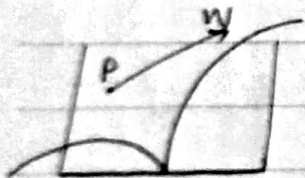


Μάθημα 17ο

05/19/16

Κάθετη καμπυλότητα



$$K_n(w) = \frac{\mathbb{I}_p(w)}{J_p(w)}$$

Κύριες καμπυλότητες

$$K_1(p) = \max \{ K_n(w) \mid w \in T_p S, \|w\| = 1 \}$$

$$K_2(p) = \min \{ \quad \quad \quad \}$$

$$L_p e_1(p) = K_1(p) e_1(p)$$

$$L_p e_2(p) = K_2(p) e_2(p)$$

Καμπυλότητα Gauss

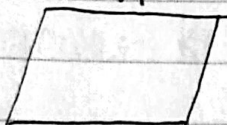
$$K(P) = \det L_P = K_1(P)K_2(P)$$

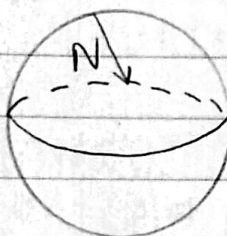
Μέση καμπυλότητα

$$H(P) = \frac{1}{2} \text{trace } L_P = \frac{1}{2} (K_1(P) + K_2(P))$$

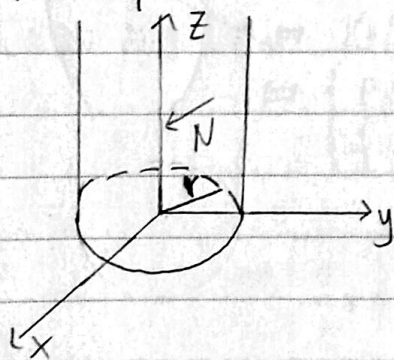
$$K = \frac{eg - f^2}{EG - F^2}, \quad H = \frac{Eg - 2Ff + Ge}{2(EG - F^2)}$$

ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑΤΑ:

1)  $L_P = 0 \Rightarrow \mathbb{I}_P = 0 \Rightarrow K_n(W) = 0$
 $\Rightarrow K_1(P) = K_2(P) = 0 \Rightarrow K = 0, H = 0$

2)  S^2 $L_P W = \frac{1}{R} W, \quad L_P = \frac{1}{R} \text{Id}, \quad \mathbb{I}_P = \frac{1}{R} \mathbb{I}_P$
 $K = K_1 K_2 = \frac{1}{R^2}, \quad H = \frac{1}{R}$

3) Κύβινδρος



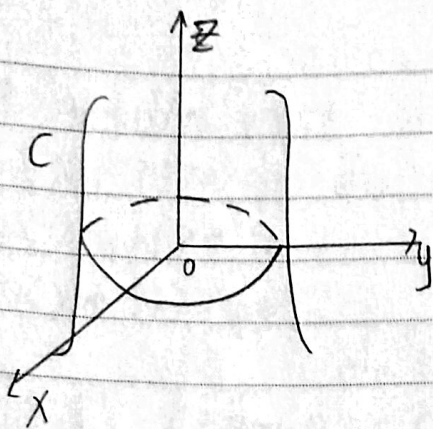
$$S: x^2 + y^2 = r^2$$

$$L_P W = L_P(W_1, W_2, W_3) = \frac{1}{r} (W_1, W_2, 0)$$

$$\begin{cases} L_P(W_1, W_2, 0) = \frac{1}{r} (W_1, W_2, 0) \\ L_P(0, 0, W_3) = 0 \cdot (0, 0, W_3) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \text{α ιδιοτιμές του } L_P \text{ είναι } \frac{1}{r}, 0. \Rightarrow K_1 = \frac{1}{r}, K_2 = 0.$$

$$K = 0, \quad H = \frac{1}{2r}$$



$$c(s) = (\varphi(s), 0, \psi(s))$$

$$\varphi > 0, (\dot{\varphi}(s))^2 + (\dot{\psi}(s))^2 = 1$$

$$K = -\frac{\ddot{\varphi}}{\varphi}$$

Υπάρχει ευ. περιστροφής επιφάνεια που έχει σταθερή καμπυλότητα Gauss;

