

# Uvod v diferencialno geometrijo

Jaša Knap

13. november 2023

# 1 Uvod

**Definicija 1.1.** Topološki prostor  $M$  je  $n$ -dimenzionalna mnogoterost, če za vsak  $m \in M$  obstaja okolica  $m \in U \subseteq M$  in homeomorfizem  $\varphi : U \rightarrow V^{\text{odp}} \subseteq \mathbb{R}^n$  (pri tem je  $V \approx B^n$ ).

**Primer 1.2.** Naslednje množice so primeri mnogoterosti.

1.  $M = \mathbb{R}^n$  je  $n$ -dimenzionalna mnogoterost,
2.  $S^1$  je 1-dimenzionalna mnogoterost,
3.  $S^n = \left\{ (x_1, x_2, \dots, x_n, x_{n+1}) \mid \sum_{i=1}^{n+1} x_i^2 = 1 \right\} \subseteq \mathbb{R}^{n+1}$  je  $n$ -dimenzionalna mnogoterost,
4. Projekтивni prostori  $\mathbb{R}P^n = B^n / \sim$ , kjer je  $\vec{x} \sim \vec{y} \iff \vec{y} = -\vec{x}$  so  $n$ -dimenzionalne mnogoterosti.
5. Grupa

$$\text{SU}(2) = \left\{ g = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\bar{\beta} & \bar{\alpha} \end{pmatrix} \mid \alpha, \beta \in \mathbb{C}, \det g = 1 \right\}$$

je 3-dimenzionalna mnogoterost. Topološko in geometrijsko je namreč  $\text{SU}(2) = S^3$ . To je primer Lijeve grupe.

6. Grupa

$$\text{SO}(3) = \left\{ g = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \mid g^T = g^{-1}, \det g = 1 \right\}.$$

Izkaže se, da je  $\text{SO}(3) = B^3 / \sim = \mathbb{R}P^3$ . To velja, ker vsaka preslikava iz  $\text{SO}(3)$  predstavlja rotacijo prostora, vsako rotacijo pa lahko predstavimo z osjo in velikostjo kota vrtenja. Pri tem kota  $\pi$  in  $-\pi$  predstavljata vrtenje za isti kot. Če točki v krogli  $B(0, \pi)^3 \approx B^3$  priredimo os in njeno razdaljo od izhodišča proglasimo za velikost kota vrtenja ter enačimo iste rotacije, dobimo natanko projekivni prostor  $\mathbb{R}P^3$ .

## 1.1 Gladke mnogoterosti

Na topoloških mnogoterostih bi radi znali odvajati različne objekte, kot so na primer funkcije, krivulje, tenzorji itd. Zato moramo mnogoterosti opremiti z dodatno strukturo. Za začetek se spomnimo definicije odvedljivosti preslikav v evklidskih prostorih.

**Definicija 1.3.** Preslikava  $F : W^{\text{odp}} \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  je odvedljiva v točki  $w \in W$ , če obstaja linearna preslikava  $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  in preslikava  $\mathcal{O} : W \rightarrow \mathbb{R}^n$ , da za vse ustrezne argumente velja

$$F(w + h) = F(w) + Ah + \mathcal{O}(h)$$

in  $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|\mathcal{O}(h)\|}{\|h\|} = 0$ . Odvod preslikave  $F$  v točki  $w$  je preslikava  $A = D_w F = (DF)_w$ .

**Definicija 1.4.** Preslikava  $F : W^{\text{odp}} \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  je odvedljiva na množici  $W$ , če je odvedljiva v vsaki točki  $w \in W$ .

**Definicija 1.5.** Difeomorfizem je bijektivna odvedljiva preslikava, ki ima odvedljiv inverz.

**Definicija 1.6.** Naj bo  $M$   $n$ -dimenzionalna mnogoterost. Gladek atlas  $\mathcal{U}$  na  $M$  je družina parov  $\mathcal{U} = \{(U_\alpha, \varphi_\alpha) \mid \alpha \in A\}$ , če za vsak  $\alpha \in A$  velja:

1.  $U_\alpha^{\text{odp}} \subseteq M$
2.  $\varphi_\alpha : U_\alpha \rightarrow V_\alpha \subseteq \mathbb{R}^n$  je homeomorfizem za nek  $V_\alpha \subseteq \mathbb{R}^n$
3.  $\{U_\alpha \mid \alpha \in A\}$  je pokritje  $M$

4. za vsaka  $\alpha, \beta \in A$  je preslikava  $g_{\alpha\beta} = \varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1} : (\varphi_\alpha)_*(U_\alpha \cap U_\beta) \rightarrow (\varphi_\beta)_*(U_\alpha \cap U_\beta)$  difeomorfizem

Dodatek: Če so vse prehodne preslikave  $g_{\alpha\beta}$   $k$ -difeomorfizmi z zveznim  $k$ -tim odvodom, imamo  $\mathcal{C}^k$ -atlas. Če so vse preslikave gladke, imamo  $\mathcal{C}^\infty$ -atlas, če so vse analitične, pa  $\mathcal{C}^\omega$ -atlas.

*Opomba.* Preslikava  $g_{\alpha\beta}$  iz prejšnje definicije je preslikava iz  $U_\alpha \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ . Torej jo znamo odvajati in vemo, da je v izbranih koordinatah na  $\mathbb{R}^n$  matrika odvoda enaka Jacobijevi matriki:

$$F(x_1, \dots, x_n) = \begin{pmatrix} F_1(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ F_n(x_1, \dots, x_n) \end{pmatrix} \implies D_w F = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial F_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial F_n}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial F_n}{\partial x_n} \end{pmatrix}_w.$$

**Definicija 1.7.** Topološka mnogoterost  $M$ , ki premore kakšen gladek atlas, je gladka mnogoterost.

Za motivacijo naslednje definicije se spomnimo dejstva, da vemo, kakšne so gladke preslikave iz  $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ . Nismo pa še definirali gladih preslikav iz mnogoterosti  $M \rightarrow \mathbb{R}$ .

