

Ορισμός

Έστω $c: I \subset \mathbb{R} \rightarrow S$ με παράμετρο το μήκος τόξου
Ονομάζουμε γεωμετρική ακινητοποίηση της c την
συνάρτηση

$$K_g = \left[\frac{D\dot{c}}{ds} \right] = \langle \ddot{c}, N \times \dot{c} \rangle, \quad K_g: I \rightarrow \mathbb{R}$$

Παραγωγών, \forall παράμετρο αν. $\forall \left[\frac{DV}{dt} \right] = 0$

Σημειώσεις:

Η ακινητοποίηση $c: I \rightarrow S$ με παράμετρο το μήκος
τόξου είναι γεωμετρική αν. $\forall K_g = 0$
(Μια αναλογία όπως των ευρέων στο επίπεδο)

Στόχος: Υπολογισμός γεωμετρικών καταστάσεων

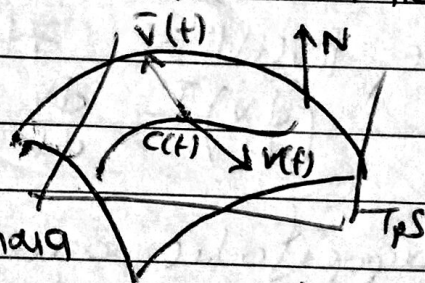
Προεργασία:

Έστωσαν $V, W: I \rightarrow \mathbb{R}^3$ μοναδιαία διαν. πεδία κατά μήκος της
 c . $\varphi(t) = \angle(V(t), W(t))$.

Ορίζουμε το διαν. $\bar{V}: I \rightarrow \mathbb{R}^3$

κατά μήκος της c $\bar{V} = N \times V$

Τότε $\forall t \in I$ $\{V(t), \bar{V}(t)\}$ ορθομοναδιαία
βάση του $T_{c(t)}S$



$W(t) = a(t)V(t) + b(t)\bar{V}(t)$, $a(t), b(t)$ λείες (αφού
 $\|W(t)\| = 1 \Leftrightarrow a^2(t) + b^2(t) = 1$
 $a(t) = \langle W(t), V(t) \rangle$
 $b(t) = \langle W(t), \bar{V}(t) \rangle$)

από το 1^ο λήμμα. Θα $\exists \varphi: a(t) = \cos \varphi(t)$ & $b(t) = \sin \varphi(t)$
και $\varphi(t_0) = \varphi_0$. Άρα, $\varphi(t) = \angle(V(t), W(t))$.

ΛΗΜΜΑ

Για τα παραπάνω δεδομένα ισχύει:

$$\left[\frac{dW}{dt} \right] - \left[\frac{dV}{dt} \right] = \frac{d\varphi}{dt}, \quad \varphi = \angle(V, W)$$

Απόδειξη

$$\left[\frac{DV}{dt} \right] = \left\langle \frac{dV}{dt}, N \times V \right\rangle = \langle V', \bar{V} \rangle$$

$$\left[\frac{DW}{dt} \right] = \left\langle \frac{dW}{dt}, N \times W \right\rangle = \langle W', \bar{W} \rangle$$

$$W := \cos \varphi V + \sin \varphi \bar{V}$$

$$\begin{aligned} \bar{W} &:= N \times W = N \times (\cos \varphi V + \sin \varphi \bar{V}) = \cos \varphi \bar{V} + \sin \varphi N \times \bar{V} = \\ &= \bar{V} + \sin \varphi N \times (N \times V) = \bar{V} + \sin \varphi (\langle N, V \rangle N - \langle N, N \rangle V) \end{aligned}$$

$$\text{Αρα, } \bar{W} = \cos \varphi \bar{V} - \sin \varphi V$$

$$\begin{aligned} \left[\frac{DW}{dt} \right] &= \langle -\varphi' \sin \varphi V + \cos \varphi V' + \varphi' \cos \varphi \bar{V} + \sin \varphi \bar{V}', \cos \varphi \bar{V} - \sin \varphi V \rangle = \\ &= +\varphi' \sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi \langle V', \bar{V} \rangle + \varphi' \cos^2 \varphi - \sin \varphi \langle \bar{V}', V \rangle \quad (1) \end{aligned}$$

$$\langle V, \bar{V} \rangle = 0 \Rightarrow \langle V', \bar{V} \rangle + \langle V, \bar{V}' \rangle = 0$$

