt die Integration einer gewöhnlichen Differentialgleichung erster Ordnung. In jedem Punkt  $P \in \Phi$  gibt es nämlich im allgemeinen nur eine einzige, einem vorgelegten Gewinde  $\mathfrak{G}$  angehörende Flächentangente; sie ist der Schnitt der Nullebene  $\pi$  mit der Tangentialebene  $\tau$ . Eine Ausnahme tritt allenfalls nur in solchen (vereinzelten) Stellen der Fläche auf, wo  $\pi = \tau$ .

Bemerkenswert sind u. a. die auf regulären Quadriken verlaufenden Gewindekurven, die bei K. Strubecker als nicht-euklidische Schraublinien auftreten [3].

Liegt nun als Trägerfläche eine beliebige, mit dem Gewinde  $\mathfrak{G}$  koaxiale Drehfläche  $\Phi$  vor, so kann diese angesetzt werden durch

$$(2.1) \quad x = r(v) \cos u, \quad y = r(v) \sin u, \quad z = z(v).$$

Unter der Annahme stetig differenzierbarer Funktionen  $r(v)$  und  $z(v)$  nimmt dann die Gleichung (1.1) die Gestalt

$$(2.2) \quad r^2 du - p dz = 0$$

an und liefert die Lösung

$$(2.3) \quad u = p \int \frac{dz}{r^2} + C.$$

Wie zu erwarten, bilden die  $\infty^1$  auf der Drehfläche verlaufenden Kurven des Gewindes  $\mathfrak{G}$  eine Drehschar. Überdies ist zu erkennen, daß diese Gewindekurven durch die axiale Winkelzerrung  $\bar{u} = mu$

mit  $m = \text{const} \neq 0$  [3,4] in neue, derselben Trägerfläche  $\Phi$  angehörende Kurven eines anderen koaxialen Gewindes mit dem Parameter  $\bar{p} = mp$  übergehen, obwohl die ausgeübte Transformation keine projektive ist.

3. Ist im besonderen die Drehfläche  $\Phi$  ein Torus, festgelegt durch den Mittenkreisradius  $a$  und den Meridiankreisradius  $b$ , so liegt der Ansatz  $r = a + b \cos v$ ,  $z = b \sin v$  nahe. Günstiger sind jedoch die von vornherein auf die verschiedenen, für gewöhnlich als Ring-, Spindel- und Dorn-torus bezeichneten Typen abgestimmten Ansätze, die sich schon bei den Torusloxodromen [5] bewährt haben.

Im Falle des Ringtorus ( $a > b > 0$ ) verwende man die Darstellung

$$(3.1) \quad r = \frac{c^2}{a - b \cos v}, \quad z = \frac{bc \sin v}{a - b \cos v}, \quad \text{mit } c^2 = a^2 - b^2.$$

$c$  bedeutet dabei den Radius des allen Orthogonalkugeln von  $\Phi$  gemeinsamen Kreises in der Ebene  $z=0$ , und  $v$  den Schnittwinkel dieser Ebene mit der den Parallelkreis  $\dot{v} = \text{const}$  enthaltenden Orthogonalkugel. Über das Integral (2.3) gelangt man so zu den auf  $\Phi$  verlaufenden Gewindekurven mit

$$(3.2) \quad u = \frac{bp}{c^3} (a \sin v - bv) + C.$$

Sie sind stets transzendent, auch wenn sie geschlossen ausfallen, was für rationale Werte von  $abp/c^3$  und  $b^2 p/c^3$  eintritt (und rationales  $a/b$  bedingt). Abb. 1 zeigt den Grundriß einer solchen geschlossenen Gewindekurve für die Annahme  $a=2$ ,  $b=1$ ,  $c=p=\sqrt{3}$ . Die zu anderen koaxialen Gewinden gehörigen Kurven auf demselben Torus gehen durch axiale Winkelzerrung daraus hervor.

Die im Grundriß sichtbaren Wendepunkte sind keine scheinbaren, weil die Schmiege- und Nullebene eines eigentlichen Gewindekurvenpunktes nicht zur Gewindeachse parallel sein kann. Es handelt sich vielmehr um Wendepunkte der Gewindekurve  $k$  selbst. An solchen Stellen ist die Tangente von  $k$  Schmiegetangente der Fläche  $\Phi$  und berührt daher daselbst eine Schmiegeinie

$a=2, b=1$   
 $p=c=\sqrt{3}$   
 $(C=0)$

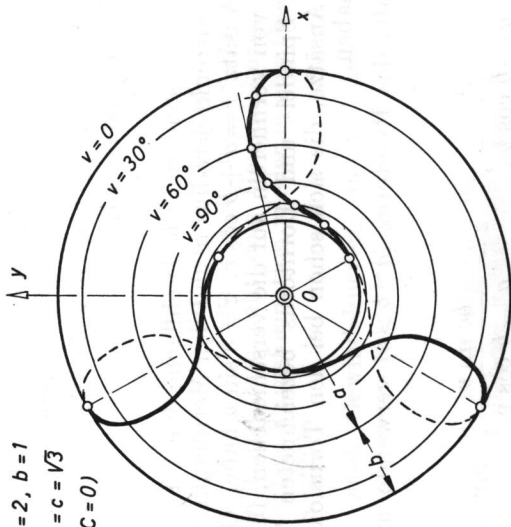


Abb. 1. Geschlossene Gewindekurve auf einem Ringtorus.

