

صور مختلفه هندسه

«هندسه ويل»

نوشته :

م . ه . شفیعیها

دانشیار دانشکده فنی

در سالهای اخیر در برخی از کشورهای غربی گرایشی به تدریس هندسه در سالهای آخر دبیرستان، براساس روش «اصل موضوعی»^(۱) و **ویل** پدید آمده است. در ایران هم (تا آنجا که نگارنده اطلاع دارد) چندی قبل گروهی از دبیران ریاضی به تبعیت از این فکر، ضمن خواستن نظرات افراد صاحب نظر، عقیده آنان را در باب تدریس هندسه براساس این روش جویا شده بودند. مقاله حاضر در این زمینه تهیه شده و میتواند به عنوان اظهار نظری در این امر بشمار آید.

۱- مقدمه - علوم ریاضی به دو صورت ممکن است پی ریزی شود: یا براساس امثله عینی و تجربی، یعنی براساس واقعیت فیزیکی که در اینحال ریاضی به صورت یک علم تجربی عرضه میشود. و یا ممکن است در مراحل اولیه عده محدودی از خواص مبنا که از تجربه ملهم شده اند به عنوان پایه و اصل انتخاب گردد و از این خواص، تنها با اتکاء بر قواعد منطقی **محض** خواص تازه ای استخراج شود. بدیهی است که در این صورت ریاضیات به صورت یک علم استنتاجی درمی آید که دیگر به تجربه متکی نبوده، بلکه صرفاً براساس استدلال منطقی بنا شده است.

از زمان پیدایش هندسه (در حدود ۳۰۰ سال قبل از میلاد مسیح) تا زمان **هیلبرت**، هندسه کم و بیش، تا حدی به صورت اول وجود داشته است. در حدود سال ۱۹۰۰ **هیلبرت** کتاب خود را به نام **مبانی هندسه**: (Grundlager der Geometrie) انتشار میدهد و هندسه را بدون توسل به شواهد و

تجربه، صرفاً به انکاء منطق بنا می‌نهد، که تطابق نتایج تئوری او با واقعیت دلیل گویائی بردرستی بنای او میشود. در این پی‌ریزی، هیلبرت کاری به ماهیت عناصری که او آنها را **نقطه** و **خط** و **صفحه** می‌نامد ندارد، یعنی ماهیت این عناصر نقش چندانی در این علم بازی نمی‌کند. بلکه تنها عامل مهم نسبت موجود بین این عناصر است. مثلاً می‌دانیم که ساختمان گروهها با یک طرح ریزی قبلی در قالبی خاص صورت می‌گیرد و چگونگی عناصر آنها خواه از مسئله عددی و خواه از تبدیلات هندسی ناشی شده باشد هیچگونه تأثیری در مفهوم آنها ندارد. برای طرح ریزی **نمادهائی**^(۱) را که معنای دقیقی دارند انتخاب میکنند و موارد استعمال آنها را بوسیله مفروضاتی به نام **اصول موضوعه** (آکسیوم) دقیقاً معین می‌سازند. این مفروضات پایه «اصل موضوعی» علوم بشمار می‌رود. مثلاً چنانچه می‌دانیم جبر مجموعه‌ها را براساس و اصل «موضوعه» یعنی حقایقی که هنگام طرح ریزی در طرح پیش‌بینی شده‌اند، بنا نهاده و بسط می‌دهند.

استدلال منطقی براساس اصول موضوعه ما را به خواص تازه‌ای که قضایا نام دارند هدایت مینماید. هر خاصیتی که جزو یکی از اصول موضوعه نباشد اثبات میشود و موضوعی برای یک یا چند قضیه جدید قرار می‌گیرد.

هر طرح خاصیت مجردی دارد و از روی قالب عینی خاصی ساخته میشود. تحقیق عینی یک طرح، بهرنحوی که صورت گیرد، قالبی برای آن طرح به وجود می‌آورد. مطابق تعریف، کلیه اصول موضوعه، در هر یک از قالبها به خواص قابل ارزشی تفسیر می‌شوند. مثلاً مفهوم حاصلضرب داخلی (عددوار) دو بردار را در نظر می‌گیریم. دیده می‌شود که می‌توان به کمک آن خواص اصلی و اصول موضوعه حاصلضرب عددوار را در V_1 (فضای یک بعدی) بدست آورد و آنها را در V_2 (فضای دو بعدی) بدون توسل به تجربه بکار برد (بسط داد) و برای تکمیل مبنای «اصل موضوعی» و غنای طرح، مفهوم هیچ (نرم) و تعامد را در V_1 وارد نمود و باز هم با توسل به استدلال منطقی خواص تازه‌ای بدست آورد.

به کمک همین روش اصل موضوعی بود که دانشمندان سعی داشتند عدم تناقض در نظریه‌های ریاضی را اثبات کنند. هیلبرت مسئله عدم تناقضها را در فضای هندسی به عدم تناقضهای حسابی تبدیل کرد و امیدوار بود که بتواند با این عمل عدم تناقض در قضایای حسابی را اثبات نماید. ولی در ۱۹۳۱ کورت گویدل (Kurt Gödel) منطقی معاصر اثبات کرد که انقطاع این مسئله در یکجا غیر ممکن است و تعیین عدم تناقضهای حسابی به تنهایی بوسیله حساب ممکن نیست. یعنی امید به اینکه بتوان ریاضیات را، به زعم هیلبرت، فقط در عرصه منطق، بدون توسل به وسیله خارجی بنا نمود امید بیهوده‌ای است: ریاضی بر روی خود بسته نمی‌شود بلکه در روی حقیقت باز است.

۲- پی‌ریزی هندسه باروش برداری - ساختمان هندسه، که از اقلیدس شروع و توسط هیلبرت تکمیل شده براساس نکات زیر استوار گردیده است: مفاهیم اساسی تعریف نشده که عبارتند از: **نقطه**، **خط** و **صفحه**؛

نسبتهای اساسی تعریف نشده که عبارتند از: نسبت «تعلق» (مثلاً نقطه‌ای به خط مستقیم متعلق است، خط مستقیم در صفحه‌ای واقع است و...)؛ مفهوم «بین» که نسبت بین سه نقطه از یک مستقیم است و به کمک آن می‌توان پاره خط، دسته‌اشعه، زاویه و غیره را تعریف نمود؛ بالاخره «انطباق» (دنگروانس) برای دو پاره خط یا دو زاویه. بیست اصل موضوعه وجود دارد که نسبتها و مفاهیم را به یکدیگر مربوط می‌سازد (و در واقع تعریف غیر مستقیمی از این نسبتها و مفاهیم است) که بعضی از آنها نظیر: «از دو نقطه متمایز فقط یک خط مستقیم می‌گذرد» و «از سه نقطه از یک خط مستقیم فقط یکی مابین دوتای دیگر قرار دارد» و اصل «توازی» و غیره کاملاً مشهورند و بقیه مفاهیم دقیقاً از روی اینها مشخص می‌شوند. آن قضایائی از هندسه که از اصول موضوعه مجزا هستند کاملاً اثبات و برطبق قواعد منطقی از اصول نتیجه می‌شوند.

بنای هندسه اقلیدسی بدین نحو برهمه روشن است. ولی باید دانست که این روش، روش منحصری نیست و می‌توان این بنا را با مفاهیم و نسبتهای اولیه (تعریف نشده) دیگری هم (البته به کمک اصول موضوعه دیگر) شروع کرد. مثلاً می‌توان مفهوم تساوی را از فهرست نسبتهای اولیه حذف کرد و به جای آن حرکت را به عنوان یکی از مفاهیم اولیه وارد نمود و تساوی پاره خطها و زوایا را با بیان اینکه «یکی از دیگری بر اثر حرکت بوجود می‌آید» عرضه کرد. این کار همان کاری است که شور در ۱۹۱۳ انجام داد و هندسه‌ای به وجود آورد که اصول موضوعه‌اش از لحاظ روانی و هماهنگی شاید بهتر از هندسه هیلبرت باشد. اما ویل ریاضیدان آلمانی روش کاملاً متمایزی برای بنای هندسه ابداع کرد. در اصول موضوعه وی مفاهیم و نسبتهای هندسی تعریف نشده عبارتند از: بردار، نقطه، مجموع بردارها، ضرب بردار در یک عدد، ضرب داخلی دو بردار و جدا کردن برداری از یک نقطه. خط (از این به بعد «خط» را همیشه به معنای «خط مستقیم» بکار می‌بریم)، صفحه، تساوی اشکال و غیره توسط همین مفاهیم و نسبتهای اولیه تعریف می‌شوند. اصول موضوعه ویل از اینقرارند:

گروه I - اصول جمع برداری (اصول گروهی):

نسبت اصلی - به هر دو بردار a و b منحصرأ یک بردار سوم بنام حاصل جمع تعلق می‌گیرد که با $a + b$ نموده می‌شود.

