

# 射影平面六講 — 第四講

王九達

令  $E_0, E_1, I, X$  為  $\mathbb{P}$  中的直線  $l$  的相異的四點。如上一講的最後，在  $l$  上建立射影座標系  $(E_0, E_1, I)$  並設  $X$  的射影座標向量為  $\zeta = (\zeta_0, \zeta_1)$ 。我們稱實數  $\zeta_1/\zeta_0$  為四點  $E_0, E_1, I, X$  的叉比 (cross ratio)，以符號  $R_X(E_0, E_1, I, X)$  表之。換言之，若選擇  $E_0, E_1, I, X$  的齊次座標向量  $\varepsilon_0, \varepsilon_1, \iota, \xi$  及實數  $\chi$ ，使

$$\iota = \varepsilon_0 + \varepsilon_1, \quad \xi = \varepsilon_0 + \chi\varepsilon_1,$$

則該四點的叉比  $R_X(E_0, E_1, I, X)$  可以定義為實數  $\chi$ 。

我們現在在  $l$  上取和  $E_0, E_1$  及  $I$  都相異的四點  $X_1, X_2, X_3, X_4$ 。假定

$$R_X(E_0, E_1, I, X_i) = \chi_i, \quad i = 1, 2, 3, 4.$$

我們想利用  $\chi_i$  將  $R_X(X_1, X_2, X_3, X_4)$  表示出來。令

$$\eta_1 = \varepsilon_0 + \chi_1\varepsilon_1, \quad \eta_2 = \varepsilon_0 + \chi_2\varepsilon_1,$$

$$\xi_3 = \varepsilon_0 + \chi_3\varepsilon_1, \quad \xi_4 = \varepsilon_0 + \chi_4\varepsilon_1,$$

則  $\eta_1, \eta_2, \xi_3, \xi_4$  是  $X_1, X_2, X_3, X_4$  的齊次座標向量。遂得到

$$\varepsilon_1 = \frac{1}{\chi_1 - \chi_2}(\eta_1 - \eta_2)$$

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1 + \frac{1}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2, \\ \varepsilon_0 &= \eta_1 - \frac{\chi_1}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1 - \frac{\chi_1}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2 \\ &= -\frac{\chi_2}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1 - \frac{\chi_1}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2, \\ \xi_3 &= -\frac{\chi_2}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1 - \frac{\chi_1}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2 \\ &\quad + \frac{\chi_3}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1 + \frac{\chi_3}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2 \\ &= \frac{\chi_3 - \chi_2}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1 + \frac{\chi_3 - \chi_1}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2. \end{aligned}$$

所以如果我們令

$$\xi_1 = \frac{\chi_3 - \chi_2}{\chi_1 - \chi_2}\eta_1, \quad \xi_2 = \frac{\chi_3 - \chi_1}{\chi_2 - \chi_1}\eta_2,$$

便會有  $\xi_3 = \xi_1 + \xi_2$ 。而此時

$$\begin{aligned} \xi_4 &= \varepsilon_0 + \chi_4\varepsilon_1 \\ &= \left(-\frac{\chi_2}{\chi_3 - \chi_2}\xi_1 - \frac{\chi_1}{\chi_3 - \chi_1}\xi_2\right) \\ &\quad + \chi_4\left(\frac{1}{\chi_3 - \chi_2}\xi_1 + \frac{1}{\chi_3 - \chi_1}\xi_2\right) \\ &= \frac{\chi_4 - \chi_2}{\chi_3 - \chi_2}\xi_1 + \frac{\chi_4 - \chi_1}{\chi_3 - \chi_1}\xi_2. \end{aligned}$$

於是我們得到了

$$\begin{aligned} R_X(X_1, X_2, X_3, X_4) & \quad (1) \\ &= \frac{\chi_4 - \chi_1}{\chi_3 - \chi_1} \bigg/ \frac{\chi_4 - \chi_2}{\chi_3 - \chi_2} = \frac{\chi_3 - \chi_2}{\chi_3 - \chi_1} \bigg/ \frac{\chi_4 - \chi_2}{\chi_4 - \chi_1}. \end{aligned}$$

有了這個公式以後，我們可以利用極限把它推廣，不再要求四點互異，也不再要求四點都和  $E_0, E_1, I$  相異了。

令  $A, B, C, D$  為  $x$  軸上的四個實數。再令  $F$  為  $x$  軸上的無限遠點。則

$$\begin{aligned} \mathcal{R}(0, F, 1, A) &= A, & \mathcal{R}(0, F, 1, B) &= B, \\ \mathcal{R}(0, F, 1, C) &= C, & \mathcal{R}(0, F, 1, D) &= D. \end{aligned}$$

因此

$$\begin{aligned} \mathcal{R}(A, B, C, D) &= \frac{C - B}{C - A} / \frac{D - B}{D - A} \\ &= \frac{\overline{BC}/\overline{AC}}{\overline{BD}/\overline{AD}}. \end{aligned}$$