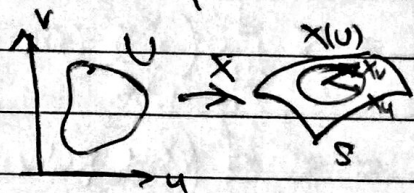
Αρα, η (1) γίνεται

$$\left[\frac{DW}{dt} \right] = \varphi' + \langle V', \bar{V} \rangle = \varphi' + \left[\frac{DV}{dt} \right].$$

Ορισμός:

Ο πίνακας της I Θεμελιώδους Μορφής ως προς τα Βάση $\{X_u, X_v\}$ είναι ο εξής:

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \|X_u\|^2 & \langle X_u, X_v \rangle \\ \langle X_u, X_v \rangle & \|X_v\|^2 \end{pmatrix}$$



Το X λέγεται ορθογώνιο $\Leftrightarrow F=0$

Παράδειγμα

Για κάθε σημείο $p \in S$, υπάρχει ορθογώνιο σύστημα συντεταγμένων $X: U \rightarrow X(U) \subset S$ με $F=0$.

Επίσης, αν S παραμετροποιηθεί με απεικόνιση Gauss $N: S \rightarrow S^2$

τότε το X μπορεί να επιλεγεί έτσι ώστε

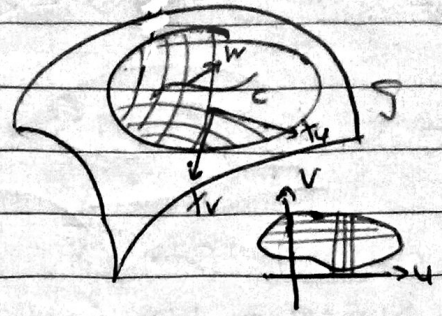
$$N \circ X = \frac{X_u \times X_v}{\|X_u \times X_v\|} \quad (\text{παραμετροποίησης της } S)$$

Πρόταση

Έστω $X: U \rightarrow X(U)$ ορθογώνιο σύστημα συντεταγμένων του παραμετροποιησμού της S , $c: I \rightarrow X(U)$ καμπύλη με $c(t) = X(u(t), v(t))$ και \bar{w} μοναδ. δ.η κατά μήκος

eur c. Turc,

$$\left[\frac{Dw}{dt} \right] = \frac{1}{2\sqrt{EG}} \left\{ G_u \frac{du}{dt} - E_v \frac{dv}{dt} \right\} + \frac{dw}{dt}$$



ono $\varphi = \varphi(x_u, w) = \varphi(e, w)$

Analiza

$$e_1 = \frac{x_u}{\sqrt{E}} \quad \& \quad e_2 = \frac{x_v}{\sqrt{G}} \quad , \quad N \times X = e_1 \times e_2$$

ano to dykoi

$$\left[\frac{Dw}{dt} \right] - \left[\frac{D e_1}{dt} \right] = \frac{dw}{dt} \Leftrightarrow \left[\frac{Dw}{dt} \right] = \left[\frac{D e_1}{dt} \right] + \frac{dw}{dt}$$