I_1 - بازاها هر سه بردار غیر مشخص a و b و c داریم:

$$(a + b) + c = a + (b + c)$$

I_2 - به ازاها هر دو بردار a و b داریم:

$$a + b = b + a$$

I_3 - برداری مانند بردار o (صفر) چنان موجود است که:

$$a + o = a$$

I_ε - به ازاء هر بردار \mathbf{a} برداری مانند \mathbf{a}^{-1} چنان موجود است که :

$$\mathbf{a} + \mathbf{a}^{-1} = \mathbf{0}$$

گروه II - اصول ضرب بردارها در یک عدد (اصول فضای خطی).

نسبت اصلی - به هر عدد حقیقی K و هر بردار \mathbf{a} منحصرأ یک بردار جدید به نام حاصلضرب \mathbf{a} در K تعلق می گیرد که با $K\mathbf{a}$ نموده می شود.

$$1\mathbf{a} = \mathbf{a} \quad \forall \mathbf{a} \quad \text{II}_1$$

$$K(l\mathbf{a}) = (Kl)\mathbf{a} \quad \forall \mathbf{a}, \forall k, l; K, l \in \mathbb{R} \quad \text{II}_2$$

$$(K+l)\mathbf{a} = K\mathbf{a} + l\mathbf{a} \quad \forall \mathbf{a}, \forall k, l; K, l \in \mathbb{R} \quad \text{II}_3$$

$$K(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = K\mathbf{a} + K\mathbf{b} \quad \forall \mathbf{a}, \mathbf{b}, \forall k; K \in \mathbb{R} \quad \text{II}_4$$

گروه III - اصول حاصلضرب داخلی (اصول متریک).

نسبت اصلی - به هر دو بردار یک عدد منحصر (حقیقی) تعلق می گیرد که حاصلضرب داخلی (عددوار) نامیده و با $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ (یا (\mathbf{a}, \mathbf{b})) نموده می شود.

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a} \quad \forall \mathbf{a}, \mathbf{b} \quad \text{III}_1$$

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{c} + \mathbf{b} \cdot \mathbf{c} \quad \forall \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \quad \text{III}_2$$

$$(K\mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = K(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) \quad \forall \mathbf{a}, \mathbf{b}, \forall k; K \in \mathbb{R} \quad \text{III}_3$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} \geq 0 \quad \forall \mathbf{a} \quad \text{III}_4$$

$\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}$ مربع بردار \mathbf{a} نام دارد و با \mathbf{a}^2 نشان داده می شود. عدد $\sqrt{\mathbf{a}^2}$ را با $|\mathbf{a}|$ نشان می دهند و طول بردار \mathbf{a} می نامند).

III₀ - تساوی $\mathbf{a}^2 = 0$ فقط وقتی صادق است که $\mathbf{a} = \mathbf{0}$ باشد.

گروه IV - اصول وابستگی :

تعریف - بردارهای \mathbf{a}_1 و \mathbf{a}_2 و ... و \mathbf{a}_m را وقتی به طور خطی وابسته گویند که اعدادی نظیر K_1 و K_2 و ... و K_m (که همه در آن واحد صفر نیستند) چنان موجود باشد که داشته باشیم :

$$K_1\mathbf{a}_1 + K_2\mathbf{a}_2 + \dots + K_m\mathbf{a}_m = \mathbf{0}$$

بردارهائی که به طور خطی وابسته نباشند به طور خطی مستقل می نامند.

IV₁ - 3 بردار به طور خطی مستقل موجود است.

IV₂ - هر چهار بردار، به طور خطی وابسته اند.

گروه V - اصول جدا کردن بردارها :

نسبت اصلی - هر دو نقطه A و B منحصرأ یک بردار \mathbf{a} را که با \overrightarrow{AB} نشان داده می شود مشخص می سازند .

V_1 - به ازاء هر نقطه A و هر بردار \mathbf{a} نقطه ای مانند B چنان موجود است که : $\overrightarrow{AB} = \mathbf{a}$ (در این حال گویند نقطه B بر اثر جدا کردن بردار \mathbf{a} از نقطه A بدست آمده است) .
 V_2 - به ازاء هر سه نقطه A و B و C (که متمایز بودن آنها الزامی نیست) داریم :

$$\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$$

V_3 - اگر داشته باشیم : $\mathbf{a} = \mathbf{o}$ ، نقاط A و B برهم منطبقند .
 اصول موضوعه هندسه ویل به همین پنج گروه ختم می شود .
 حال قبل از اینکه به شرح پی ریزی هندسه براساس ویل بپردازیم لازم است اندکی به ارزش علمی آن اشاره کنیم .

ارزش اساسی روش هیلبرت که ضامن موفقیتش در قبال سیستمهای مبنای هندسه نزدیک به زمان او (از قبیل م . پیرو ، و ف . کاکان و دیگران) شده همان مبنای تقسیم بندی اصول موضوعه او بر پایه گروههای مجزاست . هر یک از این گروهها شامل اصولی است که مشخص فلان یا بهمان دسته از خصوصیات فضای اقلیدسی می باشد (اصل تعلق ، اصل ترتیب و اصل توازی) . اصول موضوعه هیلبرت علاوه بر آنکه «دستجمعی» هندسه کاملی را به وجود می آورند ، قسمتی از آنها نیز می توانند مبنائی برای دستگاههای هندسی دیگر باشند . مثلاً اگر از اصول موضوعه هیلبرت اصل تساوی را حذف کنیم به هندسه ای که فاقد متر یک فضای آفین است می رسیم ، و وقتی اصل توازی را در آن ندیده بگیریم هندسه مطلق را بدست می آوریم . بالاخره اگر بجای اصل توازی اصل منفی آن را جانشین سازیم هندسه اصل موضوعی اقلیدسی لیاچفسکی را پیدا خواهیم کرد . اهمیت دیگر هندسه هیلبرت ، صرف نظر از خواص فوق ، در قرابتی است که با هندسه های مختلف غیر ارشمیدسی (که روش واحدی برای اندازه گیری پاره خطها در آنها نیست) دارد .

دستگاه اصول موضوعه ویل عیناً همین مزایا را دارد . اصول گروههای I و II مفهوم فضای برداری را که در تمام شئون ریاضی نقش درجه اول را به عهده دارد وارد می سازند . این مفهوم در جبر نو ، هندسه ، نظریه توابع ، نظریه احتمال ، فیزیک نظری ، بیولوژی ریاضی ، اقتصاد و زبانشناسی به کار می رود . بطور کلی می توان گفت که هیچ شاخه ای از علوم نیست که هنگام مطالعه پدیده هایش از لحاظ ریاضی ، به دخالت فضای برداری نیاز نداشته باشد . اصول گروههای I و II و V معرف فضای آفین هستند . اصول گروه IV نقش اساسی را در خود هندسه «اصل موضوعی» ویل بازی می کند .

در اصول IV_1 و IV_2 اگر بجای اعداد m و n به ترتیب اعداد $m+1$ و $n+1$ را بگذاریم به هندسه مسطحه واگر اعداد n و $n+1$ را بگذاریم به فضای به اصطلاح n -بعدی اقلیدسی (یا آفین) که نقش مهمی در ریاضیات

