

UN EXEMPLU DE GRUP TERNAR DEFINIT PE PUNCTELE UNEI HIPERBOLE

Anca MIHIȘ MOYS *

În lucrările [1], [2] și [3] se definesc structuri algebrice pe punctele unei parabole și ale unei elipse. Pornind de la aceste rezultate, în cele ce urmează, vom defini analog o operație ternară pe mulțimea punctelor unei hiperbole, conferindu-i acestei mulțimi o structură de grup ternar, respectiv grup.

În felul acesta, rezultatele din lucrările anterioare pot fi generalizate pe mulțimea punctelor oricărei conice nedegenerate.

Fie \mathcal{H} mulțimea punctelor unei hiperbole. Definim pe \mathcal{H} operația ternară $\circ: \mathcal{H}^3 \rightarrow \mathcal{H}$ astfel:

1) Dacă $M_1, M_2, M_3 \in \mathcal{H}$ sunt distincte și tangenta în M_2 la hiperbolă nu este paralelă cu dreapta M_1M_3 , atunci $(M_1, M_2, M_3) \circ = M$ unde M este punctul în care paralela dusă prin M_2 la M_1M_3 taie hiperbola;

2) Dacă $M_1, M_2, M_3 \in \mathcal{H}$ și tangenta în M_2 la hiperbolă este paralelă cu M_1M_3 , atunci $(M_1, M_2, M_3) \circ = M_2$;

* Lucrare prezentată la Sesiunea Științifică a Studenților, aprilie 1995, Universitatea Baia Mare, sub îndrumarea conf.dr. Pop S. Maria

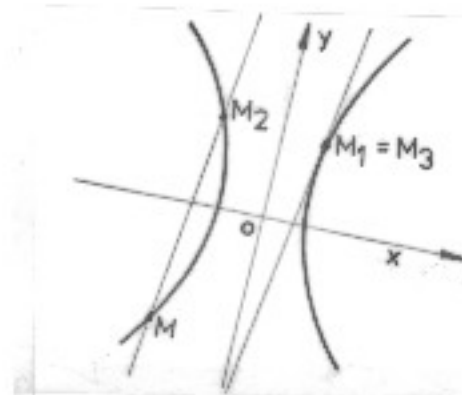
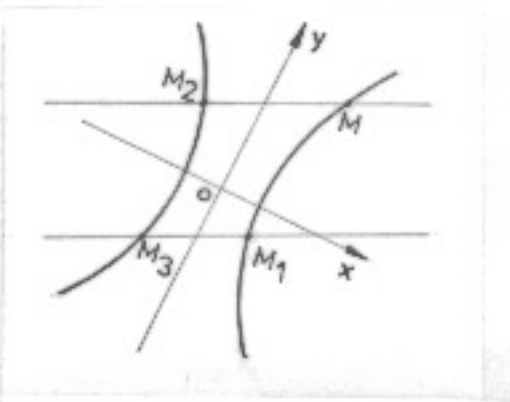
3) Dacă $M_1 = M_3 \neq M_2$ atunci $(M_1, M_2, M_1)_* = M_4$ unde M_4 este punctul în care paralela dusă prin M_2 la tangenta în M_1 la hiperbolă reține hiperbola;

4) Dacă $M_1 = M_3 \neq M_2$ și tangentele în M_1 și M_2 sunt paralele, atunci $(M_1, M_2, M_1)_* = M_2$.

5) Dacă $M_1 = M_2 \neq M_3$ atunci $(M_1, M_1, M_3)_* = M_3$.

6) Dacă $M_1 \neq M_2 = M_3$, atunci $(M_1, M_2, M_2)_* = M_1$.

7) Dacă $M_1 = M_2 = M_3$, atunci $(M_1, M_1, M_1)_* = M_1$.



Teoremă. (\mathcal{H}, \circ) este un grup ternar semicomutativ, cu toate elementele idempotente, fără unitate, izomorf cu grupul ternar $(\mathbb{R}, *)$ unde $*: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, (t_1, t_2, t_3)_* = t_1 - t_2 + t_3$.

Demonstrație. Raportând \mathcal{H} la un reper determinat de focarele F_1 și F_2 (axa OX) și mediatoarea segmentului F_1F_2 (axa OY) se poate defini hiperbola analitic, astfel:

$$H = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid \frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1 \right\}$$

În cele ce urmează folosim ecuațiile parametrice ale

hiperbolei:

$$\begin{cases} x = a \operatorname{ch} t \\ y = b \operatorname{sh} t, t \in \mathbb{R} \end{cases}$$

Pe mulțimea $\mathcal{H} = \{M(x, y) \in \mathbb{R}^2, x = a \operatorname{ch} t, y = b \operatorname{sh} t; t \in \mathbb{R}\}$ definim operația "o" ca și mai sus: $(M_1, M_2, M_3) = M$ unde $M_i(a \operatorname{ch} t_i, b \operatorname{sh} t_i), i = 1, 2, 3$; $M(a \operatorname{ch} t, b \operatorname{sh} t)$.