**Definicija 1.8.** Naj bo  $M$   $n$ -dimenzionalna mnogoterost. Funkcija  $f : M \rightarrow \mathbb{R}$  je gladka, če je gladka vsaka preslikava  $f \circ \varphi_\alpha^{-1} : V_\alpha \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ .

**Definicija 1.9.** Naj bo  $(M, \mathcal{U})$  gladka mnogoterost. Krivulja  $\gamma : (a, b) \rightarrow M$  je gladka krivulja v  $M$ , če za  $\forall \alpha \in A$  velja, da je  $\varphi_\alpha \circ \gamma : (a, b) \rightarrow V_\alpha \subseteq \mathbb{R}^n$  gladka krivulja v  $V_\alpha \subseteq \mathbb{R}^n$ .

**Definicija 1.10.** Atlasa  $\mathcal{U} = \{(U_\alpha, \varphi_\alpha) \mid \alpha \in A\}$  in  $\mathcal{V} = \{(W_\beta, \varphi_\beta) \mid \beta \in B\}$  na mnogoterosti  $M$  sta ekvivalentna, če za vsak par  $(\alpha, \beta) \in A \times B$  iz  $U_\alpha \cap W_\beta \neq \emptyset$  sledi, da je

$$\psi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1} : (\varphi_\alpha)_*(U_\alpha \cap W_\beta) \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow (\psi_\beta)_*(U_\alpha \cap W_\beta) \subseteq \mathbb{R}^n$$

difeomorfizem.

*Opomba.* Ekvivalentnost atlasov je ekvivalenčna relacija, ekvivalenčni razred atlasa  $\mathcal{U}$  označimo z  $[\mathcal{U}]$ .

**Definicija 1.11.** Naj bo  $M$  topološka mnogoterost in  $\mathcal{U}$  gladek atlas na  $M$ . Potem je  $[\mathcal{U}]$  gladka struktura na  $M$ .

*Opomba.* Dejstvo, da lahko obstajajo kakšne netrivialne (eksotične strukture) na mnogoterostih, je zelo netrivialno. Iz Donaldsonovega in Freedmanovega izreka sledi, da ima  $\mathbb{R}^4$  neštavno neskončno eksotičnih gladih struktur. Vsi ostali  $\mathbb{R}^n$  imajo zgolj svojo trivialno in nobene eksotične.

## 2 Gladke vložene ploskve

V splošnem bi lahko mnogoterosti obravnavali kot abstraktne matematične strukture, ki ne prebivajo nujno v evklidskih prostorih. Pri uvodu v diferencialno geometrijo pa se bomo v glavnem ukvarjali z eno in dvodimenzionalnimi mnogoterostmi, vloženi v prostor  $\mathbb{R}^3$ .

**Definicija 2.1.** Množica  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  je gladka vložena ploskev, če za vsak  $m \in X$  obstaja kroglja za  $m$   $W \subseteq \mathbb{R}^n$  in gladka funkcija  $f : W \rightarrow \mathbb{R}$ , za katero velja

1.  $X \cap W = f^{-1}(\{0\})$
2.  $(Df)_w \neq 0$  za vsak  $w \in X \cap W$

Vložena ploskev  $X \subseteq \mathbb{R}^n$  je tudi abstraktna mnogoterost. Poglejmo si, kako bi konstruirali atlas na  $X$ . Vzemimo točko  $m \in X$ . Po definiciji vložene ploskve obstaja nivojnica  $f : W \ni m \rightarrow \mathbb{R}$  in vemo, da  $D_m f = \left( \frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right) (m) \neq 0$ . Zdaj se spomnimo izreka o implicitni funkciji. Naj bo  $m = (x_0, y_0, z_0)$  in BŠS naj bo  $\frac{\partial f}{\partial z}(m) \neq 0$ . Torej obstaja gladka okolica  $V \ni (x_0, y_0) \subseteq \mathbb{R}^2$  in gladka funkcija  $g : V \rightarrow \mathbb{R}$ , da velja  $f(x, y, g(x, y)) = 0$  za vsak  $(x, y) \in V$ . Po potrebi lahko množico  $W$  zmanjšamo na  $W_0 \subseteq W$ , da dobimo difeomorfizem

$$\begin{aligned} r : V &\longrightarrow W_0 \cap X \\ (x, y) &\longmapsto (x, y, g(x, y)) \end{aligned}$$

z inverzom

$$\begin{aligned} \varphi : W_0 \cap X &\longrightarrow V \\ (x, y, z) &\longmapsto (x, y). \end{aligned}$$

Ta inverz je v bistvu projekcija na prvi dve koordinati. Če definiramo  $U = W_0 \cap X$ , postane par  $(U, \varphi)$  karta na  $X$ .

### 2.1 Metrika na ploskvi

Če hočemo meriti razdalje med pari točk na gladki mnogoterosti, potrebujemo še dodatno strukturo – metriko. Ta nam omogoča merjenje dolžin krivulj. Če si predstavljamo krivuljo  $\gamma : (a, b) \rightarrow M$ , je najbolj naravna definicija njene dolžine

$$\mathcal{L}(\gamma) = \int_a^b \|\dot{\gamma}(t)\| dt.$$

Znati moramo torej izračunati dolžino oziroma normo tangentnega vektorja. Najbolje je, če je ta norma porojena s skalarnim produktom, torej  $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ .

