

17/5/2016

### Απόσταση σε επιφάνειες

Έστω  $S$  (δυναμική) κανονική επιφάνεια  $p, q \in S$   
 Καλούμε απόσταση των  $p, q$  στην  $S$  τον  
 αριθμό:  $\inf \{ L(c) \mid c \text{ κατά τμήματα κανονική}$   
 καμπύλη με άκρα  $p, q \}$ . Συμβολίζεται με  $d_S(p, q)$

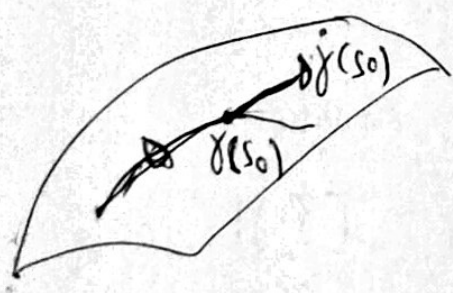
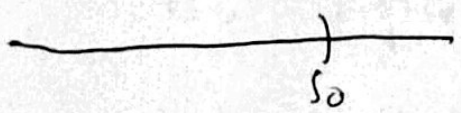
Έστω  $\varphi$  ισομετρία  $\varphi: S \rightarrow \tilde{S}$  (ισομετρία τόξε  
 (όχι ει:  $d_S(p, q) = d_{\tilde{S}}(\varphi(p), \varphi(q))$ )

Ορισμός: Μια κανονική επιφάνεια  $S$  καλείται  
 πλήρης αν-ν ο μετρικός χώρος  $(S, d)$   
 είναι πλήρης, δηλαδή κάθε ακολουθία (Cauchy  
 συγκλίνει στην  $S$

Πρόταση: Μια κανονική επιφάνεια είναι πλήρης  
 αν-ν  $x$  είναι γεωδαισιακά πλήρης δηλαδή  
 κάθε γεωδαισιακή ορίζεται β' ολοκλήρωτο το  $R$   
 (ή βεβαιότητα η  $\exp_x$  ορίζεται β' ολοκλήρωτο  
 το επίπεδο  $T_p S \forall p \in S$ )

Πρόταση: Κάθε κανονική επιφάνεια η οποία ως υποδύναμο του  $\mathbb{R}^3$  είναι κλειστό είναι πλήρης επιφάνεια.

Απόδειξη: Έστω  $\gamma(s)$  γεωδαιτική της επιφάνειας με παράμετρο στο μήκος τόξου

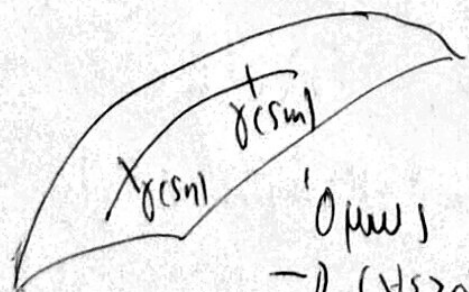


Το σύνολο  $S \in \mathbb{R}$  για το οποίο ορίζεται η γεωδαιτική είναι ανοικτό

Έστω  $\gamma(s)$  γεωδαιτική η οποία ορίζεται στο  $(-\infty, s_0)$

Θεωρώ ακολουθία  $(s_n)_{n \in \mathbb{N}}$  ώστε  $s_n \in (-\infty, s_0) \forall n \in \mathbb{N}$

και  $(\lim_{n \rightarrow \infty} s_n = s_0)$



$$d_s(\gamma(s_n), \gamma(s_m)) \leq L(\gamma|_{s_n}^{s_m}) = |s_n - s_m| < \epsilon$$

Όμως  $s_n$  Cauchy  $\Rightarrow (\forall \epsilon > 0) (\exists n_0 \in \mathbb{N}) \forall n, m \in \mathbb{N}$  με  $n \geq n_0, m \geq n_0 \Rightarrow |s_n - s_m| < \epsilon$

Όμως  $d_E(\gamma(s_n), \gamma(s_{m})) \leq d_S(\gamma(s_n), \gamma(s_m)) < \epsilon$

$\Rightarrow$  Η ακολουθία  $(\gamma(s_n))_{n \in \mathbb{N}}$  είναι Cauchy

στον  $\mathbb{R}^3 \Rightarrow (\gamma(s_n))_{n \in \mathbb{N}}$  συγκλίνει στον  $\mathbb{R}^3$