von  $\Phi$ . Die Differentialgleichung der Schmieglinien einer beliebigen Drehfläche (2.1) lautet, wie man über die zweite Grundform der Flächentheorie feststellt:

$$(3.3) \quad u'^2 = \frac{r'z' - r'z''}{r^2 z'^2} = \frac{z'}{r} \left( \frac{r'}{z'} \right)';$$

hierbei deutet der Akzent die Ableitung nach  $v$  an. Im Falle des Torus (3.1) lautet diese Gleichung

$$(3.4) \quad u'^2 = \frac{b}{b - a \cos v}.$$

Berührung der Gewindekurve  $k$  (3.2) mit einer Schmieglinie (3.4) findet daher auf den durch

$$(3.5) \quad (b - a \cos v)^3 = c^6 / bp^2$$

bestimmten Parallelkreisen  $v = \text{const}$  statt. Ihr Radius beträgt

$$(3.6) \quad r = \frac{a}{1 + \alpha} \quad \text{mit } \alpha^2 = (b/p)^2.$$

Reell sind diese Wendepunkte nur dann vorhanden, wenn  $bp^2 \geq (a-b)^2$ . Bei der Annahme für Abb. 1 etwa findet man:  $v = 122,7^\circ$  und  $r = 1,181$ .

In der durch

$$(3.7) \quad \xi = cu, \quad \eta = bv$$

vermittelten konformen Abbildung des Ringtorus  $\Phi$  (3.1) auf die  $\xi\eta$ -Ebene — in der die Torusloxodromen gerade erscheinen ([4], [5]) — bilden sich die Gewindekurven (3.2) auf affin verzerrte Sinuslinien ab.

4. Im Falle eines Spindelorus ( $b > a > 0$ ) ist der Ansatz (3.1) durch

$$(4.1) \quad r = \frac{c^2}{a + b \operatorname{ch} v}, \quad z = \frac{bc \operatorname{sh} v}{a + b \operatorname{ch} v} \quad \text{mit } c^2 = b^2 - a^2$$

zu ersetzen. Die Gewindekurven auf dem inneren (spindelförmigen) Mantel werden dann durch

$$(4.2) \quad u = \frac{bp}{c^3} (a \operatorname{sh} v + bv) + C$$

erfaßt. Für den äußeren (apfelförmigen) Torusmantel ist bloß das Vorzeichen von  $b$  umzukehren. Auf beiden Mänteln streben die Gewindekurven mit  $v \rightarrow \pm \infty$  in immer enger werdenden Windungen den beiden reellen Knotenpunkten  $(0, 0, \pm c)$  zu.

Im Grenzfall  $a=0$ , der durch  $b=c=1$  normiert werden mag, verschmelzen die beiden Torusmäntel zur Einheitskugel

$$(4.3) \quad r = 1/\operatorname{ch} v, \quad z = \operatorname{th} v,$$

und man gelangt zu den Kugelloxodromen  $u = pv + C$  (Schraublinien des hyperbolischen Raumes [3]). In der konformen Abbildung  $\xi = u, \eta = v$  (Mercator-Projektion) erscheinen diese „Wege konstanten Kurses“ als parallele Geraden.

5. Im Übergangsfall des Dornorus, der durch  $a=b=1/2$  normiert werden soll, ist der Ansatz

$$(5.1) \quad r = \frac{1}{1 + v^2}, \quad z = \frac{v}{1 + v^2}$$

zu verwenden. Die Gewindekurven sind dann beschrieben durch

$$(5.2) \quad u = p \left( v - \frac{1}{3} v^3 \right) + C.$$

Ihre Wendepunkte werden erhalten mit

$$(5.3) \quad p^2 (v^2 - 1)^3 = 2.$$

In der konformen Abbildung  $\xi = u$ ,  $\eta = v$  — die als Abwicklung des aus dem Torus durch Inversion an der Einheitskugel gewonnenen Drehzylinders gedeutet werden kann — erscheinen die Gewindekurven als kubische Parabeln.

#### Literatur

- [1] Lie, S. und Scheffers, G.: Geometrie der Berührungstransformationen. Teubner, Leipzig 1896.
- [2] Müller, E. und Krames, J.: Konstruktive Behandlung der Regelflächen (Vorl. über Darst. Geometrie, Bd. III), Deuticke, Leipzig/Wien 1931.
- [3] Strubecker, K.: Über die Schraubungen des elliptischen Raumes. Sb. Akad. Wiss. Wien 139 (1930), 421—450. — Über nichteuklidische Schraubungen. Monatsh. Math. Phys. 38 (1931), 63—84.
- [4] Strubecker, K.: Zur sphärischen Raumgeometrie. Monatsh. Math. Phys. 38 (1931), 275—290.
- [5] Wunderlich, W.: Über die Torusloxodromen. Monatsh. Math. 56 (1952), 313—334.