Naj bo  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  neki skalarni produkt na  $\mathcal{V} = \mathbb{R}^n$  in naj bo  $\{v_1, \dots, v_n\}$  baza za  $\mathcal{V}$ , ki ni nujno ortonormirana. Vzemimo vektorja  $\vec{x} = \sum_{i=1}^n a_i v_i$  in  $\vec{y} = \sum_{i=1}^n b_i v_i$ . Potem velja, da je skalarni produkt enak

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \sum_{i,j=1}^n a_i b_j \langle v_i, v_j \rangle = \begin{pmatrix} a_1 & \dots & a_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \langle v_1, v_1 \rangle & \dots & \langle v_1, v_n \rangle \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle v_n, v_1 \rangle & \dots & \langle v_n, v_n \rangle \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}.$$

Iz simetričnosti skalarnega produkta ( $\langle v_i, v_j \rangle = \langle v_j, v_i \rangle$ ) sledi, da je zgornja matrika simetrična. Iz pozitivne definitnosti skalarnega produkta ( $\langle v_i, v_i \rangle > 0$ ) pa sledi še pozitivna definitnost te matrike.

*Opomba.* Kvadratne matrike so lahko koordinatni zapisi linearnih preslikav iz  $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , lahko pa so tudi koordinatni zapisi skalarnih produktov. To je odvisno od tega, kako se matrike transformirajo pri prehodu v različno bazo.

Naj bo  $P$  poljubna preslikava med bazama,  $L_e$  linearna preslikava glede na bazo  $\{e_1, \dots, e_n\}$ ,  $L_f$  pa glede na bazo  $\{f_1, \dots, f_n\}$ . Potem iz algebre 1 vemo, da je

$$L_f = PL_eP^{-1}.$$

Zdaj pa izpeljimo, kako se transformira matrika skalarnega produkta. Naj bosta  $a_f = Pa_e$  in  $b_f = Pb_e$ . Potem dobimo iz enakosti

$$\begin{aligned}\langle a_f, b_f \rangle &= \langle a_e, b_e \rangle \\ a_f^T A_f b_f &= a_e^T A_e b_e \\ a_e^T P^T A_f P b_e &= a_e^T A_e b_e, \forall a_e, b_e.\end{aligned}$$

Od tod sledi, da je  $P^T A_f P = A_e$  oziroma zaradi ortogonalnosti  $P$  ekvivalentno

$$A_f = PA_eP^T.$$

Torej transformacijska pravila določajo vrsto preslikave, podobno kot pri fiziki.

Preden se lotimo definicije tangentne ravnine, se spomnimo naslednje definicije.

**Definicija 2.2.** Naj bo preslikava  $F : W \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  odvedljiva. Rang preslikave  $F$  v točki  $w \in W$  je enak rangi matrike  $D_w F$ . Pravimo, da ima  $F$  v točki  $w \in W$  maksimalen rang, če ima matrika  $D_w F$  maksimalen rang.

**Definicija 2.3.** Naj bo  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  vložena ploskev in točka  $m \in X$ . Tangentna ravnina  $T_m X$  je množica tangent vseh krivulj v  $X$ , ki v času  $t = 0$  gredo skozi  $m$ .

$$T_m X = \{\dot{\gamma}(0) \mid \gamma : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3 \text{ krivulja, } \gamma(0) = m\}$$

**Trditev 2.4.**  $T_m X$  je dvodimenzionalen realni vektorski podprostor v  $\mathbb{R}^3$ .

*Dokaz:* Naj bo  $r : V \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$  neka regularna parametrizacija ploskve  $X$  (to pomeni, da mora biti rang preslikave  $r$  maksimalen, torej konstantno enak 2) v okolici točke  $m \in X$ . Naj bo  $p = (u, v) \in V \subseteq \mathbb{R}^2$ . Pišimo

$$r(p) = r(u, v) = \begin{pmatrix} x(u, v) \\ y(u, v) \\ z(u, v) \end{pmatrix}.$$

Naj bo  $m = r(u_0, v_0)$ . Trdimo, da je  $T_m X = \text{im}(D_{(u_0, v_0)} r)$ . Najprej dokažimo inkluzijo  $T_m X \subseteq \text{im}(D_{(u_0, v_0)} r)$ . Naj bo  $\gamma : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$ ,  $\gamma(0) = m = r(u_0, v_0)$  poljubna krivulja. Direktno po definiciji tangentne krivulje sledi  $\dot{\gamma}(0) \in T_m X$ . Dokazati moramo  $\dot{\gamma}(0) \in \text{im}(D_{(u_0, v_0)} r)$ . Naj bo  $\gamma(t) : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow V$  podana z  $\beta(t) = r^{-1}(\gamma(t))$ . Ker je preslika preslikave  $\beta$  vsebovana v  $\mathbb{R}^2$ , obstajata funkciji  $u(t), v(t)$ , da je  $\beta(t) = (u(t), v(t))$ . Pri tem velja, da je  $\beta(0) = (u(0), v(0)) = (u_0, v_0)$ . Vidimo, da je  $\gamma(t) = r(u(t), v(t))$ . Po verižnem pravilu za odvajanje imamo

$$\dot{\gamma}(0) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \gamma(t) = (D_{(u_0, v_0)} r) \dot{\beta}(0).$$

Torej je  $\dot{\gamma}(0) \in \text{im}(D_{(u_0, v_0)} r)$ .