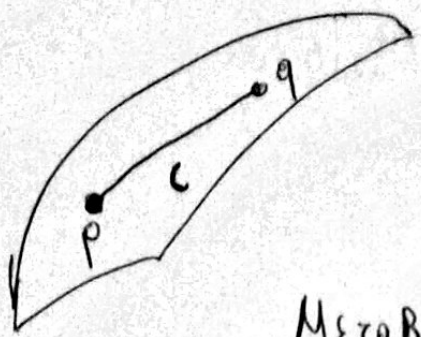
δηλαδή  $\lim \gamma(s_n) = q \in \mathbb{R}^3$ . Επειδή  $S$  κλειστό

$\Rightarrow q \in S$

Πόρτομα: Κάθε συμπαγή κανονική επιφάνεια είναι πλήρης.

Θεώρημα (Hopf - Rinow) . Έστω  $S$  πλήρης κανονική επιφάνεια. Για τυχόντα σημεία  $p, q \in S$  υπάρχει ελάχιστη γεωδαισιακή που τα ενώνει. Δηλαδή γεωδαισιακή της οποίας το μήκος από το  $p$  μέχρι το  $q$  είναι  $d_S(p, q)$ .

Πρόβλημα: Δίνονται σημεία  $p, q \in S$ . Να βρεθεί  
καμπύλη  $c$  με άκρα  $p, q$ :  $L(c) = \partial S(p, q)$

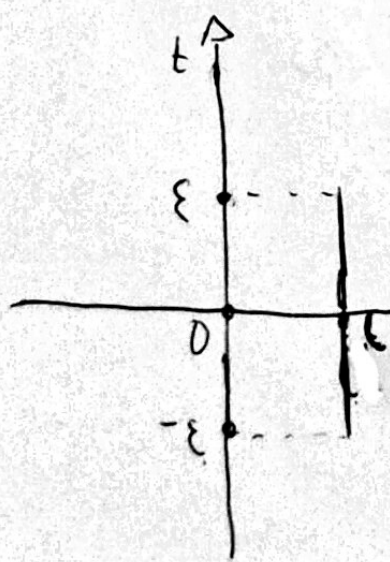


Μεταβολές καμπύλων:

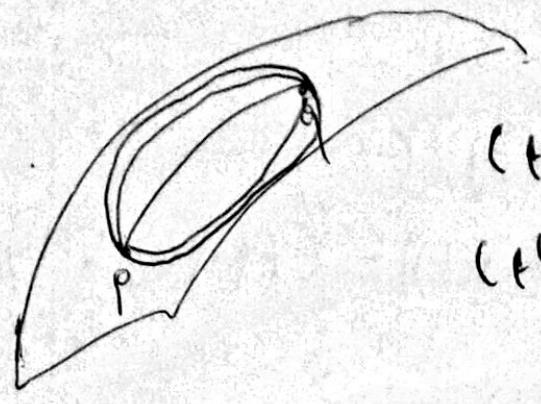
Θέλουμε μια μονοπαραμετρική οικογένεια  
καμπύλων  $(c_t, t \in (-\epsilon, \epsilon))$ :  $c_0 = c$   
 $c_t^{(s)} = h(t, s)$

Ορισμός: Έστω  $c$  καμπύλη ορισμένη στο  $[0, l]$ ,  
 $c: [0, l] \rightarrow S$ . Καλούμε μεταβολή της  $c$  κάθε  
δεξιά απεικόνιση  $h: [0, l] \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow S, (s, t) \rightarrow h(s, t)$

ώστε το  $h(s, 0) = c(s)$ . Δηλαδή κάθε  
μεταβολή ορίζει μια μονοπαραμετρική  
οικογένεια καμπύλων  $(c_t)$  με  $c_t^{(s)} = h(t, s)$   
και  $c_0 = c$



Επιπλέον, η μεταβολή  $h$  διατηρεί  
τα  $p, q \iff c_t^{(0)} = p, c_t^{(l)} = q$



$$c(t^0) = p \Leftrightarrow h(0, t) = p \quad \forall t \in (-\epsilon, \epsilon)$$

$$c(t^1) = q \Leftrightarrow h(1, t) = q$$

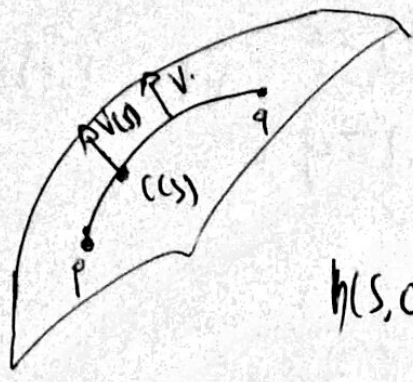
Ορισμός: καλούμε πεδίο μεταβολής της  $h$  το διανυσματικό πεδίο  $V$  κατά μήκος της  $c$  που ορίζεται ως  $V(s) = \frac{\partial h}{\partial t}(s, 0) \in T_{c(s)} S$