نو و قضایای مربوط به آن دارد (که با بیان اصول هیلبرت به دشواری بآن می‌توان رسید) دست خواهیم یافت. مختصر تغییر دیگر در اصول گروه IV منجر به پیدایش فضای (بینهایت بعدی) هیلبرت خواهد شد که در آنالیز جدید و فیزیک نظری (و بخصوص در مکانیک کوانتوم) اهمیت به سزائی دارد. واگر در اینحال خود را به فضای دو بعدی محدود نمائیم می‌توانیم نشان دهیم که در صورت کنارگذازدن اصل III_ε و قبول کردن وجود بردارهای غیر صفری نظیر a_1 و a_2 با خاصیت $a_1^2 > 0$ و $a_2^2 < 0$ ، به مفهوم فضای شبه اقلیدسی مینکوفسکی که بنیان ریاضی اینشتین برآن استوار شده خواهیم رسید. و اگر اصل III_ε را حفظ کرده بجای اصل III₀، اصل وجود بردارهای غیر صفر a_1 و a_2 با خاصیت $a_1^2 > 0$ و $a_2^2 = 0$ را به پذیریم به هندسه باصطلاح نیم اقلیدسی که ارتباطش با مکانیک کلاسیک گالیله و نیوتن عیناً نظیر ارتباط هندسه شبه اقلیدسی با مکانیک (نسبیت) اینشتین است خواهیم رسید. (فضاهای شبه اقلیدسی و نیم اقلیدسی چندین بعدی، بخصوصی چهار بعدی، را هم که خواص فضا-زمان محیط بر ما را بنحو دقیقتری بیان می‌کند میتوان به همین ترتیب معین نمود). بالاخره اگر نام موجودات فضای برداری ۳ بعدی را تغییر دهیم - مثلاً نقطه را زیر فضای فضاهای یک بعدی (خط) و خط را زیر فضای فضاهای دو بعدی (صفحه) بنامیم - به هندسه تصویری مسطحه می‌رسیم. و اگر به موجودات فضای اقلیدسی ۳ بعدی، در فضای شبه اقلیدسی نام دیگری بدهیم به هندسه مسطحه غیر اقلیدسی ریمان - لباچفسکی می‌رسیم (هندسه تصویری فضائی و هندسه غیر اقلیدسی را هم می‌توان از هندسه چهار بعدی، که بر اساس طرح ویل تعریف شده و هندسه $n-1$ بعدی را از هندسه $n+1$ بعدی بدست آورد). بدیهی است که نظیر این سلسله تغییرات را که در طرح ویل داده‌ایم باز هم ممکن است انجام داد.

بدین ترتیب ملاحظه می‌کنیم که سزیت اصلی هندسه « اصل موضوعی » ویل بر هندسه « اصل موضوعی » هیلبرت وجود « طرح » های باروری است که بالقوه در بطن آن نهفته است. گذشته از آن اصول هندسه هیلبرت، در حقیقت، معطوف به گذشته هندسه بوده، مراحل مختلف تکامل تاریخی علمی فضا را که در هندسه های پیشین نظیر هندسه اقلیدسی لباچفسکی و هندسه غیر اریتمیدسی ورونز صورت گرفته بر ما روشن می‌سازد. در حالی که منبع درخشندگی ساختمان هندسه ویل همان جهت گیری آن به سوی آینده و همبستگی نزدیکش با فعالترین و گسترش یافته ترین شاخه های علوم معاصر است.

۳- بنای هندسه بر اساس طرح ویل :

اکنون مراحل اساسی پی‌ریزی هندسه را بر اساس طرح ویل باختصار مورد مطالعه قرار می‌دهیم:
الف - نخستین نکته قابل ملاحظه در این هندسه نتایج جبری روشنی است که می‌توان از اصول I و II و IV آن بدست آورد.

مثلاً اصل I₃ بیان می‌کند که بردار صفری (ولویکی) وجود دارد بی‌آنکه منحصر بودن آن را ذکر نماید. عین این ادعا برای بردارهای متقابل (اصل I_ε) هم صادق است. ولی می‌توان، با استفاده از اصول ثابت کرد که بردار صفر منحصر است و هر بردار a منحصر آیک یک بردار متقابل ($-a$) دارد و از آنجا نتیجه گرفت

که معادله $\mathbf{a} + \mathbf{x} = \mathbf{b}$ همیشه یک جواب منحصر دارد که از آن به مفهوم تفاضل بردارها $(\mathbf{b} - \mathbf{x} = \mathbf{a})$ می‌توان رسید. بعلاوه هر معادله‌ای به صورت $\mathbf{a} + K\mathbf{x} = \mathbf{b}$ ($K \neq 0$) نیز یک جواب بیشترین ندارد. وانگهی با استفاده از اصول، روشن می‌شود که تساویهای برداری عیناً نظیر تساویهای عددی هستند. مثلاً می‌توان عملی را از یک طرف معادله به طرف دیگر آن (با تغییر علامت) نقل و عوامل مشابه را حذف کرد و... و همچنین ثابت می‌شود:

$$-(K\mathbf{b}) = (-K)\mathbf{b} \quad \text{و} \quad K\mathbf{o} = \mathbf{o} \quad \text{و} \quad \mathbf{o}b = \mathbf{o} \quad (\forall \mathbf{b}, \forall k; K \in \mathbb{R})$$

این قسمت اول هندسه با اثبات اینکه هر بردار غیر مشخص \mathbf{a} را می‌توان بطور خطی به یک طریق برحسب هرسه بردار بطور خطی مستقل \mathbf{e}_1 و \mathbf{e}_2 و \mathbf{e}_3 بیان نمود، به پایان می‌رسد:

$$(1) \quad \mathbf{a} = K_1\mathbf{e}_1 + K_2\mathbf{e}_2 + K_3\mathbf{e}_3$$

برای پی بردن به نقش اصول در این قسمت از هندسه فورمول (۱) را مستقیماً با استفاده از اصول و قضایائی که قبلاً ذکر شده نتیجه می‌گیریم (به شرط آنکه مفهوم جمع برداری و قانون توزیعی II برای حالتی که بیش از دو بردار وجود دارد، تعمیم داده شده فرض شود):

چون چهار بردار \mathbf{a} و \mathbf{e}_1 و \mathbf{e}_2 و \mathbf{e}_3 وجود دارد، طبق اصل IV_۲ این چهار بردار به طور خطی وابسته‌اند، یعنی می‌توان اعدادی نظیر α و β_1 و β_2 و β_3 ، که همه در آن واحد صفر نیستند، چنان پیدا کرد که داشته باشیم:

$$(2) \quad \alpha\mathbf{a} + \beta_1\mathbf{e}_1 + \beta_2\mathbf{e}_2 + \beta_3\mathbf{e}_3 = \mathbf{o}$$

اگر $\alpha = 0$ باشد خواهیم داشت: $\alpha\mathbf{a} = \mathbf{o}$. لذا تساوی (۲) به صورت:

$$\mathbf{o} + \alpha_1\mathbf{e}_1 + \beta_2\mathbf{e}_2 + \beta_3\mathbf{e}_3 = \mathbf{o}$$

و یا:

$$\beta_1\mathbf{e}_1 + \beta_2\mathbf{e}_2 + \beta_3\mathbf{e}_3 = \mathbf{o}$$

در می‌آید و نشان می‌دهد که سه بردار \mathbf{e}_1 و \mathbf{e}_2 و \mathbf{e}_3 به طور خطی مستقل نیستند. پس باید $\alpha \neq 0$ باشد. حال از ضرب طرفین معادله (۲) در $\frac{1}{\alpha}$ خواهیم داشت:

$$(3) \quad \frac{1}{\alpha} (\alpha\mathbf{a} + \beta_1\mathbf{e}_1 + \beta_2\mathbf{e}_2 + \beta_3\mathbf{e}_3) = \frac{1}{\alpha} \mathbf{o} = \mathbf{o}$$

طرف اول را طبق II_۴ بسط می‌دهیم:

$$(4) \quad \frac{1}{\alpha} (\alpha\mathbf{a}) + \frac{1}{\alpha} (\beta_1\mathbf{e}_1) + \frac{1}{\alpha} (\beta_2\mathbf{e}_2) + \frac{1}{\alpha} (\beta_3\mathbf{e}_3) = \mathbf{o}$$

و طبق اصول II_۱ و II_۲ خواهیم داشت:

$$\frac{1}{\alpha} (\alpha \mathbf{a}) = \left(\frac{1}{\alpha} \cdot \alpha \right) \mathbf{a} = \mathbf{a}$$

و همچنین :

$$\frac{1}{\alpha} (\beta_1 \mathbf{e}_1) = \frac{\beta_1}{\alpha} \mathbf{e}_1 \quad \text{و} \quad \frac{1}{\alpha} (\beta_2 \mathbf{e}_2) = \frac{\beta_2}{\alpha} \mathbf{e}_2 \quad \text{و} \quad \frac{1}{\alpha} (\beta_3 \mathbf{e}_3) = \frac{\beta_3}{\alpha} \mathbf{e}_3$$

پس معادله (۴) به صورت زیر درسی آید :

$$\mathbf{a} = -\left(\frac{\beta_1}{\alpha} \mathbf{e}_1 \right) + \left(-\left(\frac{\beta_2}{\alpha} \mathbf{e}_2 \right) \right) + \left(-\left(\frac{\beta_3}{\alpha} \mathbf{e}_3 \right) \right)$$

و با استفاده از تساوی $-(K\mathbf{b}) = (-k)\mathbf{b}$ خواهیم داشت :

$$\mathbf{a} = \left(\frac{-\beta_1}{\alpha} \right) \mathbf{e}_1 + \left(\frac{-\beta_2}{\alpha} \right) \mathbf{e}_2 + \left(\frac{-\beta_3}{\alpha} \right) \mathbf{e}_3$$

که اگر K_1 و K_2 و K_3 بترتیب برابر $\frac{-\beta_1}{\alpha}$ و $\frac{-\beta_2}{\alpha}$ و $\frac{-\beta_3}{\alpha}$ فرض شوند خواهیم داشت :

$$\mathbf{a} = K_1 \mathbf{e}_1 + K_2 \mathbf{e}_2 + K_3 \mathbf{e}_3$$

که همان تساوی (۱) می باشد.