Nato dokažimo še obratno inkluzijo  $T_m X \supseteq \text{im}(D_{(u_0, v_0)} r)$ . Vzemimo poljuben vektor  $\omega \in \mathbb{R}^3$  in naj bo  $v = (D_{(u_0, v_0)} r) \cdot w$ . Potrebujemo krivuljo  $\gamma(t)$ ,  $\gamma(0) = m$ , za katero bo veljalo  $\dot{\gamma}(0) = v$ . Oglejmo si

$$(D_{(u_0, v_0)} r) (\dot{\beta}(0)) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} r(\beta(t)).$$

Trdimo, da za  $\gamma(t) = r(\beta(t))$  velja  $\dot{\gamma}(0) \in T_m X$ . To je res, saj je  $\gamma(t) : (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$ , hkrati pa tudi  $\gamma(0) = r(\beta(0)) = r(u_0, v_0) = m$ . Torej velja, da je  $T_m X = \text{im}(D_{(u_0, v_0)} r)$ . Ker smo zahtevali, da je parametrizacija regularna, je matrika  $D_{(u_0, v_0)} r$  ranga 2, torej je  $T_m X$  dvodimenzionalen vektorski prostor.  $\square$

*Opomba.* Tangentna ravnina je pravi vektorski prostor in ne afin kot recimo pri analizi 2a.

Do nadaljnjega nas bodo zanimale lokalne lastnosti ploskev, zato bomo delali v glavnem s ploskvami, ki jih lahko pokrijemo z eno samo karto oziroma z eno samo parametrizacijo.

**Definicija 2.5.** Metrika na ploskvi  $X \subseteq \mathbb{R}^3$ , opremljeni s parametrizacijo  $r : V \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$ , je preslikava

$$g : X \longrightarrow M_2(\mathbb{R})$$

$$m \longmapsto \begin{pmatrix} g_{11}(m) & g_{12}(m) \\ g_{21}(m) & g_{22}(m) \end{pmatrix},$$

kjer je za vsak  $m \in X$  matrika  $g(m)$  simetrična in pozitivno definitna. To lahko povemo s pogojeoma  $\det g(m) > 0$  in  $g_{11}(m) > 0$ .

*Opomba.* Za drugo parametrizacijo ploskve  $X$  bi dobili druge koeficiente matrice.

Naj bo  $\gamma : [a, b] \rightarrow X$  krivulja. Njeno parametrizacijo  $r$  lahko napišemo v obliki  $\gamma(t) = r(u(t), v(t))$  za primerne funkcije  $u, v : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\beta(t) = (u(t), v(t))$ ,  $\gamma(t) = r(\beta(t))$ . V koordinatah lahko zapišemo

$$\gamma(t) = \begin{pmatrix} x(u(t), v(t)) \\ y(u(t), v(t)) \\ z(u(t), v(t)) \end{pmatrix},$$

$$\dot{\gamma}(t) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} r(\beta(t)) = (D_{(u_0, v_0)} r)(\dot{\beta}(t_0)) = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix}_{(u_0, v_0)} \begin{pmatrix} \dot{u} \\ \dot{v} \end{pmatrix} = r_u(u_0, v_0) \dot{u}(t_0) + r_v(u_0, v_0) \dot{v}(t_0).$$

To je razvoj vektorja  $\dot{\gamma}(t_0)$  po bazi  $\{r_u(u_0, v_0), r_v(u_0, v_0)\}$  prostora  $T_{\gamma(t_0)} X$ , ki pa ni nujno ortogonalna. Pravzaprav je ortogonalna le v precej posebnih primerih.

**Definicija 2.6.** Dolžina krivulje  $\gamma : [a, b] \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$  glede na metriko  $g$  je v parametrizaciji  $r$  podana s formulo

$$\mathcal{L}_g(\gamma) = \int_a^b \sqrt{\begin{pmatrix} \dot{u}(t) & \dot{v}(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{21} & g_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{u}(t) \\ \dot{v}(t) \end{pmatrix}} dt$$

Ustrezni skalarni produkti na ravnini  $T_m X$  so glede na parametrizacijo  $r$  podani s predpisi  $\langle r_u, r_u \rangle_g = g_{11}$ ,  $\langle r_u, r_v \rangle_g = g_{12}$ ,  $\langle r_v, r_v \rangle_g = g_{22}$ . Naj bo sedaj ambientni prostor  $\mathbb{R}^3$  opremljen s fiksnim evklidskim skalarnim produktom, in koeficiente  $g_{ij}$  poračunamo z njim (na enak način kot prej). Pri tem uporabimo naslednje standardne oznake:

$$E(u, v) = \langle r_u(u, v), r_u(u, v) \rangle, \quad F(u, v) = \langle r_u(u, v), r_v(u, v) \rangle, \quad G(u, v) = \langle r_v(u, v), r_v(u, v) \rangle.$$

Včasih tudi zlorabimo notacijo

$$E(m) = E(r(u, v)) = E(u, v).$$

**Definicija 2.7.** Metrika na  $X \subseteq \mathbb{R}^2$ , ki je glede na  $r : V \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$  podana z matrično funkcijo

$$g_f : V \longrightarrow M_2(\mathbb{R})$$

$$(u, v) \longmapsto \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix},$$

se imenuje prva fundamentalna forma ploskve.

*Opomba.* Dolžina krivulje  $\mathcal{L}(\gamma)$  glede na prvo fundamentalno formo ploskve sovpada z običajno dolžino krivulje:

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\gamma) &= \int_a^b \|\dot{\gamma}(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{\langle \dot{u}r_u + \dot{v}r_v, \dot{u}r_u + \dot{v}r_v \rangle} dt \\ &= \int_a^b \sqrt{\begin{pmatrix} \dot{u}(t) & \dot{v}(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \langle r_u, r_u \rangle & \langle r_u, r_v \rangle \\ \langle r_u, r_v \rangle & \langle r_v, r_v \rangle \end{pmatrix}_{(u(t), v(t))} \begin{pmatrix} \dot{u}(t) \\ \dot{v}(t) \end{pmatrix}} dt \\ &= \int_a^b \sqrt{\begin{pmatrix} \dot{u}(t) & \dot{v}(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(u(t), v(t))} \begin{pmatrix} \dot{u}(t) \\ \dot{v}(t) \end{pmatrix}} dt. \end{aligned}$$

Izomorfizmi v diferencialni geometriji so izometrije, katerih definicija pa je nekoliko drugačna, kot bi morda pričakovali.