Παρατήρηση: Αν η μεταβολή  $h$  διατηρεί τα άκρα τότε στα άκρα της  $V(0) = V(1) = 0$

Πρόταση: Έστω  $V(s)$  διανυσματικό πεδίο κατά μήκος  $c: [0, 1] \rightarrow S$  με  $c(0) = p, c(1) = q$ . Τότε υπάρχει μεταβολή

της  $h: [0, 1] \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow S$  της  $c$  της οποίας το πεδίο μεταβολής είναι το δοθέν  $V(s)$ .

Αν επιπλέον  $V(0) = 0 = V(1)$  τότε η μεταβολή διατηρεί τα άκρα  $p, q$



Ορίστω  $h: [0, c] \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow S$

$$h(s, t) = \exp_{(c(s))} (t \cdot V(s)) = \gamma(t, (s), V(s))$$

$$h(s, 0) = \exp_{(c(s))} (0) = c(s)$$

$$\frac{\partial h}{\partial t}(s, 0) = \frac{\partial}{\partial t} \Big|_0 \gamma(t, (s), V(s)) = V(s)$$

$$\left( \begin{array}{l} \gamma(t) = \gamma(t, p, v) \\ \bullet \gamma(0) = p \\ \frac{d\gamma}{dt} \Big|_0 = v \end{array} \right)$$

Έστω  $V(0) = 0 = V(c)$

$$h(0, t) = \exp_{(c(0))} (tV(0)) = \exp_p(0) = p$$

Ορίζουμε: Έστω  $c: [0, c] \rightarrow S$  καμπύλη με  $c(0) = p$

και  $c(c) = q$  και  $h: [0, c] \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow S$  μεταβολή

αυτής καλούμε συνάρτηση μήκους τη μεταβολή

της  $L: (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow [0, +\infty)$  με  $L(t) = L(c(t)) = \int_0^c \left\| \frac{\partial h}{\partial s}(s, t) \right\| ds$

$$\frac{\partial h}{\partial s}(s, 0) = \dot{c}(s) \Rightarrow \left\| \frac{\partial h}{\partial s}(s, 0) \right\| = \|\dot{c}(s)\| = 1 \neq 0$$

Λήμμα: Για ε αρκούντως μικρά η συνάρτηση  
μήκος  $L(t)$  είναι δέσφ

$$\begin{aligned} L'(t) &= \frac{d}{dt} \int_0^l \left\| \frac{\partial h}{\partial t}(s,t) \right\| ds = \int_0^l \frac{d}{dt} \left\| \frac{\partial h}{\partial t}(s,t) \right\| ds \\ &= \int_0^l \frac{d}{dt} \sqrt{\left\langle \frac{\partial h}{\partial t}, \frac{\partial h}{\partial t} \right\rangle} ds = \int_0^l \frac{\frac{d}{dt} \left\langle \frac{\partial h}{\partial t}, \frac{\partial h}{\partial t} \right\rangle}{2 \sqrt{\left\langle \frac{\partial h}{\partial t}, \frac{\partial h}{\partial t} \right\rangle}} ds \\ &= \int_0^l \frac{2 \left\langle \frac{\partial}{\partial t} \frac{\partial h}{\partial s}, \frac{\partial h}{\partial s} \right\rangle}{2 \left\| \frac{\partial h}{\partial t} \right\|} ds = \int_0^l \frac{\left\langle \frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial t}, \frac{\partial h}{\partial s} \right\rangle}{\left\| \frac{\partial h}{\partial t} \right\|} ds \end{aligned}$$

Άρα  $L'(t) = \int_0^l \frac{\left\langle \frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial t}, \frac{\partial h}{\partial s} \right\rangle}{\left\| \frac{\partial h}{\partial t} \right\|} ds$

