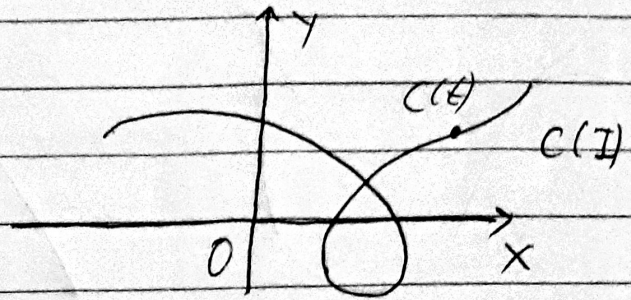
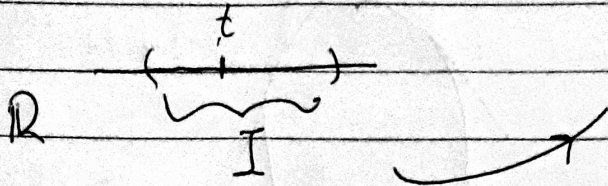


Καμπύλες του  $\mathbb{R}^2$

ΟΡΙΣΜΟΣ | Μια λεία σημειώσιμη  $c: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  καλείται καμπύλη του  $\mathbb{R}^2$



$$t \mapsto c(t) = (x(t), y(t))$$

$t$  = παραμέτρος

$x(t), y(t)$  = συντεταγμένες σημείων της  $c$

( Συνήθως απαιτούμε τάξης  $C^2$  )

Γεωμετρικώς Ισότιμες καμπύλες

ΟΡΙΣΜΟΣ | Δύο καμπύλες  $c, \tilde{c}: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  καλούνται γεωμετρικώς Ισότιμες αν αν-ν υπάρχει Ισομετρία

$$T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^2) : \tilde{c} = T \circ c$$

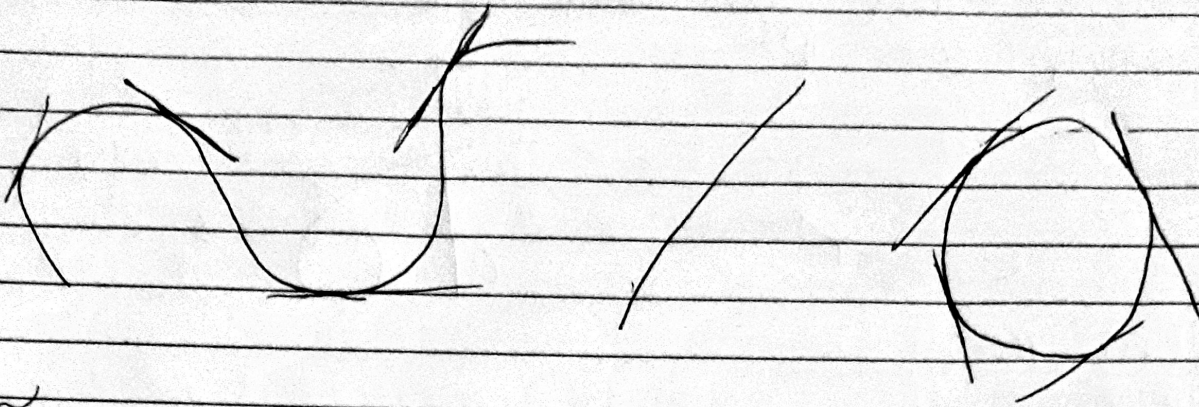
Εφαπτομένη καμπύλης

→ Κανονικές καμπύλες

ΟΡΙΣΜΟΣ | Μια καμπύλη  $c: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  καλείται ΚΑΝΟΝΙΚΗ αν-ν ισχύει:  $c'(t) \neq 0 \forall t \in I$

Το διάνυσμα  $c'(t)$  καλείται εφαπτόμενο ή διάνυσμα ταχύτητας της  $c$  στο  $t$

"Εφαπτόμενη ευθεία" της  $c$  στο  $t_0$  είναι η ευθεία που διέρχεται από το σημείο  $c(t_0)$  και είναι παράλληλο προς το διάνυσμα  $c'(t_0) \neq 0$



## ΙΣΟΜΕΤΡΙΕΣ ΤΟΥ $\mathbb{R}^2$

Κάθε  $T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^2)$  γράφεται ως  $T = T_v \circ A$