Pentru determinarea lui t tratăm următoarele cazuri:

1) Cazul $M_1 \neq M_3$, deci $t_1 \neq t_3$.

Dreptele M_1M_3 și M_2M sunt paralele dacă și numai dacă $m_{M_1M_3} = m_{M_2M}$. Deoarece pentru $t_3 + t_1 \neq 0$ avem

$$m_{M_1M_3} = \frac{y_3 - y_1}{x_3 - x_1} = \frac{b(\operatorname{sh} t_3 - \operatorname{sh} t_1)}{a(\operatorname{ch} t_3 - \operatorname{ch} t_1)} = \frac{b \cdot 2 \operatorname{sh} \frac{t_3 - t_1}{2} \operatorname{ch} \frac{t_3 + t_1}{2}}{a \cdot 2 \operatorname{sh} \frac{t_3 - t_1}{2} \operatorname{sh} \frac{t_3 + t_1}{2}} = \frac{b}{a} \operatorname{cth} \frac{t_3 + t_1}{2}$$

și coeficientul unghiular al dreptei M_2M este $m_{M_2M} = \frac{b}{a} \operatorname{ch} t \frac{t + t_2}{2}$, din

paralelismul dreptelor M_1M_3 și MM_2 avem $\operatorname{cth} \frac{t_3 + t_1}{2} = \operatorname{cth} \frac{t + t_2}{2}$.

Cum funcția $\operatorname{cth}: \mathbb{R}^* \rightarrow \mathbb{R}^*$ este bijectivă, rezultă $t = t_1 - t_2 + t_3$.

Observație. Dacă M_3 este simetric cu M_1 față de axa OX , adică $t_1 + t_3 = 0$, atunci $M_1M_3 \parallel OY$. Ecuația dreptei M_2M_1 este $x = a \operatorname{ch} t_1$ iar paralela dusă prin M_2 la ea are ecuația $x = a \operatorname{ch} t_2$. Această dreaptă taie hiperbola în punctul M :

$$\frac{a^2 \operatorname{ch}^2 t_2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1 \rightarrow y^2 = b^2 (\operatorname{ch}^2 t_2 - 1) \text{ deci } y = \pm b \operatorname{sh} t_2,$$

unde $y = b \operatorname{sh} t_2$ corespunde punctului M_2 iar $y = b \operatorname{sh}(-t_2)$ corespunde punctului $M = (M_1, M_2, M_3)$. Punctul $M(a \operatorname{ch}(-t_2), b \operatorname{sh}(-t_2))$ este simetricul lui M_2 fata de axa OX .

Deoarece $t_1 = -t_3$, putem scrie și în acest caz $t = -t_2 = t_1 - t_2 + t_3$.

2) Cazul $M_1 = M_3$ ($t_1 = t_3$)

Dreptele MM_2 și tangenta la hiperbolă în M_1 , notată pe scurt $tg M_1$, sunt paralele dacă și numai dacă au același coeficient unghiular

$$m_{MM_2} = m_{tgM_1} .$$

$$\text{Deoarece} \quad m_{tgM_1} = \frac{y'(t_1)}{x'(t_1)} = \frac{bcht_1}{ash t_1} = \frac{b}{a} ch t_1,$$

și

$$m_{MM_2} = \frac{b}{a} cth \frac{t+t_2}{2} \quad \text{obținem} \quad cth t_1 = cth \frac{t+t_2}{2} \quad \text{de unde rezultă}$$

$$t = 2t_1 - t_2 = t_1 - t_2 + t_1 \quad \text{căci} \quad t_1 = t_1 .$$

Analog, în toate celelalte situații, se deduce $t = t_1 - t_2 + t_3$.

Prin urmare putem uniformiza definiția punctului obținut ca rezultat al operației ternare (M_1, M_2, M_3) , ca fiind

$$M(a ch(t_1 - t_2 + t_3), b sh(t_1 - t_2 + t_3)) .$$

Se verifică ușor că $(\mathbb{R}, *)$ este un grup ternar semicomutativ, cu toate elementele idempotente, fără unitate.

Aplicația $f: \mathcal{H} \rightarrow \mathbb{R}$, $f(M) = t$ care asociază fiecărui punct $M(a ch t, b sh t)$ al hiperbolei numărul real t este o bijecție.

