

$$\Pi_p: T_p S \rightarrow \mathbb{R}, \quad \Pi_p(\omega) = \langle L_p \omega, \omega \rangle$$

Ο πίνακας της 2^{ης} δεξιάς μετρικής ως προς τη βάση x_u, x_v είναι $\begin{pmatrix} e & f \\ f & g \end{pmatrix}$ όπου $e, f, g: U \rightarrow \mathbb{R}$
 δεξιά μετρική ποσά
 2^{ης} τάξης

$$e = \langle Lx_u, x_u \rangle$$

$$f = \langle Lx_u, x_v \rangle = \langle Lx_v, x_u \rangle$$

$$g = \langle Lx_v, x_v \rangle$$

$$\omega = ax_u + bx_v$$

$$\begin{aligned} \Pi_p(\omega) &= \langle L\omega, \omega \rangle = \langle L(ax_u + bx_v), ax_u + bx_v \rangle \\ &= \langle aLx_u + bLx_v, ax_u + bx_v \rangle = \langle Lx_u, x_u \rangle a^2 + \langle Lx_u, x_v \rangle ab + \langle Lx_v, x_u \rangle ab + \langle Lx_v, x_v \rangle b^2 \\ &= ea^2 + 2fab + gb^2 \end{aligned}$$

$$\omega = ax_u + bx_v \Rightarrow \Pi_p(\omega) = ea^2 + 2fab + gb^2$$

$$Lx_u = -(N \circ X)_u = -N_u \quad \left| \quad N = \frac{x_u \times x_v}{\|x_u \times x_v\|} = \frac{x_u \times x_v}{\sqrt{EG-F^2}}$$

$$Lx_v = -(N \circ X)_v = -N_v$$

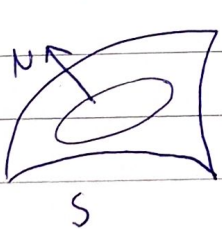
$$e = \langle Lx_u, x_u \rangle = -\langle N_u, x_u \rangle = -(\langle N, x_u \rangle_u + \langle N, x_{uu} \rangle)$$

$$\boxed{e = \langle x_{uu}, N \rangle}, \quad \boxed{f = \langle x_{uv}, N \rangle}, \quad \boxed{g = \langle x_{vv}, N \rangle}$$

Γεωμετρικές Ισοτιμίες Επιφανείας

Έστω S, \tilde{S} γεωμ. ισοτιμίες επιφανείας, δηλαδή \exists

$T \in \text{Isom}(\mathbb{R}^3)$ και $\tilde{S} = T(S)$



$$\tilde{S} \quad T = T_u \circ A \\ A \in O(3)$$

$$N = \frac{x_u \times x_v}{\|x_u \times x_v\|}, \quad \tilde{N} = T \circ N$$

$$\tilde{x}_u = Ax_u$$

$$\tilde{x}_u \times \tilde{x}_v = (Ax_u) \times (Ax_v) = \pm A(x_u \times x_v)$$

$$\tilde{x}_v = Ax_v$$

$$\frac{\tilde{x}_u \times \tilde{x}_v}{\|\tilde{x}_u \times \tilde{x}_v\|} = \pm \frac{A(x_u \times x_v)}{\|x_u \times x_v\|} = \pm A \left(\frac{x_u \times x_v}{\|x_u \times x_v\|} \right)$$

$$= \pm AN$$

Από, αν η S είναι προσανατολισμένη με απεικόνιση Gauss $N: S \rightarrow S^2$
 τότε και η \tilde{S} είναι προσανατολισμένη με απεικόνιση
 $\tilde{N}: \tilde{S} \rightarrow S^2$, $\tilde{N} = \pm AN$

$$\tilde{N} = \pm AN$$

$$\tilde{L} = -d\tilde{N} = \mp d(A \circ N) = \mp A \circ dN = \pm A \circ (-dN)$$

$$\tilde{L} = \pm A \circ L$$

$$\begin{aligned} \tilde{\Pi}_{T(p)}(dTp(w)) &= \langle \tilde{L}_{T(p)}(dTp(w)), dTp(w) \rangle \\ &= \pm \langle A(Lp(w)), Aw \rangle \\ &= \pm \langle Lp(w), w \rangle = \pm \Pi_p \end{aligned}$$