بعد باید ثابت کرد که \mathbf{a} منحصرآ به یک صورت تجزیه می شود . یعنی اگر علاوه بر (۱) بتوانیم

بنویسیم :

$$\mathbf{a} = K'_1 \mathbf{e}_1 + K'_2 \mathbf{e}_2 + K'_3 \mathbf{e}_3$$

الزاماً خواهیم داشت : $K_1 = K'_1$ و $K_2 = K'_2$ و $K_3 = K'_3$ (که اثبات این امر هم ساده بوده به کمک تعریف ۳ بردار بطور خطی مستقل صورت می گیرد).

ب- اکنون که جبر بردارها را مطالعه کردیم می توانیم مفهوم خط و صفحه را وارد کنیم :

تعریف ۱- اگر A و B دو نقطه متمایز باشند خط AB مجموعه نقاطی است مانند M که بردارهای

\vec{AM} و \vec{AB} بطور خطی وابسته باشند . از این تعریف ، بلافاصله نتیجه می شود که از هر دو نقطه متمایز یک خط می گذرد و این خط منحصر است .

قضیه ۱- اگر P و Q دو نقطه متمایز از خط AB باشند PQ بر AB منطبق است .

این قضیه بیان می کند که خط مستقیم توسط هر دو نقطه اش مشخص می شود .

تعریف ۲- اگر A و B و C سه نقطه واقع بر یک خط نباشند صفحه ABC مجموعه نقاطی است مانند

M که بردارهای \vec{AB} و \vec{AC} و \vec{AM} بطور خطی وابسته باشند .

قضیه ۲- اگر P و Q و R سه نقطه از یک صفحه ABC غیر واقع بر یک خط باشند ، صفحه PQR

بر صفحه ABC منطبق است .

این قضیه معرف این واقعیت است که صفحه توسط هر سه نقطه غیر واقع بر یک استقامتش معین می‌شود.

قضیه ۳- اگر دو نقطه از یک خط مفروض l در صفحه‌ای مانند α واقع باشد تمام نقاط آن داخل این صفحه خواهند بود (در اینحال l را منطبق بر صفحه α گویند).

قضیه ۴- اگر دو صفحه در یک نقطه شریک باشند حتماً در بیش از یک نقطه شریک خواهند بود.
قضیه ۵- دو صفحه غیر مشخص یا منطبقند، یا نقطه مشترکی ندارند و یا مجموعه همه نقاط مشترکشان یک خط مستقیم پدید می‌آورند.

تعریف ۳- دو صفحه وقتی موازیند که یا منطبق باشند و یا نقطه مشترکی نداشته باشند.
ملاحظه می‌کنیم که در اینجا، برخلاف سمت جاری در هندسه دبیرستانی، دو صفحه منطبق (مطابق تعریف) موازی گرفته می‌شوند. البته علت این اساساً به اصول و بل بستگی ندارد بلکه صرفاً برای تسهیل بیان قضایا و ازین رفتن «کم دقتیها»ی موجود صورت می‌گیرد. مثلاً بیان قضیه ۳ (که در زیر ذکر می‌شود و معرف خاصیت متعدی بودن مفهوم توازی است) برای درک مفهوم توازی دقیق نیست. در واقع اگر صفحه α بر صفحه β منطبق و صفحه γ با آنها موازی باشد یعنی $\gamma \parallel \alpha$ و $\beta \parallel \alpha$ ، هرگز لازم نمی‌آید که α و β موازی باشند (منطبق می‌شوند). برای چنین تفهیمی از توازی، بیان زیر صحیح بنظر می‌رسد: **دو صفحه موازی با صفحه ثالث، یا موازیند و یا منطبق.** از این نوع «کم دقتیها» در بسیاری از قضایای هندسه دبیرستانی می‌توان پیدا کرد.

ولی موضوع اساسی تنها از بین بردن عدم دقت و یا ساده کردن بیان قضایا نیست. می‌دانیم که **نسبتها** (یا بهتر بگوئیم **نسبت‌های دوتائی**) که موجب ارتباط دو موجود می‌شوند نقش بسیار مهمی در کلیه شئون ریاضی دارند. مثلاً نسبت «کوچکتری» برای دو عدد، نسبت «تشابه» برای دو شکل و نسبت «هم‌ارزی» بین دو معادله و غیره از این قبیل هستند. مهمترین نوع این نسبتها، نسبتهای هم‌ارزی و نسبتهای ترتیبی هستند. نسبت دوتائی aRb را وقتی هم‌ارز نامند که انعکاسی، متقارن و متعدی باشد. نسبت وقتی انعکاسی است که $a \nabla a$ داشته باشیم: aRa . وقتی متقارن است که اگر aRb باشد داشته باشیم bRa . بالاخره نسبت، وقتی متعدی است که وجود aRb و bRc وجود نسبت aRc را ایجاب کند.

تساوی و تشابه دو نسبت هم‌ارزی هستند که همه بر آنها وقوف دارند (نسبت کوچکتری جزو نسبتهای ترتیبی است). اهمیت نسبتهای هم‌ارزی در این است که مجموعه همه موجودات را به طبقات هم‌ارز تقسیم می‌کند. هر دو موجودی که به یک طبقه متعلقند هم‌ارزند و موجودات دو طبقه مختلف هم‌ارز نیستند. لذا کلیه اشکال هندسه مسطحه را می‌توان به طبقات اشکال متشابه و کلیه معادلات را به طبقات معادلات هم‌ارز تقسیم نمود.

مفهوم توازی (در خطوط و صفحات) طبق تعریف هندسه دبیرستانی، یک نسبت هم‌ارزی نیست. زیرا در شرایط انعکاسی و تعدی صدق نمی‌کند. کافیست که طبق قرار داد، صفحات (خطوط) منطبق را هم

موازی بشمار آورد تا نسبت توازی به نسبت هم‌ارزی میل شود.

با چنین تعریفی دسته‌صفحات (یا خطوط) موازی، طبقات هم‌ارز خواهند بود. وقتی صحبت خطوط در میان باشد اغلب این طبقات هم‌ارز امتدادهای صفحه نامیده می‌شوند. مفهوم امتداد (به معنایی که ما در اینجا وارد کرده‌ایم) در برنامه ریاضیات جدید دبیرستانی گنجانیده شده است.

لذا با قبول تعریف ۳ (که در بالا آورده شده) نه تنها عدم دقت از بین رفته و بیان قضایا ساده‌تر می‌شود بلکه با این عمل، هندسه با دید ریاضیات جدید نیز هماهنگ می‌گردد.

قضیه ۶- دو صفحه موازی با صفحه سوم، خود موازیند.

قضیه ۷- از هر نقطه فقط یک صفحه به موازات صفحه دیگر می‌توان رسم کرد.

بعد از این قضایا مفاهیم موازی خط و صفحه و توازی دو خط پیش می‌آید که قضایای مربوط به

آنها اثبات می‌شود.

ج - مرحله بعدی بنای هندسه **ویل** وارد کردن مفهوم تعامد با استفاده از اصول گروه III است.

تعریف ۴- بردارهای **a** و **b** را وقتی برهم عمود گویند که داشته باشیم: $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$.

تعریف ۵- دو خط را وقتی عمود گویند که بازااء هر دو نقطه A و B در روی اولی و هر دو نقطه

C و D در روی دومی بردارهای \overrightarrow{AB} و \overrightarrow{CD} برهم عمود باشند.

قضیه ۸- اگر بردارهای \overrightarrow{AB} و \overrightarrow{CD} ($C \neq D, A \neq B$) برهم عمود باشند خطوط AB و CD

برهم عمودند.

تعریف ۶- یک خط و یک صفحه را وقتی برهم عمود گویند که بازااء هر دو نقطه A و B در روی

خط و هر دو نقطه C و D در روی صفحه، بردارهای \overrightarrow{AB} و \overrightarrow{CD} برهم عمود باشند.