Apei va Bpote to $\left[\frac{D e_1}{dt} \right]$

$$\left[\frac{D e_1}{dt} \right] = \left\langle \frac{d e_1}{dt}, N \times X \right\rangle =$$

$$= \left\langle \frac{d}{dt} \left(\frac{x_u}{\sqrt{E}}(u(t), v(t)) \right), (e_1 \times e_2) \times e_1 \right\rangle =$$

$$= \left\langle \frac{d}{dt} \left(\frac{x_u}{\sqrt{E}}(u(t), v(t)) \right), e_2 \right\rangle =$$

$$= \left\langle \frac{d}{dt} \left(\frac{x_u}{\sqrt{E}}(u(t), v(t)) \right), \frac{x_v}{\sqrt{G}}(u(t), v(t)) \right\rangle =$$

$$= \frac{1}{\sqrt{EG}} \left\langle u' x_{uu}(u(t), v(t)) + v' x_{uv}(u(t), v(t)), x_v(u(t), v(t)) \right\rangle =$$

$$= \frac{1}{\sqrt{EG}} \left\{ u' \langle x_{uu}, x_v \rangle + v' \langle x_{uv}, x_u \rangle \right\} \quad (1)$$

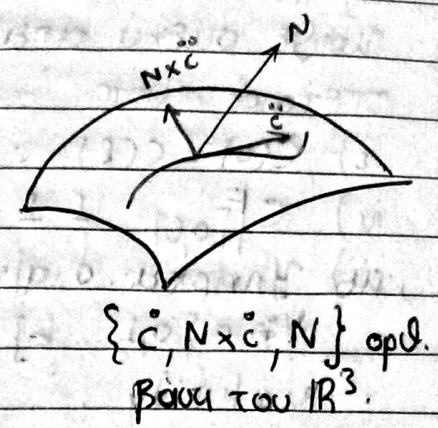
$$\langle x_{uu}, x_v \rangle = \langle x_u, x_v \rangle_{,u} - \langle x_u, x_{vu} \rangle = -\frac{1}{2} \langle x_u, x_u \rangle_{,v} = -\frac{1}{2} E_{,v}$$

ono va to $\langle x_{uv}, x_v \rangle = \frac{1}{2} G_{,u}$

Για τα ίδια δεδομένα με των προηγούμενα αλλά η c να έχει παράμετρο το μήκος τόξου $c(s) = x(u(s), v(s))$

Τότε,
$$k_g = \frac{1}{2\sqrt{EG}} \left\{ Gu \frac{dv}{ds} - Ev \frac{du}{ds} \right\} + \frac{dy}{ds}, \quad \varphi = \varphi(x, y, z)$$

Ας υποθέσουμε $c: I \rightarrow S$
 καμπύλη με παράμετρο το μήκος
 του τόξου της καμπυλότητας k
 ως καμπύλη του \mathbb{R}^3 και γεωδαιτική
 καμπυλότητα k_g .



$$k_g = \left[\frac{D\dot{c}}{ds} \right] = \langle \ddot{c}, N \times \dot{c} \rangle, \quad \|\dot{c}\| = k$$

$$\ddot{c} = (\ddot{c})^T + \langle \ddot{c}, N \rangle N = \langle \ddot{c}, \dot{c} \rangle \dot{c} + \langle \ddot{c}, N \times \dot{c} \rangle N \times \dot{c} + \langle \ddot{c}, N \rangle N$$

$$\ddot{c} = \langle \ddot{c}, N \times \dot{c} \rangle N \times \dot{c} + \langle \ddot{c}, N \rangle N \quad (1)$$

Άρα, $\langle \ddot{c}, N \times \dot{c} \rangle = (\langle \dot{c}, N \times \dot{c} \rangle)' - \langle \dot{c}, (N \times \dot{c})' \rangle = -\langle \dot{c}, dN(\dot{c}) \rangle =$
 $= \langle \dot{c}, L\dot{c} \rangle = II(\dot{c}) = k_n(\dot{c})$