V είναι \mathbb{R} : δ.χ. με $\dim V = 2$, εφοδιασμένος με εσωτερικό
 γινόμενο \langle, \rangle

$$A: V \rightarrow V, \beta_A: V \times V \rightarrow \mathbb{R}, \beta_A(x, y) = \langle Ax, y \rangle$$

β_A : συμμετρική διγραμμική μορφή $\Leftrightarrow A$ είναι αυτοπροσβατημένος

$$\Leftrightarrow \langle Ax, y \rangle = \langle x, Ay \rangle$$

$$Q_A: V \rightarrow \mathbb{R}, Q_A(x) = \langle Ax, x \rangle$$

Θεώρημα: $A: V \rightarrow V$ αυτο/νος, υπάρχει ορθομοναδιαία βάση
 $\{e_1, e_2\}$ του V τ.ω. $Ae_1 = \lambda_1 e_1, Ae_2 = \lambda_2 e_2$, όπου
 $\lambda_1 = \max \{ Q_A(w) / \|w\| = 1 \}$
 $\lambda_2 = \max \{ Q_A(w) / \|w\| = 1 \}$

$$w = xe_1 + ye_2$$

$$Q_A(w) = \langle Aw, w \rangle = \langle A(xe_1 + ye_2), xe_1 + ye_2 \rangle$$

$$= \langle xAe_1 + yAe_2, xe_1 + ye_2 \rangle = \langle \lambda_1 xe_1 + \lambda_2 ye_2, xe_1 + ye_2 \rangle$$

Συμπέρασμα: $w = xe_1 + ye_2 \Leftrightarrow Q_A(w) = \lambda_1 x^2 + \lambda_2 y^2$

• Η Q_A κολλάει θετικά (αρνητικά) οριστική

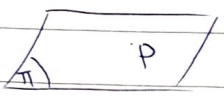
$$\Leftrightarrow Q_A(x) > 0, \forall x \in V \setminus \{0\} \quad (Q_A(x) < 0, \forall x \in V \setminus \{0\})$$

$$\Leftrightarrow \lambda_1 \geq \lambda_2 > 0 \quad (0 > \lambda_1 \geq \lambda_2)$$

- Η Q_A καλείται θετικά (αρνητικά) ημιοριστική
 $\Rightarrow Q_A(x) \geq 0 \ \forall x \in V$ ($Q_A(x) \leq 0 \ \forall x \in V$) και υπάρχει
 $x \in V \setminus \{0\}$ με $Q_A(x) = 0$
 $\Rightarrow \lambda_1 \geq \lambda_2 = 0$ ($0 = \lambda_1 \geq \lambda_2$)

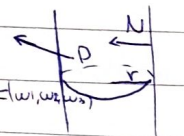
- Η Q_A καλείται αοριστική? \Rightarrow
 $\exists x, y \in V \setminus \{0\}$ ώστε $Q_A(x) < 0$ και $Q_A(y) > 0 \Rightarrow \lambda_1 > 0 > \lambda_2$

• Επίπεδο



$\Pi_P = 0 \cdot I_P$ θετικά και αρνητικά
 ημιοριστική
 $K_n(\omega) = 0, \forall \omega, K_1(p) = 0 = K_2(p)$

• Κύλινδρος



$$\begin{aligned} \Pi_P(\omega) &= \frac{1}{r} (\omega_1^2 + \omega_2^2) = \frac{1}{r} (\omega_1^2 + \omega_2^2 + \omega_3^2 - \omega_3^2) \\ &= \frac{1}{r} (I_P(\omega) - \omega_3^2) \geq 0 \end{aligned}$$

$K_+(p) = \frac{1}{r}$
 $K_2(p) = 0$

θετικά ημιοριστική
 $K_n(\omega) = \frac{1}{r} \frac{I_P(\omega) - \omega_3^2}{I_P(\omega)} = \frac{1}{r} \left(1 - \frac{\omega_3^2}{\|\omega\|^2} \right), 0 \leq K_n(\omega) \leq \frac{1}{r}$

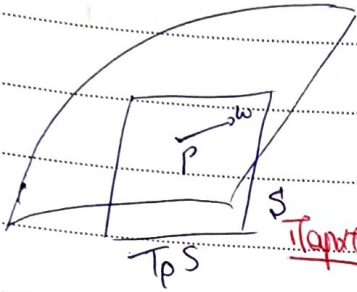
• Σφαίρα



$\Pi_P = \frac{1}{R} I_P$
 θετικά οριστική
 $K_n(\omega) = \frac{1}{R}, K_1(p) = \frac{1}{R} = K_2(p)$