قضیه ۹- اگر خطی بر صفحه‌ای عمود باشد بر تمام خطوط آن صفحه عمود می‌شود.

قضیه ۱۰- هرگاه خطی بر دو خط غیر موازی از صفحه‌ای عمود باشد بر آن صفحه عمود است.

قضیه اخیر را که قضیه «دو عمود» نام دارد به عنوان نمونه اثبات می‌کنیم: صفحه مفروض را α

و خطوط واقع در آن را l_1 و l_2 و خط عمود بر l_1 و l_2 را a می‌نامیم.

اثبات: فرض می‌کنیم A نقطه تلاقی l_1 و l_2 باشد. نقاط B_1 و B_2 را بترتیب روی l_1 و l_2 (مجزا

از A) اختیار می‌کنیم. چون A و B_1 و B_2 بر روی یک خط نیستند (زیرا در غیر این صورت l_1 و l_2 منطبق

یعنی موازی می‌شوند) طبق تعریف ۲ و قضیه ۲ بازااء هر نقطه $M \in \alpha$ بردارهای $\overrightarrow{AB_1}$ و $\overrightarrow{AB_2}$ و \overrightarrow{AM}

بطور خطی وابسته بوده می‌توانیم بنویسیم:

$$\overrightarrow{AM} = K_1 \cdot \overrightarrow{AB_1} + K_2 \cdot \overrightarrow{AB_2}$$

اکنون ملاحظه می‌کنیم که اگر C و D دو نقطه دلخواه از خط a باشد طبق شرط قضیه ($a \perp l_1, a \perp l_2$)

خواهیم داشت:

$$\vec{CD} \cdot \vec{AB}_r = 0 \quad \text{و} \quad \vec{CD} \cdot \vec{AB}_l = 0$$

و لذا :

$$\vec{CD} \cdot \vec{AM} = \vec{CD} \cdot (K_l \cdot \vec{AB}_l + K_r \cdot \vec{AB}_r) = \vec{CD} \cdot (K_l \cdot \vec{AB}_l) + \vec{CD} \cdot (K_r \cdot \vec{AB}_r)$$

(با توجه به اصول گروه III) :

$$= K_l (\vec{CD} \cdot \vec{AB}_l) + K_r (\vec{CD} \cdot \vec{AB}_r) = K_l \cdot 0 + K_r \cdot 0 = 0$$

لذا اگر M نقطه دلخواهی از صفحه α باشد خواهیم داشت $\vec{AM} \cdot \vec{CD} = 0$. حال اگر N نقطه دیگری از α باشد باز هم داریم :

$$\vec{AN} \cdot \vec{CD} = 0$$

ولی طبق اصل V_2 داریم :

$$\vec{AM} + \vec{MN} = \vec{AN}$$

و از آنجا :

$$\vec{MN} = \vec{AN} - \vec{AM}$$

و در نتیجه :

$$\vec{MN} \cdot \vec{CD} = (\vec{AN} - \vec{AM}) \cdot \vec{CD} = \vec{AN} \cdot \vec{CD} - \vec{AM} \cdot \vec{CD} = 0 - 0 = 0$$

یعنی $a \perp a$ و حکم ثابت است.

قضیه ۱۱- از هر نقطه می توان فقط یک خط عمود بر صفحه مفروضی رسم کرد.

قضیه ۱۲- اگر خطی بر صفحه ای عمود باشد با آن موازی نیست و لذا منحصرأ در یک نقطه

با آن اشتراك خواهد داشت.

این دو قضیه سببائی برای تصاویر قائم اشکال و اجسام بر روی صفحه هستند.

روش بنای بقیه هندسه فضائی (برحسب بیان قضایا) بخصوص قضیه سه عمود ، مفهوم زاویه

بین دو صفحه ، زاویه بین خط و صفحه و غیره ، عیناً نظیر روش آنها در هندسه معمولی است . تنها باید

یادآوری کنیم که در بنای این هندسه ، زاویه بین دو بردار **a** و **b** که با فورمول :

$$(5) \quad \cos \alpha = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}}{|\mathbf{a}| \cdot |\mathbf{b}|}$$

تعریف می شود مفهوم اساسی اولیه می باشد . چنانچه ملاحظه می شود ، ساختمان این هندسه از لحاظ تعاریف

و قضایای اساسی ، با هندسه معمولی تفاوت چندانی ندارد . ولی از لحاظ اثبات و قواعد ، کاملاً با آن

مغايرت دارد و پایه استدلال آن بر اساس استنتاج پیوسته مبتنی شده است.

۴- صور مختلف ساختمان هندسه ویل :

دیدیم که در هندسه اصل موضوعی ویل دو مفهوم تعریف نشده «نقطه» و «بردار» وجود دارد که از لحاظ موقعیت نسبت به همدیگر کاملاً متفاوتند. مفهوم نقطه فقط در آخر اصول گروه V ظاهر می شود درحالیکه تمام بنای هندسه تا درجه زیادی براساس بردار نهاده شده است. در اینجا طبیعتاً این سؤال پیش می آید که آیا نمی شود اصلاً مفهوم نقطه را حذف و تمام هندسه را براساس بردار محض استوار کرد؟ جواب این سؤال مثبت است. یعنی می توان چنین هندسه ای را بنا نهاد و ساختمان آن با ساختمان قبلی آن تفاوت چندانی نخواهد داشت. هنگام بنای این هندسه باید نقطه را از صورت مفاهیم اولیه حذف کرد و اصول گروه V را مطلقاً کنار گذاشت و «نقاط»، «خطوط» و «صفحات» را تا حدی متفاوت با آنچه که قبلاً تعریف شده بود تعریف کرد. در اینجا «نقطه» همان «بردار» گرفته می شود: می دانیم که اگر مبدأ مختصات O ثابت باشد به هر نقطه M بردار نقطه \vec{OM} مربوط می شود. لذا در این هندسه بجای هر نقطه M «بردار نقطه» آن که مشخصاتش در اصول گروههای I-IV ذکر شده است قرار می گیرد.

بنابراین، در بنای هندسه «بدون نقطه» تنها مفهوم اولیه ای که می ماند «بردار» است با ۳ عمل (نسبت) اولیه اش: جمع بردارها، ضرب بردارها در یک عدد، و ضرب داخلی بردارها. لذا باید تعاریف اصول را چنان انتخاب کرد که موجودات اولیه بتوانند در اصول I-IV صدق کنند. پس در این هندسه «نقطه» مترادف «بردار» خواهد بود.

بدیهی است که در این پی ریزی قسمت «الف» کاملاً محفوظ می ماند (حقایقی که در این قسمت از آنها صحبت می شود فقط براساس گروههای I و II و IV متکی می شوند).

قسمت «ب» با تعریف خط و صفحه شروع می شود. پس باید این تعاریف بترتیب زیر تغییر نماید:
تعریف ۱- اگر a و b دو بردار متمایز باشند خط $\langle a, b \rangle$ مجموعه همه بردارهایی است نظیر m که بردارهای $m-a$ و $b-a$ بطور خطی وابسته باشند.

خط مستقیم توسط هر دو نقطه دلخواهش مشخص می شود. یعنی قضیه زیر صحیح است:

قضیه ۱- اگر p و q دو بردار مختلف از خط $\langle a, b \rangle$ باشند خط $\langle p, q \rangle$ بر خط $\langle a, b \rangle$ منطبق است.

قضیه A- اگر a و p ، $(p \neq 0)$ دو بردار دلخواه باشند مجموعه همه بردارهایی به صورت $a + tp$ که در آن t عددی است حقیقی و دلخواه خط مستقیمند. هر خطی را ممکن است بدین ترتیب مشخص ساخت. (معمولاً بردار p را بردار امتداد خط می نامند).

اثبات این قضیه بکمک تعاریف و اصول گروه I و II به آسانی صورت می گیرد و می تواند بنوبه خود مبنائی برای تعریف جدید خط قرار گیرد (در اینجا تعریف ۱ به صورت قضیه در می آید).

تعریف ۲- اگر a و b و c سه بردار غیر واقع بر یک خط باشند مجموعه همه بردارهایی نظیر m

که در آنها a و b و $c-a$ و $m-a$ بطور خطی وابسته باشند صفحه $\langle a, b, c \rangle$ نامیده می‌شوند. همانگونه که برای خط اثبات شده بود می‌توان نشان داد که صفحه با هر ۳ نقطه‌اش که بر روی یک خط نباشند مشخص می‌گردد.