Τότε  $L'(0) = \int_0^l \frac{\left\langle \frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial t}(s,0), \frac{\partial h}{\partial s}(s,0) \right\rangle}{\left\| \frac{\partial h}{\partial t}(s,0) \right\|} ds$

$$v(s) = \frac{\partial h}{\partial t}(s,0)$$

↑

$$= \int_0^l \frac{\left\langle \frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial t}(s,0), \dot{c}(s) \right\rangle}{1} ds = \int_0^l \left\langle \frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial t}(s,0), \dot{c}(s) \right\rangle ds$$

$$= \int_0^l \left( \frac{d}{ds} \left\langle \frac{\partial h}{\partial t}(s,0), \dot{c}(s) \right\rangle - \left\langle \frac{\partial h}{\partial t}(s,0), \ddot{c}(s) \right\rangle \right) ds$$

$$= \left[ \left\langle \frac{\partial h}{\partial t}(s, 0), \dot{c}(s) \right\rangle \right]_0^L - \int_0^L \left\langle \ddot{c}(s), \frac{\partial h}{\partial t}(s, 0) \right\rangle ds$$

Λήμμα:  $L'(0) = \left[ \left\langle v(s), \dot{c}(s) \right\rangle \right]_0^L - \int_0^L \left\langle \ddot{c}(s), v(s) \right\rangle ds$

Ειδικά αν  $v(0) = v(L) = 0$  (δεν κινείται τα άκρα p, q)

Τότε  $L'(0) = - \int_0^L \left\langle \ddot{c}(s), v(s) \right\rangle ds$



$$\frac{Dw}{dt} = \left( \frac{\partial w}{\partial t} \right)^{T = \text{εφαπτομένη}} = \frac{\partial w}{\partial t} - \left\langle \frac{\partial w}{\partial t}, N \right\rangle N$$

$$L'(0) = - \int_0^L \left\langle \frac{D\dot{c}(s)}{ds}, v(s) \right\rangle ds$$



$$kg = \left[ \frac{D\dot{c}}{dt} \right] = \left\langle \ddot{c}, N \times \dot{c} \right\rangle = \left\langle \ddot{c}, T \dot{c} \right\rangle = \left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, T \dot{c} \right\rangle$$

$\{ \dot{c}(s), T(\dot{c}(s)) \}$  ορθογώνια βάση του  $T_p S$



-9-

$$\text{Αρα } V = a\dot{c} + bJ\dot{c}$$

$$\begin{aligned} \left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, V \right\rangle &= \left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, a\dot{c} + bJ\dot{c} \right\rangle \\ &= a \underbrace{\left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, \dot{c} \right\rangle}_0 + b \underbrace{\left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, J\dot{c} \right\rangle}_{kg} \end{aligned}$$

Γενικά  $\frac{d}{dt} \langle w_1, w_2 \rangle = \left\langle \frac{Dw_1}{dt}, w_2 \right\rangle + \left\langle w_1, \frac{Dw_2}{dt} \right\rangle$

$$0 = \frac{d}{dt} \langle \dot{c}, \dot{c} \rangle = 2 \left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, \dot{c} \right\rangle \Rightarrow \left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, \dot{c} \right\rangle = 0$$

Αρα,  $\left\langle \frac{D\dot{c}}{ds}, V \right\rangle = b kg$

Τότε  $L'(c) = - \int_0^L kg \langle V, J\dot{c} \rangle ds$

Πρόβλημα: Δίνονται  $p, q \in S$ . Να βρεθεί καμπύλη

$c: [0, L] \rightarrow S$  με παράμετρο το μήκος τόξου

$c(0) = p, c(L) = q$  και  $d_S(p, q) = L(c) = L - 0 = L$

Έστω  $c$  μια ζέζοια καρπύση  $\Rightarrow$  για οποιαδήποτε μεταβολή έχω  $L'(c) = 0$