όπου  $T_v =$  παράλληλη μεταφορά κατά  $v$  και  $A \in O(2)$  ορθογώνιος μετασχηματισμός

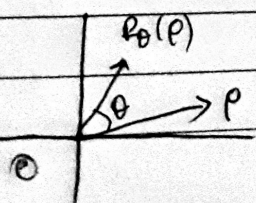
$$v = (v_1, v_2), \quad T_v(p) = p + v = (x + v_1, y + v_2)$$

$$p = (x, y)$$

Οι μόνοι ορθογώνιοι μετασχηματισμοί του  $\mathbb{R}^2$  είναι η στροφή και ο κατοπτρισμός

Στροφές κατά γωνία  $\theta$ : είναι μια γραμ. απεικόνιση  $R_\theta: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  με πίνακα ως προς τη βάση  $e_1 = (1, 0), e_2 = (0, 1)$

τον πίνακα 
$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$



$R_\theta =$  ορθογώνιος μετασχ

$$T(x, y) = (x \cos \theta - y \sin \theta + v_1, x \sin \theta + y \cos \theta + v_2)$$

Κατοπτρισμός είναι κάθε γραμμική απεικόνιση

$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  της οποίας ο πίνακας ως προς τη βωνήθμ βάζμ του  $\mathbb{R}^2$  είναι 0

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$T(x, y) = (x \cos \theta + y \sin \theta + u_1, x \sin \theta - y \cos \theta + u_2)$$

**Έρωτημα** Αν  $c, \tilde{c}$  είναι γεωμ. ισοζιμίες καμπύλες και  $\eta$   $c$  είναι κανονική, τότε είναι και  $\eta \tilde{c}$  κανονική  $\dot{s} \dot{s}$

Απόδειξη:  $\tilde{c} = T \circ c, T = T \circ A$

$$c'(t) \neq 0 \quad \forall t \in I, \quad c(t) = (x(t), y(t))$$

$$\tilde{c}(t) = (\tilde{x}(t), \tilde{y}(t))$$

$$u = (u_1, u_2) \quad \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \text{ ο πίνακας του } A$$

$$\begin{pmatrix} \tilde{x}'(t) \\ \tilde{y}'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \tilde{x}'(t) = a_{11}x'(t) + a_{12}y'(t) + u_1 \\ \tilde{y}'(t) = a_{21}x'(t) + a_{22}y'(t) + u_2 \end{cases}$$

$$c'(t) \neq (0, 0) \Leftrightarrow (x'(t), y'(t)) \neq (0, 0)$$

$$\tilde{c}'(t) = (\tilde{x}'(t), \tilde{y}'(t))$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \tilde{x}'(t) = \alpha_{11}x'(t) + \alpha_{12}y'(t) \\ \tilde{y}'(t) = \alpha_{21}x'(t) + \alpha_{22}y'(t) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \tilde{x}'(t) \\ \tilde{y}'(t) \end{pmatrix} = (\alpha_{ij}) \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \boxed{\tilde{c}'(t) = A \cdot c'(t)}$$

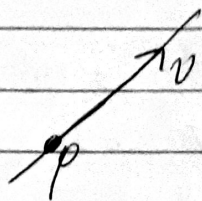
$$\|\tilde{c}'(t)\| = \|A c'(t)\| = \|c'(t)\| > 0$$

ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ!

→ Δίνονται  $p \in \mathbb{R}^2$  και διάνυσμα  $v \neq 0$ . Η καμπύλη

$$c_1: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$c_1(t) = p + tv, \quad c_1'(t) = v \neq 0$$

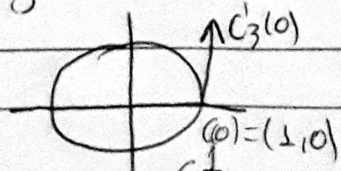


→  $c_2: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $c_2(t) = p + t^3v$   
 $c_2(\mathbb{R}) = c_1(\mathbb{R})$ ,  $c_2'(t) = 3t^2v$   
 $c_2'(0) = 0$  (ΟΧΙ ΚΑΝΟΝΙΚΗ)