Έτσι,
$$k^2 = k_g^2 + k_n^2(\dot{c})$$

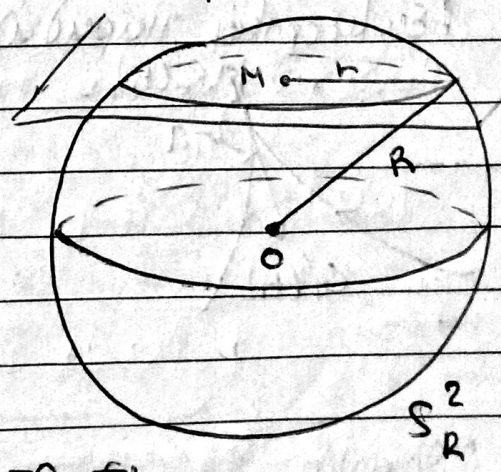
Παράδειγμα

Γεωδαιτική καμπυλότητα κύκλων σε σφαίρα S^2

$$k = \frac{1}{r}, \quad k_n = \frac{1}{R}$$

$$\frac{1}{r^2} = k_g^2 + \frac{1}{R^2} \Rightarrow k_g = \pm \sqrt{\frac{1}{r^2} - \frac{1}{R^2}} \Leftrightarrow$$

$$k_g = \pm \sqrt{\frac{R^2 - r^2}{R^2 \cdot r^2}} = \pm \frac{\sqrt{R^2 - r^2}}{R \cdot r}$$

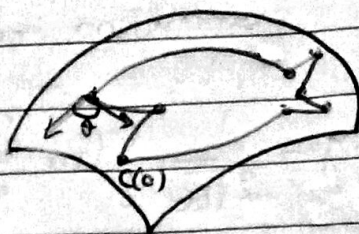


Άρα, συμπερασματικά μας είναι ότι
 Η καμπύλη c γεωδαιτική $\Leftrightarrow k_g = 0 \Leftrightarrow$
 $\Leftrightarrow R = r \Leftrightarrow c$ μετ. κύκλος

Άλλες ιδιότητες κατά επιφάνεια κανονικές καμπύλες επιφανείας S

Ορισμός

Ονομάζουμε άλλη ιδιότητα κατά επιφάνεια κανονικές καμπύλες της S ναίθε συνεκτική απεικόνιση $c: [0, \ell] \rightarrow S$



τέτοια ώστε

i) $c(0) = c(\ell)$

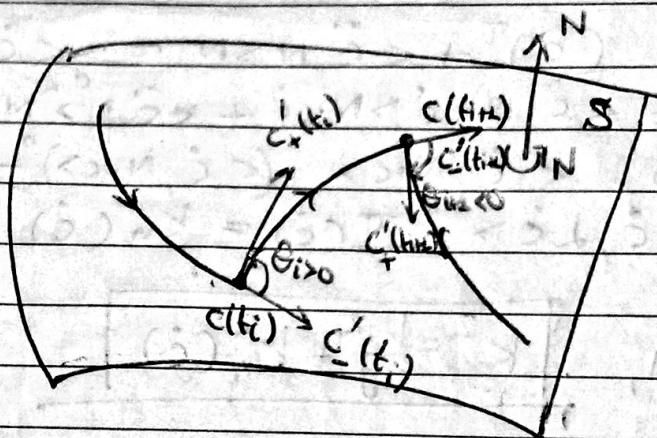
ii) $c|_{[0, \ell]} \neq \pm 1$

iii) Υπάρχει διαμέριση $\{0 = t_0 < t_1 < \dots < t_k = \ell\} \in \mathbb{R}$
 $\forall i \in \{0, 1, \dots, k\}$ η $c|_{[t_i, t_{i+1}]}$ να είναι κανονική καμπύλη