Εστω $K = \text{σταθ.} = a > 0$

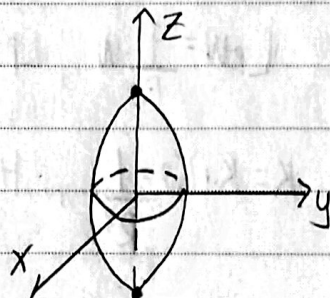
$$\ddot{\varphi}(s) + a\varphi = 0 \quad \text{δ.ε.} \quad \varphi(s) = a \cos s$$

$$\dot{\varphi}(s) = -a \sin s$$

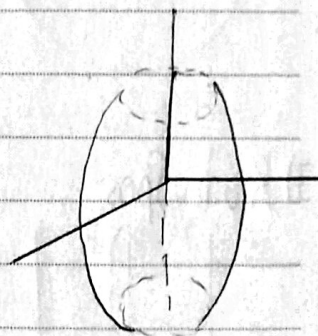
$$\dot{\varphi}^2 + \dot{\psi}^2 = 1 \Rightarrow \dot{\psi}^2 = 1 - a^2 \sin^2 s$$

$$\psi(s) = \int \sqrt{1 - a^2 \sin^2 s} \, ds$$

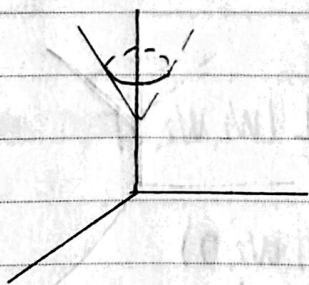
◆ $a < 1$ ορίζεται για όλα τα s



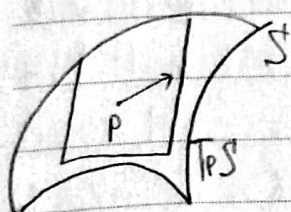
◆ $a > 1$, $\psi(s)$ σε (α, β) (δεν ορίζεται για όλα τα s)



◆ $a = 0$



Ταξινόμηση σημείων της επιφάνειας



$$D_P = \{w \in T_P S / \mathbb{I}_P(w) = \pm 1\} = \{w = x e_1 + y e_2 / K_1(P)x^2 + K_2(P)y^2 = \pm 1\}$$

$\{e_1(P), e_2(P)\}$ οριζ. διευθύνσεις

|||
αωνία τη στιγμή

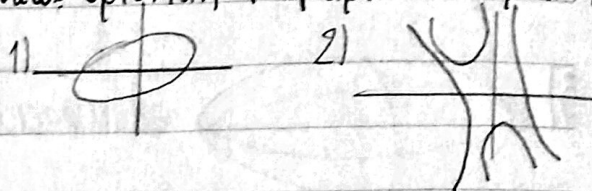
$$\begin{cases} L_P e_1(P) = K_1(P) e_L(P) \\ L_P e_2(P) = K_2(P) e_2(P) \end{cases}$$

$$w = x e_1(p) + y e_2(p)$$

$$\Pi_p(w) = \langle L_p w, w \rangle = \langle L_p(x e_1 + y e_2), x e_1 + y e_2 \rangle = \langle x K_1(p) e_1 + y K_2(p) e_2, x e_1 + y e_2 \rangle$$

$$\Pi_p(w) = K_1(p)x^2 + K_2(p)y^2$$

ΟΡΙΣΜΟΣ: Το σημείο $p \in S'$ καλείται (1) ελλειπτικό αν το D_p είναι ελλειψή $\Leftrightarrow K_1(p) > K_2(p) > 0$ ή $0 > K_1(p) \geq K_2(p) \Leftrightarrow \Pi_p$ θετικά οριστική ή Π_p αρνητικά οριστική $\Leftrightarrow K(p) > 0$



(2) υπερβολικό αν το D_p είναι υπερβολή \Leftrightarrow

(3) παραβολικό αν το D_p είναι παραβολή $\Leftrightarrow K(p) = 0$ και $H(p) \neq 0 \Leftrightarrow \Pi_p$ ημιοριστική

(4) ισόπεδο $\Leftrightarrow K_1(p) = K_2(p) = 0 \Leftrightarrow K(p) = H(p) = 0 \Leftrightarrow \Pi_p = 0 \Leftrightarrow e = f = g = 0 \Leftrightarrow L_p = 0$

(5) ομφαλικό $\Leftrightarrow K_1(p) = K_2(p) \neq 0 \Leftrightarrow H^2(p) = K(p) \neq 0 \Leftrightarrow \Pi_p = K_1(p) \Pi_p$ $\{K_1 = K_2 \Leftrightarrow H^2 = K\}$
 $\Leftrightarrow L_p = K_1(p) Id$

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΙΣ:

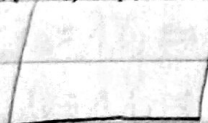
1) $H^2(p) = K(p) \Leftrightarrow p$ είναι ομφαλικό ή ισόπεδο.

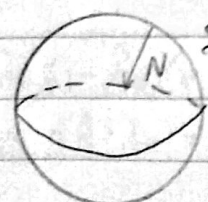
2) Τα ομφαλικά σημεία είναι ελλειπτικά.