→  $c_3: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $c_3(t) = (\cos t, \sin t)$   
 είναι λεία με διάνυσμα ταχύτητας  $c_3'(t) = (-\sin t, \cos t) \neq (0,0)$

$\forall t \in \mathbb{R}$  είναι κανονική  $\left. \begin{matrix} x(t) = \cos t \\ y(t) = \sin t \end{matrix} \right\} \Rightarrow$

$\Rightarrow x^2(t) + y^2(t) = 1$ . Η εικόνα της  $c_3$  είναι το  $c_3(\mathbb{R})$

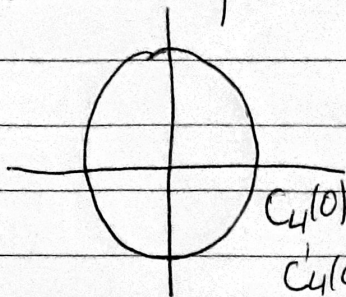


$$S^1: x^2 + y^2 = 1$$

$$\rightarrow C_4: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad C_4(t) = \begin{pmatrix} \overbrace{\cos 3t}^{x(t)} \\ \overbrace{\sin 3t}^{y(t)} \end{pmatrix}$$

Είναι λεία με διάμετρο ραχούρας

$$C_4'(t) = (-3\sin 3t, 3\cos 3t) \neq (0,0) \quad \forall t \in \mathbb{R} \quad \text{άρα είναι κανονική με ευθεία } C_4(\mathbb{R}) = S^1$$



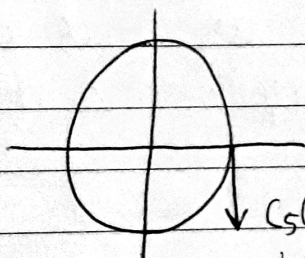
$$C_4(0) = (1,0)$$

$$C_4'(0) = (0,3) = 3(0,1)$$

[x3 ραχούρας]

$$\rightarrow C_5: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad C_5(t) = (\cos t, -\sin t) = C_3(-t)$$

Κανονική με  $C_5'(t) = (-\sin t, -\cos t)$  με ευθεία  $C_5(\mathbb{R}) = S^1$



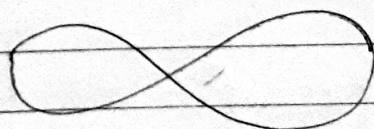
$$C_5(0) = (1,0)$$

$$C_5'(0) = (0,-1)$$

$$\rightarrow C_6: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad C_6(t) = (\cos t^2, \sin t^2) \quad \text{λεία με διάμετρο ραχούρας}$$

$$C_6'(t) = (-2t \sin t^2, 2t \cos t^2), \quad C_6'(0) = (0,0) \quad \text{ΔΕΝ ΕΙΝΑΙ ΚΑΝΟΝΙΚΗ}$$

$$C_6(t) = C_3(t^2)$$



$$C(t) = \left( \sin t, \frac{1}{2} \sin 2t \right)$$

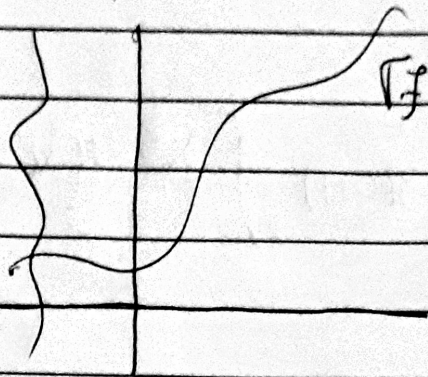


$$C(t) = (a \cos t, b \sin t) \\ a, b > 0$$

## Καμπύλες Γραφήματα

Έστω λεία συνάρτηση  $f: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$   
Το γράφημα της  $f$  είναι το σύνολο

$$\Gamma_f = \{(t, f(t)) \mid t \in I\}$$



Το γράφημα  $\Gamma_f$  είναι η εικόνα της καμπύλης

$$c: I \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c(t) = (t, f(t)), \quad c'(t) = (1, f'(t)) \neq (0, 0).$$