Κλίση καμπύλων

Ορισμός: Έστω S παραγωγισμένη επιφάνεια. Κάποιες κλίσεις καμπύλων γ της S στο σημείο της P για την εφαιρμένη διεύθυνση με $T_p S - \{0\}$ τον αριθμό $k_n(w) = \frac{II_p(w)}{I_p(w)}$

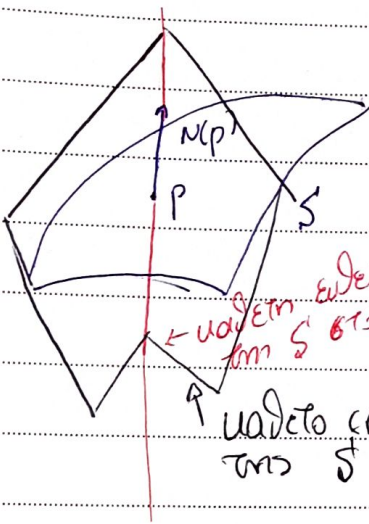


Παράδειγμα: $w = a\chi_u + b\chi_v \Rightarrow k_n(w) = \frac{ea^2 + 2fab + gb^2}{Ea^2 + 2Fab + Gb^2}$

$k_n(\chi_u) = \frac{e}{E}$, $k_n(\chi_v) = \frac{g}{G}$

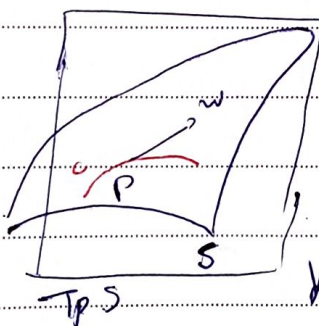
$\lambda \neq 0$, $k_n(\lambda w) = \frac{II_p(\lambda w)}{I_p(\lambda w)} = \frac{\lambda^2 II_p(w)}{\lambda^2 I_p(w)}$

$k_n(\lambda w) = k_n(w)$



(κάθε επίπεδο που περιέχει τα w και e_n)

← κλίση επιπέδου $T_p S$ στο P
↑ κλίση επιπέδου $T_p S$ στο P



$\|w\|=1$, $k_n(w) = ?$ με καμπύλιση $k: (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow [0, +\infty)$
Θεωρώ καμπύλη $c: (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow S$ με $e(0) = P$ και $c'(0) = w$
Υποθέτω ότι η c παραμετρώνεται με φυσική παράμετρο.

$$k_n(w) = w = \frac{II_p(w)}{I_p(w)} = II_p(w) = \langle p, w, w \rangle_p = - \langle dN_p(w), w \rangle_p$$

$$= - \langle (N \circ c)'(0), c'(0) \rangle = - \frac{d}{ds} \langle N \circ c(s), c(s) \rangle + \langle N \circ c(0), c'(0) \rangle = \langle N(p), c'(0) \rangle$$

- Αν $k(o) = 0$, τότε $k_n(w) = 0$
- Υποθέτω ότι $k(o) > 0$. Από, λόγω συνέχειας $k(s) > 0 \forall s \in (-\varepsilon, \varepsilon)$
 $\Rightarrow \ddot{c}(o) = \ddot{t}(o) = k(o)\vec{n}(o)$

$$k_n(w) = k_n(\dot{c}(o)) = k(o) \langle N(p), \vec{n}(o) \rangle$$

$$k_n(\dot{c}(o)) = k(o) \cdot \cos \vartheta, \quad \vartheta = \angle(N(p), \vec{n}(o))$$

Αν c είναι τόξο της S με κάποιο εστιακό της στο $p \in S$, τότε $k_n(w) = \pm k(o)$

$A: V \rightarrow V$ αυτοπροσδιορισμένος μετασχηματισμός $\Rightarrow \exists$ ορθοκανονικά βάση $\{e_1, e_2\}$ ώστε $Ae_1 = \lambda_1 e_1, Ae_2 = \lambda_2 e_2$