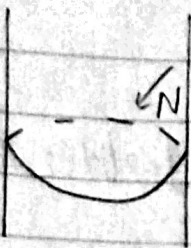
p είναι ομφαλικό $\Leftrightarrow K_1(p) = K_2(p) \neq 0 \Leftrightarrow H^2(p) = K(p) > 0 \Leftrightarrow \Pi_p = \lambda \Pi_p, \lambda \neq 0 \Leftrightarrow$
 $\Leftrightarrow \begin{pmatrix} e & f \\ f & g \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}, \lambda \neq 0 \Leftrightarrow \begin{cases} e = \lambda E \\ f = \lambda F \\ g = \lambda G \end{cases} \lambda \neq 0 \Leftrightarrow$


$$\Leftrightarrow \boxed{\frac{e}{E} = \frac{f}{F} = \frac{g}{G} \neq 0}$$

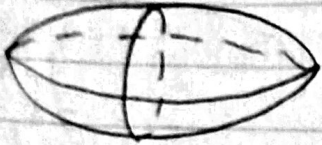
ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑΤΑ:

1)  $K_1 = K_2 = 0$ Όλα τα σημεία είναι ισόπεδα

2)  $K_1 = K_2 = \frac{1}{R^2}$ Όλα τα σημεία είναι ομφαλικά

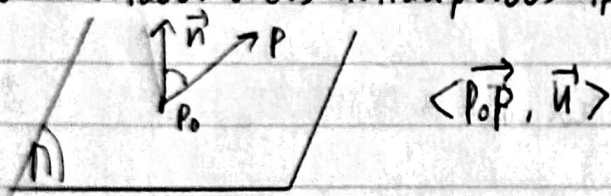
3)  $K_1 = \frac{1}{R}$, $K_2 = 0$ Όλα τα σημεία είναι παραβολικά

4)  μονόκυρτο υπερβολοειδές; έχω όλα τα σημεία υπερβολικά

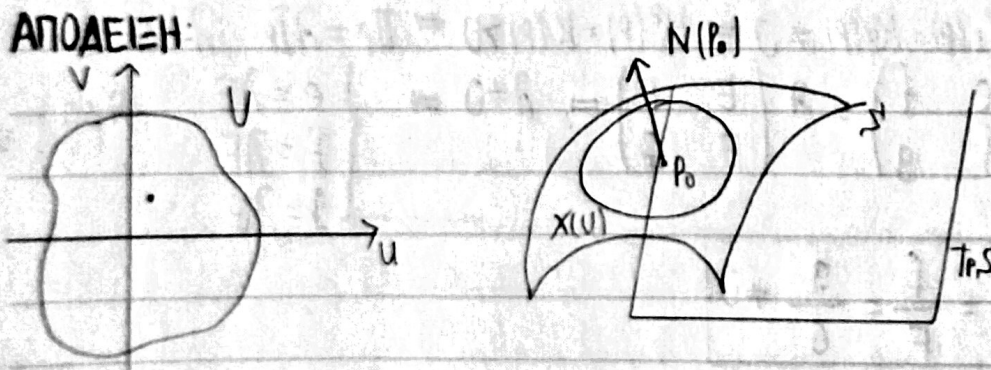
5)  ελλειψοειδές $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$
Όλα τα σημεία είναι ελλειπτικά

ΠΡΟΤΑΣΗ: Έστω $p \in S$. (i) Αν το p είναι ελλειπτικό, τότε υπάρχει περιοχή V της p στο S τέτοια ώστε $V \cap T_p S = \{p\}$ και το V περιέχεται σ' ένα αμυγδαλίσι από τους 2 ημιχώρους με αμμή τα $T_p S$

(ii) Αν το p είναι υπερβολικό, τότε υπάρχουν σημεία της S κοντά στο p τα οποία ανήκουν στους αντίθετους ημιχώρους με αμμή το $T_p S$



ΑΠΟΔΕΙΞΗ:



Ορίζω τη συνάρτηση $h: U \rightarrow \mathbb{R}$

$$h(u, v) = \langle X(u, v) - X(u_0, v_0), N(p_0) \rangle$$

$h(u_0, v_0) = 0$. Η h είναι λεία

$$\begin{cases} h_u(u, v) = \langle X_u(u, v), N(p_0) \rangle \\ h_v(u, v) = \langle X_v(u, v), N(p_0) \rangle \end{cases}$$

$$\begin{cases} h_u(u, v) = \langle X_u(u, v), N(p_0) \rangle \\ h_v(u, v) = \langle X_v(u, v), N(p_0) \rangle \end{cases}$$