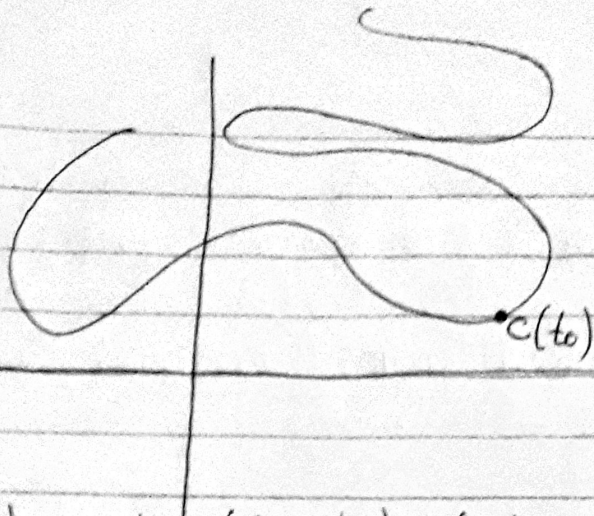
Η  $c(t) = (t, f(t))$  είναι καμπύλη γράφημα ως προς τον άξονα  $Ox$ . Καμπύλες γραφήματα ως προς τον άξονα  $Oy$  είναι της μορφής  $c(t) = (g(t), t)$

**ΠΡΟΤΑΣΗ**

Έστω  $c: I \rightarrow \mathbb{R}^2$  κανονική καμπύλη.  $\forall t_0 \in I$   
 $\exists \varepsilon > 0$  ώστε ο περιορισμός  $c|_{(t_0-\varepsilon, t_0+\varepsilon)}$  είναι

καμπύλη γράφημα είτε ως προς τον  $Ox$  ή τον  $Oy$ .

## ΑΥΘΟΝΕΙΤΗ



$c(t) = (x(t), y(t))$ ,  $c'(t) = (x'(t), y'(t)) \neq (0,0)$ . Η  $x'(t_0) \neq 0$  ή  $y'(t_0) \neq 0$

Έχω ότι  $x'(t) \neq 0$ . Επειδή η  $x'(t)$  είναι συνεχής έχω ότι  $x'(t) \neq 0 \forall t \in (t_0 - \epsilon, t_0 + \epsilon)$  για κάποιο  $\epsilon > 0$

$\Rightarrow x'(t) > 0 \forall t \in (t_0 - \epsilon, t_0 + \epsilon)$  ή  $x'(t) < 0 \forall t \in (t_0 - \epsilon, t_0 + \epsilon)$

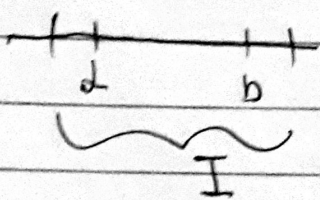
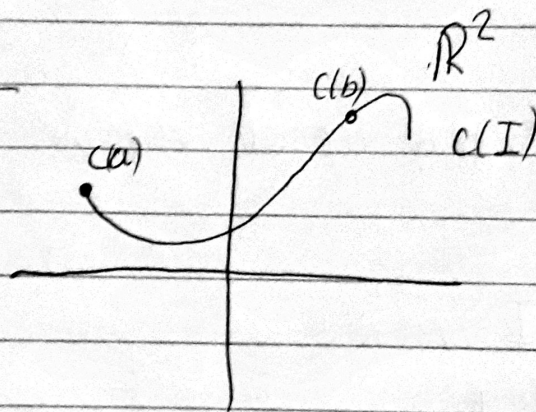
Άρα από το θεώρημα αναστροφής συνάρτησης

$x = x(t) \Leftrightarrow t = t(x) =$  λεία συνάρτηση του  $x$

$$(x(t), y(t)) = (x, \underbrace{y(t(x))}_{= \tilde{f}(x)}) = (x, \tilde{f}(x))$$

## Μήκος Υαμίδας

Έχω  $c: I \rightarrow \mathbb{R}^2$



Θεωρώ διαμέριση  $P = \{a = t_0 < \dots < t_{k-1} < t_k = b\}$  του διαστήματος  $[a, b]$ . Η λεπτότητα της διαμέρισης  $P$  είναι ο αριθμός

$$|P| = \max \{ t_{i+1} - t_i \mid i = 0, \dots, k-1 \}$$

Το μήκος της πολ. γραμ. με άκρα  $c(t_0), c(t_1), \dots, c(t_k)$  είναι ο αριθμός  $L(P, c) = \sum_{i=0}^{k-1} \|c(t_{i+1}) - c(t_i)\|$