Θεωρώ δεικνυμενικό πεδίο  $V$  ζέζοιο ώζε

$$V(s) = k_g f(s) \cdot J'(s), \quad f(0) = 0 = f(L)$$

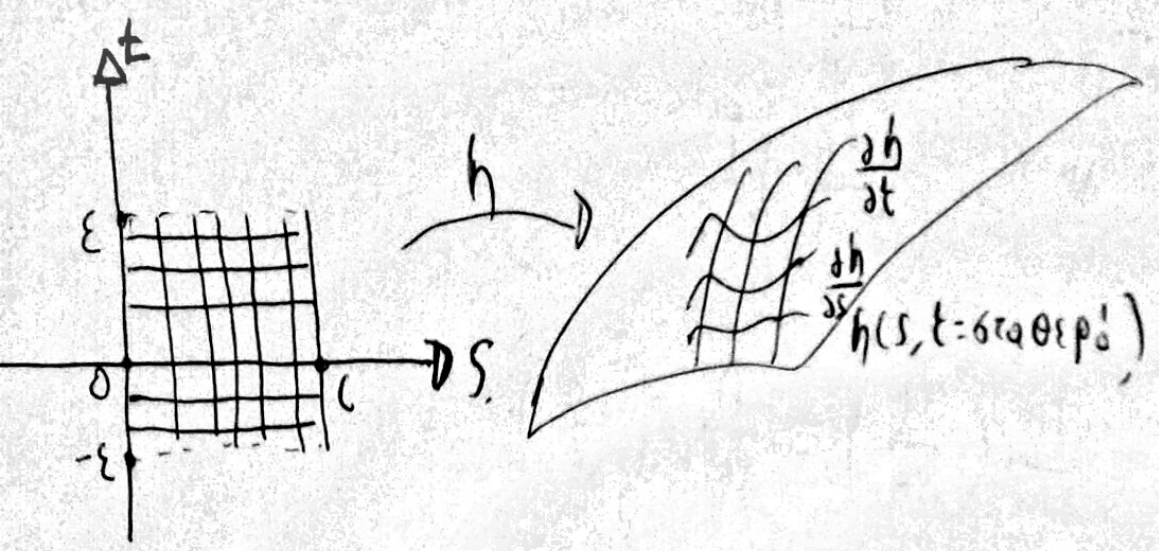
$$L'(c) = - \int_0^L k_g^2(s) \cdot f(s) ds = 0$$

$$\underbrace{f \neq 0}_{\text{βζο}}(0, L) \Rightarrow k_g(s) f(s) = 0 \text{ πανζού}$$

$$\Rightarrow k_g(s) = 0 \quad \forall s \in (0, L) \xrightarrow{\text{βζο δε ζέζο}} k_g(s) = 0 \quad \forall s \in [0, L]$$

Θέωρημα: Έστω  $p, q$  βήρεια μιας κανονικής επιφάνειας και  $c$  μια καρπύση με παράμετρο ζο μήκος ζέζοο και άκρα  $p, q$  και  $c(0) = p$   
 $c(L) = q$

$A \vee \delta_s(p, q) = L(c) = l$  ζέζε η  $c$  είναι γεωδαιτρική



Είναι  $h: [0, c] \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow \mathbb{R}^3$  λεία

Ορισμός: Διανυσματικό πεδίο κατά μήκος της  $h$  είναι κάθε λεία απεικόνιση  $V: [0, c] \times (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow \mathbb{R}^3$  ώστε  $V(s, t) \in T_{h(s, t)} S$   $\forall (s, t) \in [0, c] \times (-\epsilon, \epsilon)$

Καλούμε συνολοίωση παράγωγο του  $V$  ως προς  $s$  το διανυσματικό πεδίο της  $h$

$$\frac{DV}{ds} = \left( \frac{dV}{ds} \right) \begin{matrix} \text{εφαπτογενική} \\ \text{δυνατότητα} \end{matrix}$$

$$\frac{DV}{dt} = \left( \frac{dV}{dt} \right) \begin{matrix} \text{εφαπτογενική} \\ \text{δυνατότητα} \end{matrix}$$

$$\frac{D}{Ds} \frac{\partial h}{\partial t} = \left( \frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial t} \right)^T = \left( \frac{\partial^2 h}{\partial s \partial t} \right)^T$$

$$\frac{D}{\partial t} \cdot \frac{\partial h}{\partial s} = \left( \frac{\partial}{\partial t} \cdot \frac{\partial h}{\partial s} \right) = \left( \frac{\partial^2 h}{\partial t \cdot \partial s} \right)^T$$

Λήψη: Ισχύει  $\frac{D}{Ds} \left( \frac{\partial h}{\partial t} \right) = \frac{D}{\partial t} \cdot \left( \frac{\partial h}{\partial s} \right)$

Παρατήρηση: Γενικά  $\frac{D}{Ds} \left( \frac{DV}{\partial t} \right) \neq \frac{D}{\partial t} \left( \frac{DV}{Ds} \right)$

Την Τρίτη 31/5/2016 θα γίνει απολυτική  
 πρόσδεση την ώρα του μαθήματος 6-9