با اینکه ساختمان بقیه هندسه، دیگر اختلاف چندانی با هندسه اولی ندارد معیناً باز هم تفاوت‌هایی به چشم می‌خورد. مثلاً تعریف خطوط موازی اکنون با بیان ساده‌تری صورت می‌گیرد: دو خط l_1 و l_2 را وقتی موازی گویند که بردارهای استداد p_1 و p_2 ی آنها بطور خطی وابسته باشند. بدین ترتیب مجموعه بردارهایی که در اصول گروه‌های I-IV صدق می‌کنند عملاً بفضای ۳ بعدی اقلیدسی هندسه دیرستانی منطبق می‌شود. مجموعه این بردارها را، معمولاً، فضای برداری (سه بعدی) اقلیدسی می‌نامند.

ممکن است باز هندسه دیگری هم به سبک ویل ساخت که، به تعبیری، با هندسه‌ای که اکنون بنا کردیم متفاوت باشد. به این معنی که بجای اینکه بردار را تنها مفهوم تعریف نشده اختیار کنیم نقطه را مفهوم تعریف نشده بگیریم. در اینحال لازم می‌آید که اصول گروه V را که رابط بین نقاط و بردارها هستند کنار بگذاریم، و علاوه بر آن از اصول گروه I هم (که در اینجا به عنوان قضیه اثبات می‌شوند صرفنظر کرده بجای آن اصول گروه جدید I^* را که معرف نسبت (تعریف نشده) اساسی (ABCD) به شرح زیر است قبول کنیم:

I_1^* - اگر (ABCD) صحیح است (ADCB) هم صحیح باشد.

I_2^* - اگر (ABCD) صحیح است (CDAB) هم صحیح باشد.

I_3^* - اگر (ABCD) و (CDEF) صحیح است (ABFE) هم صحیح باشد.

I_4^* - به ازاء هر سه نقطه دلخواه A و B و C نقطه منحصری مانند D چنان موجود است که داریم:

(ABCD).

تعریف الف - یک زوج مرتب از نقاط A و B را پاره خط جهت‌دار می‌نامیم و با \overrightarrow{AB} نشان

می‌دهیم.

تعریف ب - پاره خطهای جهت‌دار \overrightarrow{AB} و \overrightarrow{CD} را وقتی هم‌ارز خوانیم که داشته باشیم:

(ABCD).

به آسانی ثابت می‌شود که این نسبت نسبی است انعکاسی، متقارن و متعددی و بهمین علت می‌توان مجموعه تمام پاره خطهای جهت‌دار را به طبقات هم‌ارز برحسب این نسبت افراز نمود. این طبقات هم‌ارز را (در این نحوه ساختمان) بردار می‌نامیم.

تعریف جمع بردارها - بردارهای a و b را اختیار و فرض می‌کنیم $\overrightarrow{MN} \in a$ و $\overrightarrow{PQ} \in b$.

حال نقطه دلخواهی مانند O در نظر گرفته، نقاط A و B و C را چنان اختیار می‌کنیم که (طبق اصل I_4^*)

داشته باشیم: (NMOA) و (QPOB) و (AOBC). در اینحال بردار \mathbf{C} که توسط پاره خط جهت‌دار \overrightarrow{OC} مشخص می‌شود مجموع \mathbf{a} و \mathbf{b} نام دارد و با $\mathbf{a} + \mathbf{b}$ نموده می‌شود. به آسانی می‌توان اثبات کرد که این تعریف، تعریف دقیقی است. یعنی مجموع $\mathbf{a} + \mathbf{b}$ مستقل از چگونگی بنای هندسه (یعنی مستقل از انتخاب معرفهای $\overrightarrow{MN} \in \mathbf{a}$ و $\overrightarrow{PQ} \in \mathbf{b}$ و نقطه O) مشخص می‌شود.

بعد ثابت می‌شود که مجموع بردارها در کلیه اصول گروه I صدق می‌نماید. حال اگر اصول گروههای I و III و IV را هم به اصول گروه I^* اضافه کنیم امکان بنای هندسه‌ای به سبک ویل بدست می‌آید. (عمل جدا کردن بردار \mathbf{a} از یک نقطه A در اینجا چنین تعریف می‌شود: عملی است که ما را به نقطه‌ای مانند $\overrightarrow{AC} \in \mathbf{a}$ ، C می‌رساند). در این حال کلیه اصول گروه V اثبات می‌شوند.

اکنون ببینیم کدامیک از دوشقی که در آن برای بنای هندسه ذکر کردیم برای تدریس، در دبیرستانها مناسبتر است؟ چنین بنظر می‌آید که شق اول به علت تجرد و عدم پیوستگی با تجسمات معمولی دانش‌آموزان برای تدریس مناسب نباشد (با اینوصف در بسیاری از کتابهای جدید هندسه که برای دانشگاهها نوشته شده این شق اختیار شده است).

شق دوم به وارد کردن مفهوم بردار بر مبنای تصورات هندسی (که در زیر آمده است) نزدیک است ولی از جنبه آموزشی بنظر می‌آید که آن هم جای خود را به هندسه‌هائی که در قسمتهای ۲ و ۳ اشاره کرده‌ایم بپردازد.

۵- روش مختلط (برداری ترکیبی) بنای هندسه.

برای بنای هندسه راه «مختلط» دیگری هم وجود دارد که در آن کلیه مسائل مربوط به ترازوی خطوط و صفحات به طور ترکیبی، بدون استفاده از بردارها بیان می‌شوند و قضایای مربوط به تعامد، به کمک جبر بردارها به ثبوت می‌رسند.

پی‌ریزی اصول هندسه فضائی مطابق این دستگاه، در واقع همان بنای ترکیبی هندسه آفین فضای سه بعدی است. حال به بینیم که ارائه اصول بدین نحو، چگونه و با چه درجه از استحکام منطقی ممکن است صورت گیرد؟ مناسبترین راه، ظاهراً، همان استفاده از دستگاه اصولی است که هندسه مسطحه اقلیدسی بر پایه آن استوار شده است. به همین دلیل روشن است که وقتی صحبت از صفحات به میان آید باید هندسه مسطحه اقلیدسی به عنوان یکی از ارکان اصولی آن مورد توجه قرار گیرد.

ما در اینجا به ذکر یکی از صور این دستگاه اصول می‌پردازیم. مفاهیم اولیه در این دستگاه نقطه، خط و صفحه؛ نسبت بین آنها نسبت «تعلق» است (نقطه A در روی خط l ، یا بر روی صفحه α قرار دارد. می‌نویسند: $A \in l$ و $A \in \alpha$).

اصل ۱- از هر دو نقطه یک خط می‌گذرد و این خط منحصر است.

اصل ۲- در روی هر خط کمتر از دو نقطه وجود ندارد.

اصل ۳- از سه نقطه غیر واقع بر یک خط یک صفحه می گذرد و این صفحه منحصر است .

اصل ۴- چهار نقطه وجود دارد که در یک صفحه نباشند .

اصل ۵- اگر دو نقطه از خطی در صفحه ای واقع باشد تمام نقاط آن در داخل صفحه است .

تعریف ۱- اگر همه نقاط یک خط l در یک صفحه α واقع باشد می گویند که خط l در صفحه

α قرار دارد و با $l \subset \alpha$ نشان می دهند .

اصل ۶- اگر دو صفحه در یک نقطه مشترک باشند در یک نقطه دیگر هم شریکند .

اصل ۷- برای مجموعه همه نقاط و خطوط واقع در یک صفحه دلخواه α ، قوانین هندسه

مسطحه اقلیدسی صدق می کند .

این صورت اصول برای ساختن هندسه اقلیدسی در فضا کافی است و ما در اینجا نشان خواهیم داد

که چگونه کایه قضایای مربوط به توازی خط و صفحه از همین اصول نتیجه می شوند و بعد هم به مفهوم تعامد می پردازیم .

تعریف ۳- دو صفحه را وقتی موازی گویند که یا نقطه مشترکی نداشته باشند و یا برهم منطبق

باشند .

تعریف - یک خط را وقتی با یک صفحه موازی گویند که یا نقطه مشترکی با آن نداشته باشد و

یا در آن واقع باشد .

قضیه ۱- اگر A در روی خط l واقع نباشد صفحه منحصری مانند α چنان موجود است که نقطه

A و خط l به آن متعلقند .