**Definicija 2.8.** Preslikava  $f : X \rightarrow \tilde{X}$  nad dvema ploskvama  $X, \tilde{X} \subseteq \mathbb{R}^3$  je izometrija, če za vsako krivuljo  $\gamma : [a, b] \rightarrow X$  velja enakost med dolžinama

$$\mathcal{L}_X(\gamma) = \mathcal{L}_{\tilde{X}}(f(\gamma)).$$

*Opomba.* Izometrije med ploskvama porodijo izometrije v običajnem metričnem smislu.

**Primer 2.9.** 1. fundamentalna forma na sferi glede na sferične koordinate. Če odvezamemo iz  $S^2$  en poldnevnik, jo lahko parametriziramo s sferičnimi koordinatami:

$$r : \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} \subseteq V = (-\pi, \pi) \times (0, \pi) \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

s predpisom

$$r(u, v) = \begin{pmatrix} \cos u \cos v \\ \cos u \sin v \\ \sin u \end{pmatrix}.$$

Potem dobimo parcialna odvoda

$$r_u(u, v) = \begin{pmatrix} -\sin u \cos v \\ -\sin u \sin v \\ \cos u \end{pmatrix}, \quad r_v(u, v) = \begin{pmatrix} -\cos u \sin v \\ \cos u \cos v \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Od tod sledi

$$\begin{aligned} E &= \langle r_u, r_u \rangle = 1, \\ F &= \langle r_u, r_v \rangle = 0, \\ G &= \langle r_v, r_v \rangle = \cos^2 u, \end{aligned}$$

kar lahko zapišemo v obliki

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \cos^2 u \end{pmatrix}.$$

**Primer 2.10.** Naj bo  $X$  rotacijska ploskev, ki jo dobimo, če krivuljo  $x = f(z)$  zavrtimo okoli osi  $z$ :

$$r : (u, v) \mapsto \begin{pmatrix} f(u) \cos v \\ f(u) \sin v \\ u \end{pmatrix}.$$

Potem imamo odvoda

$$r_u(u, v) = \begin{pmatrix} f'(u) \cos v \\ f'(u) \sin v \\ 1 \end{pmatrix}, \quad r_v(u, v) = \begin{pmatrix} -f(u) \sin v \\ f(u) \cos v \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Od tod sledi

$$\begin{aligned} E &= \langle r_u, r_u \rangle = 1 + f'(u)^2, \\ F &= \langle r_u, r_v \rangle = 0, \\ G &= \langle r_v, r_v \rangle = f(u)^2, \end{aligned}$$

kar lahko zapišemo v obliki

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + f'(u)^2 & 0 \\ 0 & f(u)^2 \end{pmatrix}.$$

Naslednji izrek nam pove povezavo med 1. fundamentalno formo in izometričnostjo ploskev.

### Izrek 2.11.

Naj bo  $X \rightarrow \tilde{X}$  izometrija med ploskvama. Tedaj obstaja par parametrizacij  $r : V \rightarrow X$  in  $\tilde{r} : V \rightarrow \tilde{X}$ , da za pripadajoči fundamentalni formi velja

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(u,v)} = \begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix}_{(u,v)}.$$

Velja tudi obratno, torej če za ploskvi  $X, \tilde{X}$  obstajata parametrizaciji  $r$  in  $\tilde{r}$ , za kateri velja zgornji sistem enačb, potem sta  $X$  in  $\tilde{X}$  izometrični.

*Dokaz:* Pokažimo najprej obrat ( $\Leftarrow$ ). Recimo, da obstajata parametrizaciji  $r : V \rightarrow X$  in  $\tilde{r} : V \rightarrow \tilde{X}$ , da velja

$$\begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix}_{(u,v)}.$$

Naj bo  $f = \tilde{r} \circ r^{-1}$ . Preveriti moramo, da je  $f$  izometrija. Naj bo  $\gamma : [a, b] \rightarrow X$  poljubna krivulja in primerjamo dolžini  $\mathcal{L}_r(\gamma)$  ter  $\mathcal{L}_{\tilde{r}}(f(\gamma))$ . Potem obstaja krivulja  $\beta : [\alpha, \beta] \rightarrow V$  za katero velja  $\gamma(t) = r(\beta(t))$ . Potem za  $f(\gamma(t))$  velja

$$f(\gamma(t)) = f(r(\beta(t))) = \tilde{r}(\beta(t)).$$

Ker je  $\beta(t)$  ravninska krivulja, velja

$$\begin{aligned} \gamma(t) &= r(\beta(t)) = r(u(t), v(t)), \\ \tilde{\gamma}(t) &= \tilde{r}(\beta(t)) = \tilde{r}(u(t), v(t)). \end{aligned}$$

Torej imamo enačbi

$$\begin{aligned} \mathcal{L}_r(\gamma) &= \int_a^b \sqrt{E(u, v)\dot{u}^2 + 2F(u, v)\dot{u}\dot{v} + G(u, v)\dot{v}^2} dt, \\ \mathcal{L}_{\tilde{r}}(\tilde{\gamma}) &= \int_a^b \sqrt{\tilde{E}(u, v)\dot{u}^2 + 2\tilde{F}(u, v)\dot{u}\dot{v} + \tilde{G}(u, v)\dot{v}^2} dt. \end{aligned}$$



Ker so posamezni sumandi enaki, sta izraza enaka, torej je  $f = \tilde{r} \circ r^{-1}$  res izometrija.