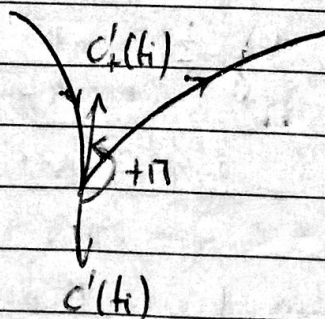
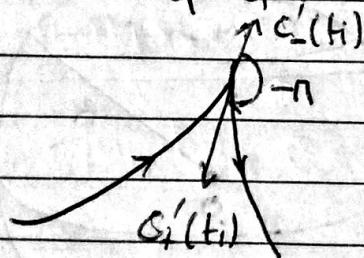
Τα σημεία $c(t_0), c(t_1), \dots$ καλούνται κορυφές της c

Εξωτερικές γωνίες

Η εξωτερική γωνία στην κορυφή $c(t_i)$ είναι η γωνία $\theta_i \in [-\pi, \pi]$ κατά την οποία πρέπει να σπειραστεί το $c'_-(t_i)$ ώστε να συμπίπτει με το $c'_+(t_i)$



Γεωμετρικοί παραδείγματα



Θεώρημα

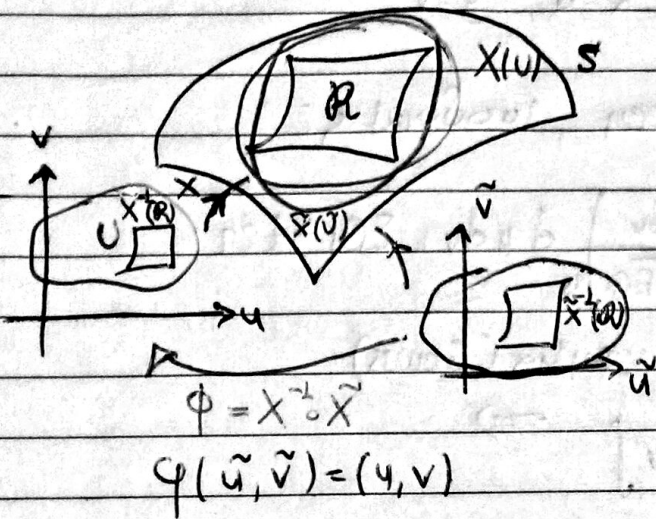
Έστω $X: U \rightarrow X(W) \subset S$ ομοιομορφική απεικόνιση με U ομοιομορφικό με τον ανοιχτό δίσκο στο \mathbb{R}^2 και $c: [0, \ell] \rightarrow X(U)$ άλλη ιδιότητα κατά επιφάνεια κανονική

μοιρηδύ με μορφες $c(t_0), \dots, c(t_k)$ με εξωτερικές γωνίες $\theta_0, \dots, \theta_k$. Έστω επίσης $\varphi_i: [t_i, t_{i+1}] \rightarrow \mathbb{R}^n$ γωνιακή συνάρτηση $\varphi_i = \vec{x}(x_i, c')$.

Τότε ισχύει:

$$\sum (\varphi_i(t) - \varphi_i(t_{i-1})) + \sum \theta_i = \pm 2\pi.$$

Ολοκλήρωση σε επιφάνειες:



\mathbb{R}^3
 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ συνεχής

$$\begin{aligned} \iint_R f \, d\sigma &= \iint_{X^{-1}(R)} f \circ X(u, v) \cdot \|X_u \times X_v\| \, du \, dv \\ &= \iint_{\tilde{X}^{-1}(R)} f \circ X \circ \phi(\tilde{u}, \tilde{v}) \cdot \|X_u \times X_v\| \cdot \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(\tilde{u}, \tilde{v})} \right| \, d\tilde{u} \, d\tilde{v} \end{aligned}$$

Δηλ. είναι ανεξάρτητο της επιλογής του συστήματος συντεταγμένων. Άρα, είναι καλά ορισμένο.

Ορισμός: Ένα \mathbb{R}^3 μακείται απλή περιοχή, αν είναι οριοθετημένη με τον κλειστό δίσκο στο επίπεδο με σνορ $\partial R = c([0, 2\pi])$ όπου $c: [0, 2\pi] \rightarrow S$ είναι απλή υδατική μοιρηδύ (εμφυλάκια ναυονλνί).