Θεωρώ ακολουθία διαφereύσεων  $P_n$  ώστε  $\lim |P_n| = 0$   
 Τότε το  $\lim L(P_n, c)$  υπάρχει στο  $\mathbb{R}$  και είναι ανεξάρτητος  
 της ακολουθίας  $P_n$   
 Ο αριθμός αυτός, καλείται μήκος καμπύλης από το  $a$   
 ως το  $b$ ,  $L_a^b(c)$

### ΘΕΩΡΗΜΑ

Αν  $c$  είναι  $C^1$  καμπύλη τότε :

$$L_a^b(c) = \int_a^b \|c'(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{\langle c'(t), c'(t) \rangle} dt$$

### ΠΑΡΑΧΕΙΡΗΣΗ

Αν  $c, \tilde{c}$  είναι  $C^1$  γεωμ. ισοτιμες καμπύλες τότε  $L_a^b(c\tilde{c}) = L_a^b(c)$

Απόδειξη

$$\tilde{c} = T \circ c, \quad T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^n)$$

$$T = T \circ A, \quad \tilde{c}'(t) = A c'(t)$$

$$L_a^b(c\tilde{c}) = \int_a^b \|\tilde{c}'(t)\| dt = \int_a^b \|A c'(t)\| dt = \int_a^b \|c'(t)\| dt = L_a^b(c)$$

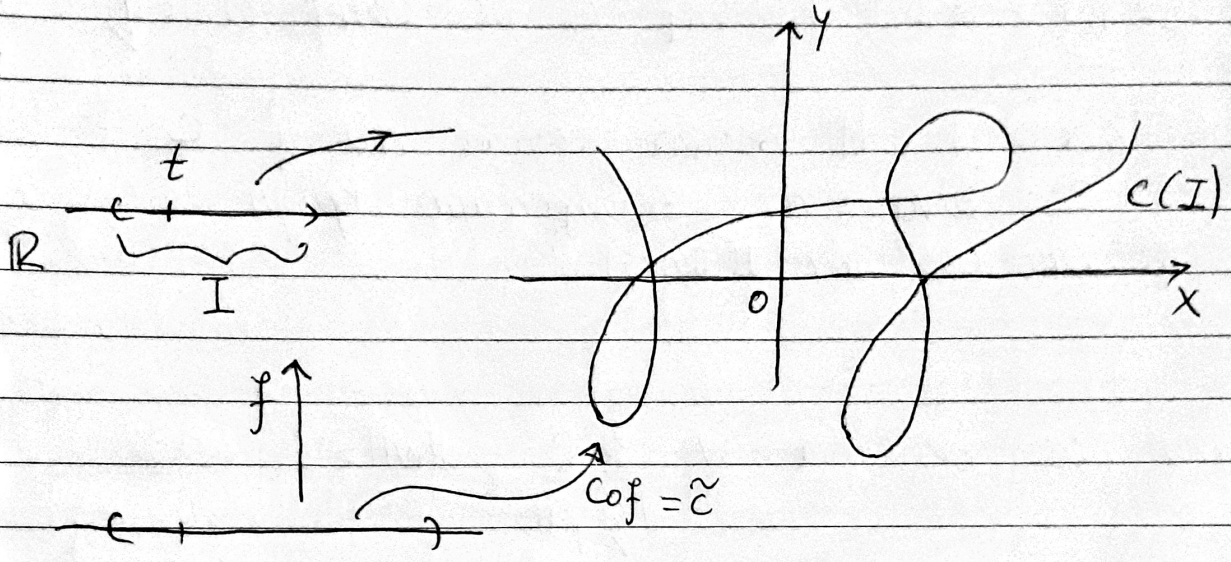


$$C_1(t) = p + t^4$$

$$C_2(t) = p + t^3 u$$

## Αναπαράμετρητες Καμπύλες

Έστω  $c: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  λεία καμπύλη  
 $t \mapsto c(t)$ . Υποθέτω ότι  $f: J \rightarrow I$  με  $t = f(\sigma)$ ,  $\sigma \in J$   
 είναι λεία 1-1 και επί συνάρτηση. Η καμπύλη  $\tilde{c} = c \circ f$   
 καλείται αναπαράμετρητη της καμπύλης  $c$ .