$$\lambda_1 = \max \{ Q_A(w) \mid \|w\| = 1 \}$$

$$\lambda_2 = \min \{ Q_A(w) \mid \|w\| = 1 \}$$

$$Q_A(w) = \langle Aw, w \rangle$$

$$L_p: T_p S \rightarrow T_p S$$

$$Q_{L_p}(w) = \langle L_p w, w \rangle = \Pi_p(w)$$

$$Q_{L_p} = \Pi_p$$

Θεώρημα

Έστω S προσκλυ επιπέδεια. Για κάθε σημείο $p \in S$ υπάρχει ορθ. βάση

$\{e_1(p), e_2(p)\}$ του $T_p S$ τέτοια ώστε $L_p e_1(p) = k_1(p) e_1(p)$

$L_p e_2(p) = k_2(p) e_2(p)$ και

$$k_1(p) = \max \{ \Pi_p(w) \mid w \in T_p S, \|w\| = 1 \} = \max \{ k_n(w) \mid w \in T_p S, \|w\| = 1 \}$$

$$k_2(p) = \min \{ \Pi_p(w) \mid w \in T_p S, \|w\| = 1 \} = \min \{ k_n(w) \mid w \in T_p S, \|w\| = 1 \}$$

Κύριες Διευθύνσεις - κύριες καμπυλότητες

Ορισμός: Το διανύσματα $\{e_1(p), e_2(p)\}$ καλούνται κύριες διευθύνσεις στο P ενώ οι αριθμοί $k_1(p), k_2(p)$ καλούνται κύριες καμπυλότητες στο S στο P .

$L_p: T_p S \rightarrow T_p S$: Ο πίνακας της L_p είναι $\begin{pmatrix} k_2(p) & 0 \\ 0 & k_1(p) \end{pmatrix}$

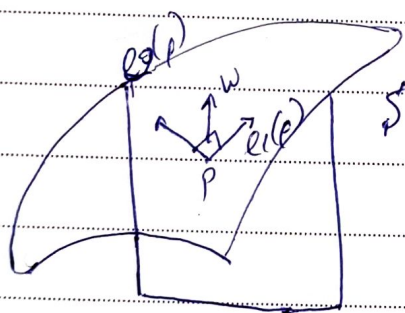
Κύριες καμπυλότητες της S ενοώμε τις συναρτήσεις

$$\begin{matrix} k_1, k_2, S \rightarrow \mathbb{R} & P \mapsto k_1(p) \\ & P \mapsto k_2(p) \end{matrix} \quad \left| \begin{matrix} k_1, k_2 \end{matrix} \right.$$

Τίμος Euler

$w \in T_p S, \|w\|=1, k_n(w) = ?$

$0 = \kappa(w, e_1(p))$



τοτε $w = \cos\theta e_1(p) + \sin\theta e_2(p)$

$k_n(w) = \frac{II_p(w)}{I_p(w)} = II_p(w) = \langle L_p w, w \rangle_p$

$$\begin{aligned} T_p S &= \langle L_p(\cos\theta e_1(p) + \sin\theta e_2(p)), \cos\theta e_1(p) + \sin\theta e_2(p) \rangle_p \\ &= \langle \cos\theta k_1 e_1(p) + \sin\theta k_2 e_2(p), \cos\theta e_1(p) + \sin\theta e_2(p) \rangle \\ &= \langle \cos\theta k_1(p) e_1(p) + \sin\theta k_2(p) e_2(p), \cos\theta e_1(p) + \sin\theta e_2(p) \rangle_p \end{aligned}$$

$w = \cos\theta e_1(p) + \sin\theta e_2(p) \Rightarrow$
 $\Rightarrow k_n(w) = k_1(p) \cos^2\theta + k_2(p) \sin^2\theta$
 Τίμος Euler

Το χαρακτηριστικό πολυώνυμο της L_p είναι

$$\chi(t) = \begin{vmatrix} k_1(p) - t & 0 \\ 0 & k_2(p) - t \end{vmatrix} =$$

$= t^2 - (k_1(p) + k_2(p))t + k_1(p)k_2(p)$

$\Rightarrow \chi(t) = t^2 - \text{trace } L_p t + \det L_p$

Καμπυλότητα Gauß - μέση καμπυλότητα

Ορισμός: Καλούμε καμπύλη Gauß μια προσ/μεν επιφάνεια S τη συνάρτηση $k: S \rightarrow \mathbb{R}$, $k(p) = \det L_p$

2) Καλούμε μέση καμπυλότητα τη συνάρτηση $H: S \rightarrow \mathbb{R}$ $H(p) = \frac{1}{2} \text{tr} \circ L_p$