Zdaj dokažimo še ( $\implies$ ). Denimo, da imamo med ploskvama  $X$  in  $\tilde{X}$  izomerijo  $f : X \rightarrow \tilde{X}$ . Naj bo  $\gamma(t) = r(\beta(t)) = (u_0 + t, v_0)$  in  $t \in (0, \varepsilon)$ . Pri tem je točka  $(u_0, v_0) \in V$  poljubna in določa točko  $p = r(u_0, v_0) \in X$ . Zdaj izračunamo

$$\mathcal{L}_r(\gamma(t)) = \int_0^\varepsilon \|\dot{\gamma}(t)\| dt = \int_0^\varepsilon \sqrt{\langle \dot{\gamma}(t), \dot{\gamma}(t) \rangle} dt = \int_0^\varepsilon \sqrt{\langle r_u, r_u \rangle} dt = \int_0^\varepsilon \sqrt{E(u_0 + t, v_0)} dt.$$

Sedaj si oglejmo  $f(\gamma(t)) = \tilde{r}(\beta(t)) = \tilde{r}(u_0 + t, v_0)$ . Potem imamo:

$$\begin{aligned} \mathcal{L}_{\tilde{r}}(f(\gamma(t))) &= \int_0^\varepsilon \|\dot{\tilde{\gamma}}(t)\| dt \\ &= \int_0^\varepsilon \sqrt{\langle \dot{\tilde{\gamma}}(t), \dot{\tilde{\gamma}}(t) \rangle} dt \\ &= \int_0^\varepsilon \sqrt{\langle \tilde{r}_u(u_0 + t, v_0), \tilde{r}_u(u_0 + t, v_0) \rangle} dt \\ &= \int_0^\varepsilon \tilde{r}(u_0 + t, v_0) dt. \end{aligned}$$

Po predpostavki o izometričnosti velja

$$\begin{aligned} \mathcal{L}_r(\gamma) &= \mathcal{L}_{\tilde{r}}(f(\gamma)), \\ \int_0^\varepsilon \sqrt{E(u_0 + t, v_0)} dt &= \int_0^\varepsilon \sqrt{\tilde{E}(u_0 + t, v_0)} dt. \end{aligned}$$

Po izreku o povprečni vrednosti obstajata neka  $\hat{t}, \hat{\hat{t}} \in (0, \varepsilon)$ , da velja

$$E(u_0 + \hat{t}, v_0)\varepsilon = \tilde{E}(u_0 + \hat{\hat{t}}, v_0)\varepsilon$$

in če pošljemo  $\varepsilon \rightarrow 0$ , zaradi zveznosti funkcij dobimo

$$E(u_0, v_0) = \tilde{E}(u_0, v_0).$$

Še lažje ta rezultat dobimo tako, da na obeh straneh odvajamo po  $\varepsilon$  in vstavimo  $\varepsilon = 0$ .

Če zdaj vzamemo  $\beta(t) = (u_0, v_0 + t)$ , dobimo po enakem postopku kot prej

$$G(u_0, v_0) = \tilde{G}(u_0, v_0).$$

Nato vzamemo  $\beta(t) = (u_0 + t, v_0 + t)$  in imamo

$$\begin{aligned} \mathcal{L}_r(\gamma) &= \int_0^\varepsilon \sqrt{E(u_0 + t, v_0 + t) + 2F(u_0 + t, v_0 + t) + G(u_0 + t, v_0 + t)} dt \\ &= \mathcal{L}_{\tilde{r}}(\tilde{\gamma}) = \int_0^\varepsilon \sqrt{\tilde{E}(u_0 + t, v_0 + t) + 2\tilde{F}(u_0 + t, v_0 + t) + \tilde{G}(u_0 + t, v_0 + t)} dt. \end{aligned}$$

Če zdaj zopet odvajamo po  $\varepsilon$  in vstavimo  $\varepsilon = 0$ , dobimo enakost integrandov v točki  $(u_0, v_0)$ , od koder sledi še zadnja zahteva

$$F(u_0, v_0) = \tilde{F}(u_0, v_0).$$

□

**Primer 2.12.** Ali je stožec brez ene tvorilke izometričen kosu ravnine? Naj bo podan

$$S = \{(x, y, z) \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1\}.$$

Parametriziramo ga z

$$r(u, v) = (u \cos v, u \sin v, u)$$

in po znanem postopku dobimo

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(u,v)} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & u^2 \end{pmatrix}.$$

Pričakujemo, da bo  $S$  izometričen nekemu krožnemu izseku, ki ga parametriziramo z

$$\tilde{r}(u, v) = (\alpha u \cos(\beta v), \alpha u \sin(\beta v), 0).$$

Tako dobimo sistem enačb

$$\begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix}_{(u,v)} = \begin{pmatrix} \alpha^2 & 0 \\ 0 & \alpha^2 \beta^2 u^2 \end{pmatrix}.$$

Pogoj

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(u,v)} = \begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix}_{(u,v)}$$

je izpolnjen pri  $\alpha = \sqrt{2}$ ,  $\beta = \frac{1}{\sqrt{2}}$  (če bi zamenjali predznake  $\alpha$  in  $\beta$ , bi dobili drugačne parametrizacije). Torej je stožec  $S$  izometričen krožnemu izseku s parametrizacijo

$$\tilde{r}(u, v) = \left( \sqrt{2}u \cos\left(\frac{1}{\sqrt{2}}v\right), \sqrt{2}u \sin\left(\frac{1}{\sqrt{2}}v\right), 0 \right).$$

Na tej točki se pojavi naravno vprašanje: ali znamo poiskati vse ploskve v  $\mathbb{R}^3$ , ki so izometrične ravnini? Izkaže se, da znamo, saj velja naslednji izrek.

### Izrek 2.13.

Naj bo ploskev  $X$  izometrična kakšnemu kosu ravnine. Potem je  $X$  bodisi stožec, valj, ali kakšna tangentna premonosna ploskev.