這說明在實軸上叉比可以用有向距離表示。

定理：設  $\mathcal{R}(X_1, X_2, X_3, X_4) = \kappa$ 。則

$$\begin{aligned} \mathcal{R}(X_1, X_2, X_3, X_4) &= \mathcal{R}(X_2, X_1, X_4, X_3) \\ &= \mathcal{R}(X_3, X_4, X_1, X_2) \\ &= \mathcal{R}(X_4, X_3, X_2, X_1) \\ &= \kappa, \\ \mathcal{R}(X_1, X_2, X_4, X_3) &= \mathcal{R}(X_2, X_1, X_3, X_4) \\ &= \mathcal{R}(X_4, X_3, X_1, X_2) \\ &= \mathcal{R}(X_3, X_4, X_2, X_1) \\ &= \frac{1}{\kappa}, \\ \mathcal{R}(X_1, X_3, X_2, X_4) &= \mathcal{R}(X_3, X_1, X_4, X_2) \\ &= \mathcal{R}(X_2, X_4, X_1, X_3) \\ &= \mathcal{R}(X_4, X_2, X_3, X_1) \\ &= \frac{\kappa}{\kappa - 1}, \\ \mathcal{R}(X_1, X_3, X_4, X_2) &= \mathcal{R}(X_3, X_1, X_2, X_4) \\ &= \mathcal{R}(X_4, X_2, X_1, X_3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \mathcal{R}(X_2, X_4, X_3, X_1) \\ &= \frac{\kappa - 1}{\kappa}, \\ \mathcal{R}(X_1, X_4, X_2, X_3) &= \mathcal{R}(X_4, X_1, X_3, X_2) \\ &= \mathcal{R}(X_2, X_3, X_1, X_4) \\ &= \mathcal{R}(X_3, X_2, X_4, X_1) \\ &= \frac{1}{1 - \kappa}, \\ \mathcal{R}(X_1, X_4, X_3, X_2) &= \mathcal{R}(X_4, X_1, X_2, X_3) \\ &= \mathcal{R}(X_3, X_2, X_1, X_4) \\ &= \mathcal{R}(X_2, X_3, X_4, X_1) \\ &= 1 - \kappa. \end{aligned}$$

這些結果都可以從 (1) 式推出。關於  $\kappa$  和關於  $\frac{1}{\kappa}$  的公式都很直接。如果我們有了關於  $1 - \kappa$  的公式，則其餘的公式都可以從這些公式推出來了。所以我們只須證明關於  $1 - \kappa$  的公式。其實關於  $1 - \kappa$  的公式中，我們只須證明

$$\mathcal{R}(X_1, X_4, X_3, X_2) = 1 - \kappa$$

就可以了。此式的證法如下：

$$\begin{aligned} &\mathcal{R}(X_1, X_4, X_3, X_2) + \kappa \\ &= \frac{(\chi_2 - \chi_1)(\chi_3 - \chi_4)}{(\chi_3 - \chi_1)(\chi_2 - \chi_4)} + \frac{(\chi_4 - \chi_1)(\chi_3 - \chi_2)}{(\chi_3 - \chi_1)(\chi_4 - \chi_2)} \\ &= \frac{-\chi_2\chi_3 + \chi_1\chi_3 + \chi_2\chi_4 - \chi_1\chi_4}{(\chi_3 - \chi_1)(\chi_4 - \chi_2)} \\ &\quad + \frac{\chi_3\chi_4 - \chi_1\chi_3 - \chi_2\chi_4 + \chi_1\chi_2}{(\chi_3 - \chi_1)(\chi_4 - \chi_2)} \\ &= \frac{\chi_3\chi_4 + \chi_1\chi_2 - \chi_2\chi_3 + \chi_1\chi_4}{(\chi_3 - \chi_1)(\chi_4 - \chi_2)} = 1 \end{aligned}$$

現在我們想把叉比的觀念對偶化。設  $e_0, e_1$  和  $i$  為  $\mathbb{P}$  中共點的三條直線，並假定它們兩兩相異。選擇  $e_0, e_1, i$  的齊次座標向量  $\varepsilon_0, \varepsilon_1$  and  $\iota$  使  $\iota = \varepsilon_0 + \varepsilon_1$ 。令  $l$  為和這三條直線共點的另一條直線。我們可

以把它的齊次座標向量寫成  $\lambda_0\varepsilon_0 + \lambda_1\varepsilon_1$  之形。則  $e_0, e_1, i, l$  四線的叉比 (cross ratio)  $R(e_0, e_1, i, l)$  的定義為  $\lambda_1/\lambda_0$ 。對共點的任意四條直線的叉比，我們也有一個類似公式 (1) 的公式。

對共點四直線的叉比，當四線重新排列時，也有類似上定理的結果，讀者不難自行寫出。

定理：設  $X_1, X_2, X_3, X_4$  為共線的四點， $X$  為線外的一點。以  $l_1, l_2, l_3$  和  $l_4$  分別表示直線  $XX_1, XX_2, XX_3$  和  $XX_4$ 。則

$$R(X_1, X_2, X_3, X_4) = R(l_1, l_2, l_3, l_4). \quad (2)$$

證明：設  $\chi = R(X_1, X_2, X_3, X_4)$ 。選擇  $X_1, X_2, X_3$  及  $X_4$  的齊次座標向量  $\xi_1, \xi_2, \xi_3, \xi_4$ ，使

$$\xi_3 = \xi_1 + \xi_2, \quad \xi_4 = \xi_1 + \chi\xi_2, \quad (3)$$

令  $X$  的座標向量為  $\xi$ 。則  $\xi$  和 (3) 式的外積為

$$\begin{aligned} \xi \times \xi_3 &= \xi \times \xi_1 + \xi \times \xi_2, \\ \xi \times \xi_4 &= \xi \times \xi_1 + \xi \times \chi\xi_2. \end{aligned}$$

但  $\xi \times \xi_i$  是  $l_i$  的線齊次座標向量。故得  $\chi = R(l_1, l_2, l_3, l_4)$ 。

本定理的對偶定理便是它本身。

設  $l_1$  和  $l_2$  為二直線， $O$  為二線以外之一點。我們定義從  $l_1$  到  $l_2$  的對應如下：對  $l_1$  上的一點  $X$ ，取連線  $OX$  和  $l_2$  的交點和它對應。這對應叫從  $l_1$  到  $l_2$  的一個透視 (對應) (perspectivity)， $O$  叫這透視的透視中心 (center of perspectivity)。

系：叉比在透視對應下不變。

—本文作者為國立中央大學數學系退休教授—