Άρα καμπυλότητα Gauß $K = k_1 k_2$
 Μέση καμπυλότητα $H = \frac{1}{2} (k_1 + k_2)$

$$\chi_p(t) = t^2 - 2H(p)t + k(p)$$

$$p \notin \Sigma \quad \frac{2H(p) \pm 2\sqrt{H^2(p) - k(p)}}{2}$$

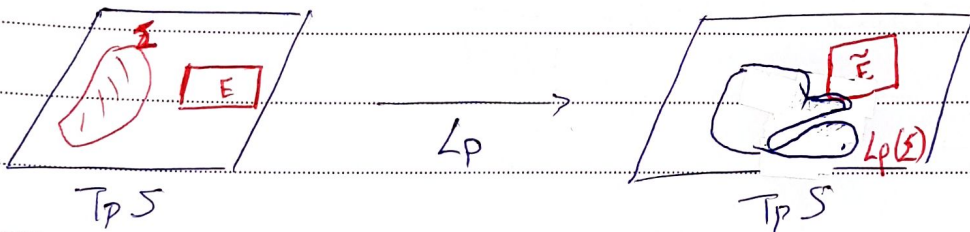
$$\Delta = 4H^2(p) - 4k(p) = 4(H^2(p) - k(p))$$

$$k_1 = H + \sqrt{H^2 - k}$$

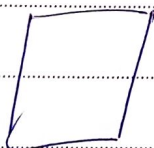
Δεχτείτε $H^2 \geq k$

$$H^2(p) = k(p) \Leftrightarrow k_1(p) = k_2(p)$$

$$k_2 = H - \sqrt{H^2 - k}$$



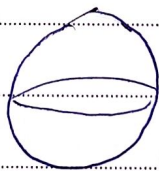
$$\begin{aligned} \text{Εμβαδο } L_p(\Sigma) &= |\det L_p| \text{Εμβα}(\Sigma) \\ &= |k(p)| \text{Εμβα}(\Sigma) \end{aligned}$$



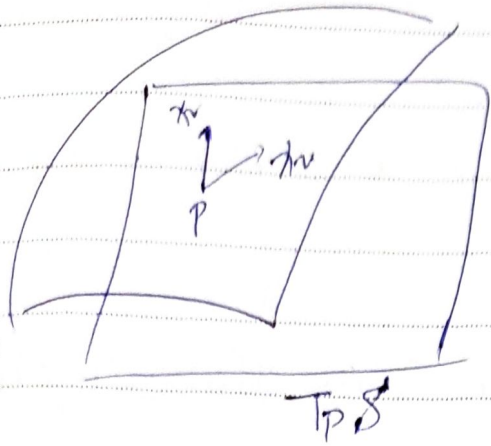
$$\begin{aligned} k &= 0 \\ H &= 0 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} k &= 0 \\ H &= \frac{1}{2r} \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} k &= \frac{1}{R^2} \\ H &= \frac{1}{R} \end{aligned}$$



Οι εφαρτοί επίπεδο της οριζόντιας
 Weingarten φ ως προς τη βάση $\{x_u, x_v\}$

$$\begin{aligned} Lx_u &= a_{11}x_u + a_{21}x_v & \begin{cases} \rightarrow Fa_{11} + Ga_{21} = e \\ \rightarrow Fa_{11} + Ga_{21} = f \end{cases} \\ Lx_v &= a_{12}x_u + a_{22}x_v & \begin{cases} \rightarrow Fa_{12} + Ga_{22} = f \\ \rightarrow Fa_{12} + Ga_{22} = g \end{cases} \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e & f \\ f & g \end{pmatrix} \Rightarrow (a_{ij}) = \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} e & f \\ f & g \end{pmatrix}$$

$$EG - F^2 = \|x_u \times x_v\|^2 > 0$$

Πρόταση

Έστω $X: U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow S$ ουσία αυτοεμφανίσιμη της S . Τότε η
 καμπυλότητα Gauss και η μέση καμπυλότητα δίνονται
 αντίστοιχα από τις σχέσεις $k \cdot X = \frac{eg - f^2}{EG - F^2}$

$$H_0 X = \frac{Eg - 2Ff + Ge}{2(EG - F^2)}$$

$k: S \rightarrow \mathbb{R}$ } είναι διαμορφωμένες αναρτήσεις
 $H: S \rightarrow \mathbb{R}$ }

$$\left. \begin{aligned} k_1 &= H + \sqrt{H^2 - k} \\ k_2 &= H - \sqrt{H^2 - k} \end{aligned} \right\} \text{ευρεθείς}$$