اثبات - فرض می کنیم که نقاط B و C بر روی خط l واقع باشند (اصل ۲) . ثابت می کنیم که نقاط

A و B و C روی یک خط واقع نیستند . زیرا اگر فرض کنیم که این ۳ نقطه بر روی یک خط m قرار دارند

به سبب اصل ۱ خطوط l و m منطبق می شوند (هر دو از نقاط A و B گذشته اند) . و چون $A \in m$ است

لازم می آید $A \in l$ باشد و این خلاف فرض است . پس این ۳ نقطه بر روی یک خط مستقیم قرار ندارند و

لذا صفحه ای مانند α از آنها می گذرد (اصل ۳) و چون $B \in \alpha$ و $C \in \alpha$ پس $l \in \alpha$ (اصل ۵ و تعریف ۱) .

مانده است ثابت کنیم که اگر β صفحه غیر مشخصی ما بر A و l باشد این صفحه بر α منطبق

خواهد بود . در واقع چون $l \subset \beta$ است پس $B \in \beta$ و $C \in \beta$ (طبق تعریف ۱) بعلاوه $A \in \beta$ است .

در نتیجه α و β برهم منطبقند (اصل ۳) .

قضیه ۲- اگر خطوط l_1 و l_2 که برهم منطبق نیستند در یک نقطه A اشتراک داشته باشند صفحه

منحصری مانند α چنان وجود دارد که بر خطوط l_1 و l_2 می گذرد .

قضیه ۳- از هر نقطه مفروض A منحصرأ یک خط می گذرد که با خط مفروض l موازی باشد .

یادآوری می‌کنیم که این قضیه با اصل توازی که در هندسه مسطحه دیده بودیم یکی نیست. زیرا در اینجا صحبت از نقاط و خطوط واقع در فضا است.

قضیه ۴- هر دو صفحه α و β یا موازی هستند و یا مجموعه نقاط مشترکشان یک خط مستقیم تشکیل می‌دهند.

تعریف ۵- دو صفحه غیر موازی را متقاطع نامند.

بدین ترتیب طبق قضیه ۴ مجموعه تمام نقاط مشترک دو صفحه متقاطع α و β خط مستقیمی است مانند l . همچنین می‌گویند که صفحات α و β یکدیگر را در خط l می‌برند.

قضیه ۵- اگر خط l با خط m موازی و $m \subset \alpha$ باشد آنگاه $l \parallel \alpha$.

قضیه ۶- اگر $l \parallel \alpha$ و $A \in \alpha$ باشد خط m موازی l ماراز نقطه A ، در صفحه α قرار خواهد داشت. اثبات - اگر $A \in l$ باشد خط m باید بر l منطبق باشد (طبق تعریف خطوط موازی) و خط l باید در صفحه α واقع باشد (طبق تعریف توازی خط و صفحه) در نتیجه $m \subset \alpha$.

حال فرض می‌کنیم $A \notin l$ باشد صفحه ماربر A و l را با β نشان می‌دهیم (قضیه ۲). اگر β بر α منطبق باشد پس $l \subset \alpha$ و بهمین دلیل $m \subset \alpha$ است (طبق تعریف توازی خطوط).

بالاخره فرض می‌کنیم α و β منطبق نباشند. چون $A \in \alpha$ و $A \in \beta$ است پس صفحات α و β همدیگر را در خط مستقیمی مانند n قطع می‌کنند. بدیهی است که خطوط l و n نقطه مشترکی نداشته (زیرا $n \subset \alpha$ و خط l نقطه مشترکی با α ندارد) و چون $l \subset \beta$ و $n \subset \beta$ است پس $l \parallel n$. لذا خطوط m و n منطبقند (قضیه ۳) و بنابراین $m \subset \alpha$.

قضیه ۷- اگر خط مستقیم l با دو صفحه α و β که در خط مستقیم n مشترکند موازی باشد داریم: $l \parallel m$.

قضیه ۸- اگر $l \parallel m$ و $m \parallel n$ باشد آنگاه $l \parallel n$ خواهد بود.

از قضایای ۳ و ۸ نتیجه می‌شود که مجموعه تمام خطوط موازی با خط مفروض l تمام فضا را اشغال می‌کنند. این خطوط دو بده موازی‌اند (و بالنتیجه هر دو خط از این خطوط یا منطبقند و یا نقطه مشترکی ندارند). این مجموعه خطوط (دو بده موازی که تمام فضا را اشغال می‌کنند) دسته خطوط موازی نام دارند.

قضیه ۹- اگر $l \parallel \alpha$ و $\beta \parallel \alpha$ باشد آنگاه $l \parallel \beta$.

قضیه ۱۰- اگر $l \subset \alpha$ و $m \subset \alpha$ و $l \parallel m$ و $l \parallel \beta$ و $m \parallel \beta$ باشد آنگاه $\alpha \parallel \beta$.

قضیه ۱۱- از هر نقطه A منحصرأ یک صفحه می‌گذرد که با صفحه مفروض α موازی باشد.

قضیه ۱۲- اگر $\beta \parallel \alpha$ و $\gamma \parallel \beta$ باشد آنگاه $\alpha \parallel \gamma$.

از قضایای ۱۱ و ۱۲ چنین نتیجه می‌شود که مجموعه تمام صفحاتی که با صفحه مفروض α موازی باشند تمام فضا را اشغال می‌کنند. این مجموعه صفحات دو بدو موازی را دسته صفحات موازی می‌نامند. بعد مسئله وضع دو خط در فضا و همچنین وضع خط و صفحه در فضا نسبت به همدیگر مورد مطالعه قرار خواهد گرفت (بخصوص تقاطع دو خط تعریف می‌شود و مسئله مرور دادن صفحات موازی بر دو خط متقاطع بررسی خواهد شد).

قضیه ۱۳- هر صفحه α فضا را بدو قسمت بنام نیم‌فضا تقسیم می‌کند. خاصیت این نیم‌فضاها اینست که اگر دو نقطه A و B در یکی از این نیم‌فضاها قرار گیرد پاره خط AB صفحه α را نمی‌برد. و اگر این دو نقطه در دو نیم‌فضای مختلف باشند پاره خط AB صفحه α را می‌برد.

اثبات این قضیه به کمک اصل ۸ (با فرض اینکه دانش‌آموزان می‌دانند که خط صفحه را به دو نیم‌صفحه تقسیم می‌کند) صورت می‌گیرد.

آخرین مفهومی که در این قسمت وارد می‌کنیم مفهوم امتداد (در فضا) است. در اینجا فرض می‌کنیم که (طبق اصل ۷) دانش‌آموزان با مفهوم امتداد در روی خط و در روی صفحه آشنا هستند. بخصوص امتداد در روی یک خط با زوج مرتب نقاط A و B ($A \neq B$) مشخص می‌شود. و می‌گویند: «امتداد از A به B » در روی خط مفروض. در روی خط دو امتداد مختلف وجود دارد. خطی که در روی آن امتدادی داده شده باشد جهت دار نامیده می‌شود. دو خط موازی جهت‌دار در یک صفحه می‌توانند، هم‌جهت یا مختلف‌الجهت باشند. از این پس می‌توان دو خط موازی هم‌جهت را در فضا تعریف کرد (زیرا دو خط موازی همیشه در یک صفحه قرار دارند). اثبات می‌شود که نسبت هم‌جهت بودن خطوط موازی (در فضا) یک نسبت متعدی است. بهمین جهت می‌توان در روی تمام دسته خطوط موازی امتدادهایی چنان اختیار کرد که هر دو خط هم‌جهت باشند. این دسته خطوط موازی هم‌جهت را امتداد فضا می‌نامند. یادآوری می‌کنیم که بکمک این صفحات موازی است که یافتن تصاویر موازی اشکال فضائی در روی یک صفحه و همچنین بررسی روشهای نمایش اجسام فضائی در روی صفحه میسر می‌گردد.

۶- مفهوم تعامد در هندسه مختلط:

هنگام تعریف بردارها سهولت می‌توان از مفهوم امتداد که به روش معمولی وارد می‌شود استفاده نمود. مجموع بردارها و حاصلضرب یک عدد در بردار نیز به طریقه معمولی وارد می‌شود. بدیهی است که در اینجا باید خواص این اعمال ثابت شود (اصول گروهها I و II). زیرا مفهوم بردار در فرضهای اولیه وجود ندارد و توسط اصول توضیح داده نمی‌شود. در حقیقت باید بگوئیم که اثبات کلیه خواص اعمال جمع بردارها و ضرب آنها در یک عدد (و قضایای وابسته به آنها) هم برای بردارهای واقع در صفحه و هم برای بردارهای فضا کاملاً یکسان صورت می‌گیرد.