**Definicija 2.14.** Naj bo  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$  prostorska krivulja, parametrizirana z naravnim parametrom. Tangentna premonosna ploskev, podana s krivuljo  $\gamma$ , je del prostora  $\mathbb{R}^3$ , ki ga opiše tangenta na  $\gamma(t)$  na intervalu  $t \in [a, b]$ .

Če je  $\gamma = \gamma(u)$  naravna parametrizacija, potem je smiselna parametrizacija tangentno premonosne ploskve  $X$  podana z

$$r(u, v) = \gamma(u) + v\dot{\gamma}(u).$$

Ker je  $\gamma$  naravna parametrizacija, velja kot prvo

$$\|\dot{\gamma}(u)\| = \langle \dot{\gamma}(u), \dot{\gamma}(u) \rangle = 1.$$

Če to zvezo odvajamo, dobimo

$$\langle \ddot{\gamma}(u), \dot{\gamma}(u) \rangle + \langle \dot{\gamma}(u), \ddot{\gamma}(u) \rangle = 0$$

in iz simetričnosti skalarnega produkta sledi

$$\langle \ddot{\gamma}(u), \dot{\gamma}(u) \rangle = 0.$$

Torej je pospešek pri naravni parametrizaciji vedno pravokoten na hitrost. To lahko opazimo, če se v avtu peljemo s konstantno hitrostjo. Pospešek bomo čutili samo v ovinkih in to pravokotno glede na smer vožnje.

**Definicija 2.15.** Fleksijska ukrivljenost naravno parametrizirane krivulje  $\gamma(u)$  je podana z

$$\kappa(u) = \sqrt{\langle \ddot{\gamma}(u), \ddot{\gamma}(u) \rangle} = \|\ddot{\gamma}(u)\|.$$

Izračunajmo 1. fundamentalno formo tangentno premonosne ploskve. Ker velja zveza

$$r(u, v) = \gamma(u) + v\dot{\gamma}(u),$$

takoj dobimo

$$\begin{aligned} r_u(u, v) &= \dot{\gamma}(u) + v\ddot{\gamma}(u), \\ r_v(u, v) &= \dot{\gamma}(u). \end{aligned}$$

Če od tod po znanem postopku poračunamo koeficiente 1. fundamentalne forme (pri čemer upoštevamo, da je pospešek pravokoten na hitrost), dobimo

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(u,v)} = \begin{pmatrix} 1 + v^2\kappa^2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Torej vidimo, da je matrika 1. fundamentalne forme zares odvisna samo od fleksijske ukrivljenosti.

**Trditev 2.16.** Naj bo podana funkcija  $\kappa(u)$ . Potem obstaja naravno parametrizirana ravninska krivulja  $\gamma : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}^2$ , katere fleksijska ukrivljenost v točki  $\gamma(u)$  je enaka  $\kappa(u)$ .

*Dokaz:* Ker je krivulja  $\gamma$  ravninska, lahko zapišemo

$$\begin{aligned} \gamma(u) &= (x(u), y(u)), \\ \dot{\gamma}(u) &= (\dot{x}(u), \dot{y}(u)), \\ \ddot{\gamma}(u) &= (\ddot{x}(u), \ddot{y}(u)). \end{aligned}$$

Ker je parametrizacija naravna, imamo še sistem enačb

$$\begin{aligned} \|\dot{\gamma}(u)\| &= 1, \\ \|\ddot{\gamma}(u)\| &= \kappa(u), \\ \langle \ddot{\gamma}(u), \dot{\gamma}(u) \rangle &= 0. \end{aligned}$$

Enotski vektor, pravokoten na  $\dot{\gamma}(u) = (\dot{x}(u), \dot{y}(u))$ , je vektor  $(\dot{y}(u), -\dot{x}(u))$ . Ta vektor je vzporeden vektorju pospeška, torej bo za neko funkcijo  $k : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$  veljalo

$$(\ddot{x}(u), \ddot{y}(u)) = k(u)(\dot{y}(u), -\dot{x}(u)).$$

Če obe strani enačbe normiramo, iz prejšnjega sistema enačb vidimo, da mora priti natanko

$$(\ddot{x}(u), \ddot{y}(u)) = \kappa(u)(\dot{y}(u), -\dot{x}(u)).$$

To je sistem navadnih diferencialnih enačb

$$\begin{aligned} \ddot{x}(u) &= \kappa(u)\dot{y}(u), \\ \ddot{y}(u) &= -\kappa(u)\dot{x}(u). \end{aligned}$$

Pri analizi 3 smo (bomo čez 14 dni?!) dokazali eksistenčni izrek za obstoj rešitev tega sistema. Z drugimi besedami, obstaja naravno parametrizirana krivulja  $\gamma(u) = (x(u), y(u))$ , za katero za vsak  $u \in [\alpha, \beta]$  velja  $\|\dot{\gamma}(u)\| = \kappa(u)$ .  $\square$

*Opomba.* Pri določenih  $(u, v)$  nam krivulja  $\gamma(u)$  podaja tangentno premonosno ploskev. Ta ploskev je del ravnine, v kateri leži krivulja  $\gamma(u)$ . Po izreku iz prejšnjih predavanj (TODO ali ali ) je ta ploskev izometrična nekemu kosu ravnine.

S tem razmislekom smo dokazali izrek.

### Izrek 2.17.

*Vsaka tangentno premonosna ploskev je izometrična kosu ravnine.*

**Definicija 2.18.** Ploščina ploskve  $X$ , parametrizirane z  $r : V \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$  je podana z

$$A(X) = \int_V \|r_u \times r_v\| du dv.$$

*Opomba.* Da je ta definicija dobra, moramo še preveriti.