Οι  $\tilde{c}, c$  έχουν την ίδια ευύνοια.

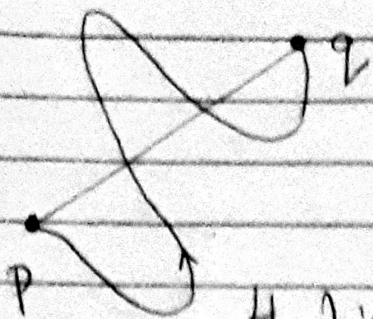
Το διάνυσμα ταχύτητας της  $c$  είναι  $\frac{dc}{dt}$

" " " της αναπαράμετρητης ( $\tilde{c}$ ) είναι  $\frac{d\tilde{c}}{dt}$

$$\frac{d\tilde{c}}{dt} = \frac{dt}{d\sigma} \frac{dc}{dt} \Rightarrow \boxed{\frac{d\tilde{c}}{d\sigma} = \frac{df}{d\sigma} \cdot \frac{dc}{dt}}$$

"Συμπέρασμα": Έστω ότι η  $c$  είναι κανονική. Τότε  
 η αναπαράμετρητη  $\tilde{c} = c \circ f$  είναι κανονική  $\Leftrightarrow$   
 $\Leftrightarrow \frac{df}{d\sigma} > 0$  παντού ή  $\frac{df}{d\sigma} < 0$  παντού (θετικές / αρνητικές / αναπ/σεις)

**ΠΡΟΒΛΗΜΑ** Δίνονται 2 σημεία  $p, q \in \mathbb{R}^2$  με  $p \neq q$



Υπάρχει καμπύλη που ενώνει τα  $p, q$  και έχει ελάχιστο μήκος μεταξύ όλων των καμπυλών που ενώνει τα  $p, q$

Η λύση στο πρόβλημα είναι το ευθύγραμμο τμήμα

Έστω  $c: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$  καμπύλη  $C^1$  με  $c(a) = p, c(b) = q$

ΘΔΟ

$\int_a^b |c'(t)| dt \geq d(p, q)$ . Η Ισότητα ισχύει αν η  $c$  είναι το ευθύγραμμο τμήμα

(ΠΡΟΒΛΗΜΑ ΕΛΑΧΙΣΤΟΠΟΙΗΣΗΣ ΤΟΥ ΜΗΚΟΥΣ)

Αποδείξτε

Θεωρή το διάνυσμα  $w = \frac{q-p}{\|q-p\|}$ ,  $\|w\| = 1$

$$\langle c'(t), w \rangle \leq |\langle c'(t), w \rangle| \leq \|c'(t)\| \|w\| = \|c'(t)\| \quad \forall t \in [a, b]$$

$$\Rightarrow \int_a^b \langle c'(t), w \rangle dt \leq \int_a^b \|c'(t)\| dt = \int_a^b |c'(t)| dt = L(c)$$

Αν  $v, w: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  είναι λείες, τότε  $\langle v, w \rangle$  είναι λεία συνάρτηση  $\langle v, w \rangle' = \langle v', w \rangle + \langle v, w' \rangle$

$$\|p-q\| = \frac{\langle p-q, p-q \rangle}{\|p-q\|} = \frac{\langle c(b) - c(a), p-q \rangle}{\|p-q\|} = \langle c(b), w \rangle - \langle c(a), w \rangle =$$

$$= \int_a^b \langle c'(t), w \rangle dt = \int_a^b \langle c'(t), w \rangle dt \leq \int_a^b \|c'(t)\| dt = \int_a^b |c'(t)| dt = L(c)$$

Av  $\int_a^b \langle c', w \rangle = d(p, q) \Rightarrow c'(t), w$  είναι ομόρροπα  $\forall t$

δηλαδή  $c'(t) = f(t)w \Rightarrow f(t) = \langle c'(t), w \rangle$

$$f(t) = \langle c'(t), w \rangle \Rightarrow \int_a^t c'(u) du = \left( \int_a^t f(u) du \right) \cdot w$$

$$\Leftrightarrow c(t) - c(a) = g(t)w \Leftrightarrow c(t) = p + g(t)w$$