اکنون به تعریف ضرب بردارها در همدیگر می‌پردازیم. تعریف ضرب بترتیب زیر صورت می‌گیرد:

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \begin{cases} |\mathbf{a}| \cdot |\mathbf{b}| \cos \alpha & \text{اگر } \alpha \text{ زاویه بین } \mathbf{a} \text{ و } \mathbf{b}, \mathbf{a}, \mathbf{b} \neq \mathbf{o} \text{ باشد} \\ 0 & \text{اگر یکی از بردارهای صفر باشد} \end{cases}$$

از این تعریف مستقیماً صحت خواص مسئله اصول III₁ و III₂ و III₃ و III₄ و III₅ نتیجه می شود.

سازنده است خاصیت توزیعی بودن حاصلضرب داخلی را اثبات کنیم (اصل II₂).

اما اثبات این خاصیت تا حد زیادی مشکلتر از اثبات تمام خواص دیگر آن است. انتخاب این وسیله اثبات، در حالت کلی، با ساختمان تمامی هندسه ملازم است. در کتابهای هندسه تحلیلی که برای تدریس در دانشکده‌ها نوشته شده این امر به کمک قضیه تصاویر صورت می گیرد. در این قضیه، تصاویر بردارها بر روی یک خط، به کمک صفحات عمود بر آنها بدست می آید. ولی این امر هنگامی عملی است که دانش آموز با مفهوم تعامد خط و صفحه و قضایای مربوط به آن (قضیه دو عمود) قبلاً آشنائی داشته باشد. بدیهی است در دستگاہی که ما اختیار کرده ایم این وسیله، برای اثبات توزیعی بودن ضرب داخلی ممکن نیست (هنوز دانش آموز قضیه دو عمود و مفهوم تعامد خط و صفحه را نمی داند). بالعکس تمام تلاشها سرانجام منتهی به این می شود که برای وارد کردن مفهوم تعامد خط و صفحه و کلیه قضایای مربوط به آن باید از حاصلضرب داخلی (که توزیعی بودن آن به نحوی از انحاء ثابت شده) استفاده کرد. بنابراین دشواری اساسی در بنای هندسه با این طرح، اثبات توزیعی بودن حاصلضرب داخلی است. یکی از روشهای پیشنهادی که خیلی نزدیک به روش ژ-شوکه ریاضیدان فرانسوی است، روش آ-اسکوپتس است که به شرح زیر می باشد:

اول ثابت می شود که برای هر دو بردار \mathbf{a} و \mathbf{b} فرمولهای زیر صحیح است:

$$(6) \quad \begin{cases} (\mathbf{a} + \mathbf{b})^2 = \mathbf{a}^2 + 2\mathbf{a}\mathbf{b} + \mathbf{b}^2 \\ (\mathbf{a} - \mathbf{b})^2 = \mathbf{a}^2 - 2\mathbf{a}\mathbf{b} + \mathbf{b}^2 \end{cases}$$

لازم به یادآوری نیست که بردارهای \mathbf{a} و \mathbf{b} و $\mathbf{a} + \mathbf{b}$ و $\mathbf{a} - \mathbf{b}$ همه در یک صفحه قرار دارند و به همین دلیل فرمولهای (6) معرف حقایقی از هندسه مسطحه هستند و اثبات آنها هم باید (به همین علت) به کمک هندسه مسطحه صورت گیرد (طبق اصل 7، قوانین هندسه مسطحه اقلیدسی در هر صفحه صدق می نماید). مثلاً فرمولهای (6) را ممکن است یا از قضیه جیب تمامها بدست آورد (این فرمولها در حقیقت همان نمایش برداری قضیه جیب تمامها است) و یا با استفاده از نظریه تصاویر بر روی صفحه. در حالت اخیر قضیه جیب تمامها به سادگی از فرمول (6) بدست می آید.

اکنون که روابط (6) به یکی از طرق اثبات شد، اثبات قانون توزیعی:

$$(7) \quad (\mathbf{a} + \mathbf{b})\mathbf{c} = \mathbf{a}\mathbf{c} + \mathbf{b}\mathbf{c}$$

صرفاً با روش جبری بترتیب زیر صورت خواهد گرفت. فرض می کنیم:

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{m} \quad \text{و} \quad \mathbf{a} - \mathbf{b} = \mathbf{n}$$

لذا از فرمولهای (۶) نتیجه می‌شود :

$$(m+n)^2 + (m-n)^2 = 2m^2 + 2n^2$$

و یا :

$$[2a + (b+c)]^2 + (b-c)^2 = 2(a+b)^2 + 2(a+c)^2$$

و یا از بسط دو طرف تساوی خواهیم داشت :

$$4a^2 + 4a(b+c) + (b+c)^2 + (b-c)^2 = 2a^2 + 4ab + 2b^2 + 2a^2 + 4ac + 2c^2$$

و یا :

$$4a^2 + 4a(b+c) + 2b^2 + 2c^2 = 4a^2 + 4ab + 4ac + 2b^2 + 2c^2$$

و یا :

$$4a(b+c) = 4ab + 4ac$$

و یا بالاخره :

$$a(b+c) = ab + ac$$

یعنی حکم ثابت است .

حال به بینیم معنای این عملیات چیست ؟ اگر خوب دقت کنیم ملاحظه خواهیم کرد که قانون توزیعی (۷) در حقیقت ، واقعیتی از هندسه فضائی است (زیرا سه بردار a و b و c را که ممکن است در یک صفحه نباشند بهم مربوط می‌سازد) و همانظوری که قبلاً یادآور شدیم فرمولهای (۶) فرمولهای هندسه مسطحه است . بدینترتیب نتایج محاسبات جبری فوق « معیاری » برای بدست آوردن حقیقت فضائی (۷) با استفاده از خاصیت (۶) هندسه مسطحه است (۱).

تردیدی نیست که این نتیجه گیری اخیر ما از نظر آموزشی چندان اهمیتی ندارد و ماهیت هندسی این استدلال از دید دانش آموز پنهان می‌ماند . تهیه تصویر یا قالب فضائی برای آنها ممکن نیست؛ اثبات فوق‌الذکر صرفاً جنبه محاسباتی دارد و بس .

اکنون که کلیه خواص حاصلضرب داخلی (از جمله توزیعی بودن آن) اثبات شد مفهوم تعامد به همان ترتیبی که در ساختمان هندسه ویل وارد شده بود وارد می‌شود. تنها تفاوتش با آن این است که مفهوم زاویه بین دو بردار (که در حقیقت یک واقعیت هاسنی است) در اینجا، تا وارد کردن حاصلضرب داخلی معلوم فرض می‌شود و به همین دلیل فرمول (۵) فرمول اساسی برای وارد کردن مفهوم زاویه نبوده از تعریف ضرب داخلی نتیجه می‌شود .

نتیجه - برای پی‌ریزی هندسه فضائی (دبیرستانی) دوروش در بالا ذکر کردیم . بدیهی است که به موازات این دو، راه سومی هم وجود دارد : ابتدا هندسه فضائی با روش معمولی (در ضمن گنجانیدن

۱ - چون فرمولهای (۶) نتیجه قانون توزیعی بودن (۷) برای بردارهای واقع در یک صفحه است می‌توان گفت که قدرت استنتاج ما قانون توزیعی بودن هندسه فضائی را از قانون متناظرش در هندسه مسطحه استخراج کرده است .

تعامد خط و صفحه در آن) و سپس براساس آن جبر بردارها بنا می‌شود (که نقص این روش را قبلاً یادآور شدیم) و روش دشوار اثبات توزیعی بودن ضرب داخلی هم از نظر دور نمی‌ماند.

پس بدین ترتیب دو روش بنای هندسه که در قسمت‌های ۲ و ۳ و ۴ ذکر کردیم باقی می‌ماند که باید اساسی بشمار آید. اما اگر سؤال شود که: کدامیک از این دو روش برای تدریس بهتر و مناسب‌تر است؟ باید بگوئیم که تجربه در آینده باید به این سؤال پاسخ دهد. ولی معهذاً از هم اکنون می‌توان با توجه به استقراء علمی و تعلیم و تربیتی، پیش‌بینی کرد که روش اول (طرح ویل) که از وراء آن آینده بهتر دیده می‌شود جای خود را زودتر باز خواهد کرد.

منابع این مقاله

- 1 – Mathematiques Modernes ; A. Calame ; 1967 , Tom 1,3 ; Diffusion Dunod ; Paris .
- 2 – Mathematiques Modernes ; H. Suter ; 1966 ; Tom 1,2 ; Editions du Griffon , Neuchatel .
- 3 – MATEMATIKA V SHkole , 1969 , MOSKVA.