Mai mult, conform celor mai înainte demonstrate, avem:

$f((M_1, M_2, M_3)_*) = t_1 - t_2 + t_3 = (f(M_1), f(M_2), f(M_3))$, ceea ce ne arată că perechea (\mathcal{H}, \circ) este de asemenea un grup ternar semicomutativ, fără unitate, cu toate elementele idempotente.

Consecința 1. Grupul ternar (\mathcal{H}, \circ) este izomorf cu grupul ternar (U, \odot) al numerelor complexe de modul 1, unde operația $\odot: U^3 \rightarrow U$ se definește:

$$(z_1, z_2, z_3)_{\odot} = \frac{z_1 \cdot z_3}{z_2}, \quad (\forall z_1, z_2, z_3 \in U) .$$

Demonstrație. Aplicația $f: U \rightarrow \mathbb{R}$; $f(z) = \arg z$ este bijectivă și

$$f((z_1, z_2, z_3)_*) = f\left(\frac{z_1 \cdot z_3}{z_2}\right) = \arg \frac{z_1 \cdot z_3}{z_2} = \arg z_1 - \arg z_2 + \arg z_3 =$$

$$= f(z_1) - f(z_2) + f(z_3) = (f(z_1), f(z_2), f(z_3))_*, \text{ deci } (U, \circ) \cong (\mathbb{R}, +) \text{ și conform}$$

teoremei precedente avem $(U, \circ) \cong (\mathbb{H}, \circ)$.

Dacă fixăm punctul M_2 în punctul $A(a, 0)$, atunci operația binară $(\otimes): \mathbb{H}^2 \rightarrow \mathbb{H}$, $M_1 \otimes M_3 = (M_1, A, M_3)$, definește pe mulțimea punctelor hiperbolei un grup abelian cu unitatea în A , izomorf cu grupul aditiv al numerelor reale care la rândul lui este izomorf cu grupul multiplicativ al numerelor complexe de modul 1.

Consecința 2. Dacă pe mulțimea punctelor unei hiperbole \mathcal{H} definim operația binară $\otimes: \mathbb{H}^2 \rightarrow \mathbb{H}$:

$$M_1 \otimes M_2 = \begin{cases} \text{punctul în care paralela prin vârful } A \text{ al hiperbolei la} \\ M_1 M_2, \text{ (pentru } M_1 \neq M_2) \text{ respectiv la tangenta în } M_1 \text{ la } \mathcal{H} \\ \text{(pentru } M_1 = M_2) \text{ reține hiperbola;} \\ A, \text{ dacă } M_2 \text{ este simetricul lui } M_1 \text{ față de axa focarelor} \\ \text{sau } M_1 = M_2 = A, \end{cases}$$

atunci (\mathcal{H}, \otimes) este un grup abelian cu unitatea A și inversul fiecărui punct simetricul lui față de axa hiperbolei.

BIBLIOGRAFIE

- [1] POP S. Maria, Structuri algebrice ternare definite pe punctele unei parabole, vol. II (1992-1993), pag. 25-40
- [2] POP S. Maria, Structuri algebrice definite pe punctele unei parabole, Gazeta Matematică nr. 8/1985
- [3] POP S. Maria, Un exemplu de grup ternar definit pe punctele unei elipse, Lucrările Seminarului de Creativitate Matematică, vol. III (1993-1994)

AN EXAMPLE OF TERNARY GROUP DEFINED ON THE POINTS OF A HYPERBOLE

ABSTRACT. Let \mathcal{H} be the points set of a hyperbole and $\circ: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$ a ternary operation defined as follows:

-If $M_1 \neq M_2 \neq M_3$, then $(M_1, M_2, M_3)_\circ$ is the point in which the parallel of M_1M_3 (or of the tangent to \mathcal{H} in M_1 , if $M_1=M_3$) through M_2 intersects again the hyperbole;

-If the tangent to \mathcal{H} in M_2 is parallel to M_1M_3 , then $(M_1, M_2, M_3)_\circ = M_2$.

-If $M_1=M_2$, then $(M_1, M_1, M_3)_\circ = (M_3, M_1, M_1)_\circ = M_3$.

(\mathcal{H}, \circ) is an semicommutative ternary group isomorphic to the

3-group (U, \circ) , where $U = \{z \in \mathbb{C}; |z|=1\}$; $\circ: U^3 \rightarrow U$; $(z_1, z_2, z_3)_\circ = \frac{z_1 z_3}{z_2}$ and

to the 3-group $(\mathbb{R}, *)$; $*: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$; $(t_1, t_2, t_3)_* = t_1 - t_2 + t_3$.

Universitatea din Baia Mare
Str. Victoriei nr.76, 4800 Baia Mare
ROMÂNIA