Θα ναυονλνί μια υδατική:

$R \subset X(U)$ όπου U οριοθετημένο με το δίσκο με το ορθογ. σύστημα συντεταγμένων του προανατοχισμού.

Η c έχει παράμετρο το μήκος τόξου

$$\sum_i \int_{s_i}^{s_{i+1}} kg(s) \, ds = \sum_i \int_{s_i}^{s_{i+1}} \frac{1}{2\sqrt{EG}} \left\{ Gu \frac{dv}{ds} - Ev \frac{du}{ds} \right\} ds + \sum_i \int_{s_i}^{s_{i+1}} \frac{d\varphi_i}{ds} ds$$

Θέωρ. στρεφ. Εφαπτ.

$$\sum_i \int_{s_i}^{s_{i+1}} kg(s) \, ds = \sum_i \int_{s_i}^{s_{i+1}} \left\{ \frac{Ev}{2\sqrt{EG}} \frac{du}{ds} + \frac{Gu}{2\sqrt{EG}} \frac{dv}{ds} \right\} ds + \sum \theta_i = \pm 2\pi \quad (2)$$

$$\text{Αρα} \quad \oint_{\gamma} P dx + Q dy = \int_{\gamma} \left(P(x(t), y(t)) \frac{dx}{dt} + Q(x(t), y(t)) \frac{dy}{dt} \right) dt$$

Τότε, γενν (2) ενέργει:

$$\sum_i \int_{S_i}^{S_{i+1}} k_g(s) ds - \oint_{X^{\pm}(R)} \left(-\frac{E_u}{2\sqrt{EG}} du + \frac{G_v}{2\sqrt{EG}} dv \right) + \sum \Theta_i = \pm 2\pi$$

Οπώς, νατοι νάδωρ αντιστοιχία:

$$P = -\frac{E_u}{2\sqrt{EG}} \quad \text{και} \quad Q = \frac{G_v}{2\sqrt{EG}}, \quad x=u, \quad y=v$$

Αρα, από το θεωρημα του Green, υποσινάμε:

$$\sum_i \int_{S_i}^{S_{i+1}} k_g(s) ds - \iint_{X^{\pm}(R)} \left\{ \left(\frac{G_v}{2\sqrt{EG}} \right)_u + \left(\frac{E_u}{2\sqrt{EG}} \right)_v \right\} du dv + \sum \Theta_i = \pm 2\pi$$

Αν $F=0$ τότε από το έργο θεωρημα (Gours)

$$k_{OX} = -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left\{ \left(\frac{G_v}{\sqrt{EG}} \right)_u + \left(\frac{E_u}{\sqrt{EG}} \right)_v \right\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \left(\frac{G_v}{2\sqrt{EG}} \right)_u + \left(\frac{E_u}{2\sqrt{EG}} \right)_v = -k_{OX} \sqrt{EG}$$

$$\text{Οπώς,} \quad \iint_R F d\sigma = \iint_{X^{\pm}(R)} f_{OX}(u,v) \sqrt{EG - F^2} du dv$$

Ετσι,

$$\sum_i \int_{S_i}^{S_{i+1}} k_g(s) + \iint_{X^{\pm}(R)} k_{OX} \sqrt{EG} + \sum \Theta_i = \pm 2\pi$$

Αποδείχθηκε το παραπάνω θεωρημα

Τοπικό Θεωρημα Gauss-Bonnet

$$\sum_i \int_{S_i}^{S_{i+1}} k_g(s) ds + \iint_R \underbrace{k}_{\pi x} d\sigma + \sum \Theta_i = \pm 2\pi$$

$$\Theta_1 + \Theta_2 + \Theta_3 = 2\pi \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \pi - \hat{A} + \pi - \hat{B} + \pi - \hat{\Gamma} = 2\pi \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \hat{A} + \hat{B} + \hat{\Gamma} = \pi$$