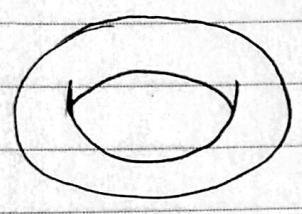
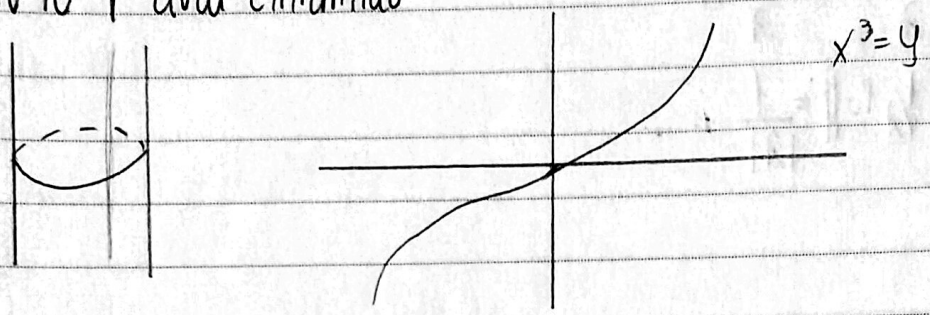
Παρατηρώ ότι $h_u(u_0, v_0) = 0 = h_v(u_0, v_0)$

$$h_{uu}(u_0, v_0) = \langle X_{uu}(u, v), N(p_0) \rangle$$

$$\begin{cases} h_{uu}(u_0, v_0) = e(u_0, v_0) \\ h_{uv}(u_0, v_0) = f(u_0, v_0) \\ h_{vv}(u_0, v_0) = g(u_0, v_0) \end{cases}$$

Άρα, ο Ευσταθής πίνακας της h στο (u_0, v_0) είναι $\begin{pmatrix} e(u_0, v_0) & f(u_0, v_0) \\ f(u_0, v_0) & g(u_0, v_0) \end{pmatrix}$

Αν το P είναι ελλειπτικό



ΘΕΩΡΗΜΑ: Έστω S συνεκτική επιφάνεια με $K_1 = K_2$ παντού (ή ισοδύναμα $H^2 = K$ παντού) τότε η S είναι τμήμα επιπέδου ή σφαίρας.

ΑΠΟΔΕΙΞΗ: $\begin{cases} L_p e_1(p) = K_1(p) e_1(p) \\ L_p e_2(p) = K_2(p) e_2(p) \end{cases} \Rightarrow L_p = \lambda(p) Id, \lambda(p) = K_1(p) = K_2(p)$

Ορίζεται μια συνάρτηση $\lambda: S \rightarrow \mathbb{R}, L_p = \lambda(p) Id, \forall p \in S$

$$2H(p) = \text{trace } L_p = 2\lambda(p) \Rightarrow \lambda(p) = H(p) \forall p \Rightarrow \lambda = H.$$

Έστω $\chi: U \rightarrow S$ σύστημα συντεταγμένων

$$\begin{cases} L\chi_u = \lambda\chi_u \Leftrightarrow -N_u = \lambda\chi_u \\ L\chi_v = \lambda\chi_v \Leftrightarrow -N_v = \lambda\chi_v \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -N_{uv} = \lambda_u\chi_u + \lambda\chi_{uv} \\ -N_{vu} = \lambda_v\chi_v + \lambda\chi_{vu} \end{cases} \xrightarrow{\substack{N_{vu} = N_{uv} \\ \chi_{vu} = \chi_{uv}}} \rightarrow$$

$$\lambda_u\chi_u - \lambda_v\chi_v = 0 \Rightarrow \lambda_u = \lambda_v = 0$$

$$\Rightarrow d\lambda(\chi_u) = d\lambda(\chi_v) = 0 \Rightarrow d\lambda_p = 0, \forall p \in S$$

1) Έστω $\lambda = 0 \Rightarrow L_p = 0, \forall p \in S \Rightarrow dN_p = 0, \forall p \in S.$

$N: S \rightarrow S \Rightarrow N(p) = \text{σταθερό διάνυσμα} = w$

$N(p) = (A, B, \Gamma) = \text{σταθερό.}$

Ορίσω μου $h: S \rightarrow \mathbb{R}, h(p) = \langle p, (A, B, \Gamma) \rangle$

$w \in T_p S, dh_p(w) = \langle w, (A, B, \Gamma) \rangle = 0 \Rightarrow h = \text{σταθ.} \Rightarrow Ax + By + \Gamma z = \text{σταθ.}$

2) Έστω $\lambda \neq 0, \Phi: S \rightarrow \mathbb{R}^3$

$\Phi(p) = N(p) + \lambda p, \Phi = N + \lambda Id, d\Phi_p = dN_p + \lambda Id = -L_p + \lambda Id = 0$

$\Phi(p) = p_0 = \text{σταθερό.}$

$N(p) + \lambda p = p_0 \Leftrightarrow p - \frac{1}{\lambda} p_0 = -\frac{1}{\lambda} N(p)$

$d \left(p, -\frac{1}{\lambda} p_0 \right) = \left\| p - \frac{1}{\lambda} p_0 \right\| = \frac{1}{|\lambda|}$