*Opomba.* Ker velja zveza

$$\|r_u \times r_v\|^2 = \langle r_u, r_u \rangle \langle r_v, r_v \rangle - \langle r_u, r_v \rangle^2 = EG - F^2,$$

lahko ploščino izrazimo tudi kot

$$A(X) = \int_V \sqrt{EG - F^2} du dv = \int_V \sqrt{\det \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}} du dv.$$

**Definicija 2.19.** Naj bosta  $r : V_1 \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$  in  $\tilde{r} : V_2 \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^3$  različni regularni parametrizaciji ploskve  $X$ . Potem je preslikava

$$g = \tilde{r}^{-1} \circ r : V_1 \longrightarrow V_2 \\ (u, v) \longmapsto (\tilde{u}(u, v), \tilde{v}(u, v)),$$

prehodna preslikava med parametrizacijama  $r$  in  $\tilde{r}$ .

Velja  $r(u, v) = \tilde{r}(g(u, v))$ . Poglejmo si, kaj se zgodi z matriko prve fundamentalne forme transformaciji med parametrizacijama.

## 2.2 Transformacijska pravila za I-forme

Naj bosta  $r : V_1 \rightarrow X$  in  $\tilde{r} : V_2 \rightarrow X$  dve parametrizaciji iste ploskve. Med njima velja  $r(u, v) = \tilde{r}(\tilde{u}(u, v), \tilde{v}(u, v))$ . To nam da prehodno preslikavo  $g : \tilde{r}^{-1} \circ r : V_1 \rightarrow V_2$ . Vektor, razvit po bazi  $\{r_u, r_v\}$  bomo skušali razviti po bazi  $\{\tilde{r}_{\tilde{u}}, \tilde{r}_{\tilde{v}}\}$ . Imamo

$$r(u, v) = \tilde{r}(\tilde{u}(u, v), \tilde{v}(u, v)), \\ r_u = \tilde{r}_{\tilde{u}} \tilde{u}_u + \tilde{r}_{\tilde{v}} \tilde{v}_u, \\ r_v = \tilde{r}_{\tilde{u}} \tilde{u}_v + \tilde{r}_{\tilde{v}} \tilde{v}_v.$$

Zdaj hočemo vektor  $ar_u + br_v$  zapisati v obliki  $\alpha \tilde{r}_{\tilde{u}} + \beta \tilde{r}_{\tilde{v}}$ . Dobimo

$$ar_u + br_v = a(\tilde{r}_{\tilde{u}} \tilde{u}_u + \tilde{r}_{\tilde{v}} \tilde{v}_u) + b(\tilde{r}_{\tilde{u}} \tilde{u}_v + \tilde{r}_{\tilde{v}} \tilde{v}_v) = \underbrace{(a\tilde{u}_u + b\tilde{u}_v)}_{\alpha} \tilde{r}_{\tilde{u}} + \underbrace{(a\tilde{v}_u + b\tilde{v}_v)}_{\beta} \tilde{r}_{\tilde{v}}.$$

Torej za vsak par vektorjev  $(a, b)^T$ ,  $(\alpha, \beta)^T$  velja zveza

$$\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \tilde{u}_u & \tilde{u}_v \\ \tilde{v}_u & \tilde{v}_v \end{pmatrix}}_{\text{Jac}(g)} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}.$$

Torej za vse pare vektorjev velja

$$\begin{aligned} \left\langle \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right\rangle &= \left\langle \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \gamma \\ \delta \end{pmatrix} \right\rangle \\ \begin{pmatrix} a & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} \alpha & \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \gamma \\ \delta \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a & b \end{pmatrix} \text{Jac}(g)^T \begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix} \text{Jac}(g) \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Od tod sledi naslednji izrek.

**Izrek 2.20.**

Naj za parametrizaciji  $r : V_1 \rightarrow X$  in  $\tilde{r} : V_2 \rightarrow X$  velja

$$r(u, v) = \tilde{r}(\tilde{u}(u, v), \tilde{v}(u, v)) = \tilde{r}(g(u, v)).$$

Potem za I-formi glede na ti parametrizaciji velja

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} = \text{Jac}(g)^T \begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix} \text{Jac}(g).$$

**Posledica 2.21.** Definicija ploščine je dobra.

*Dokaz:* Dokazujemo

$$A(X) = \int_{V_1} \sqrt{EG - F^2} \, du \, dv = \int_{V_2} \sqrt{\tilde{E}\tilde{G} - \tilde{F}^2} \, d\tilde{u} \, d\tilde{v}.$$

Po izreku o transformaciji I-forme velja

$$\begin{aligned} A(X) &= \int_{V_1} \sqrt{\det \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}} \, du \, dv \\ &= \int_{V_1} \sqrt{\det \left( \text{Jac}(g)^T \begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix} \text{Jac}(g) \right)} \, du \, dv \\ &= \int_{V_1} \sqrt{\begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix} |\det(\text{Jac}(g))|} \, du \, dv \\ (\text{uvredba novih spremenljivk}) &= \int_{V_2} \sqrt{\begin{pmatrix} \tilde{E} & \tilde{F} \\ \tilde{F} & \tilde{G} \end{pmatrix}} \, d\tilde{u} \, d\tilde{v}. \end{aligned}$$

□

Recimo, da imamo podano  $V \subseteq \mathbb{R}^2$  in matrično funkcijo

$$\begin{aligned} M : V &\longrightarrow M_2(\mathbb{R})_{\text{simetrične, pozitivno definitne}} \\ (u, v) &\longmapsto \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(u, v)}. \end{aligned}$$

Zanimivo vprašanje se glasi: Ali lahko to funkcijo realiziramo v vloženi mnogoterosti? Odgovor je da (ampak lokalno, ker bi lahko prišlo do problemov s samopresečišči).

## 2.3 Ukrivljenost

### 2.3.1 Druga fundamentalna forma

Naj bo  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  ploskev s parametrizacijo  $r : V \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X$ . Intuitivno je ukrivljenost ploskve  $X$  v točki  $r(u, v) = m \in X$  ‘hitrost’ oddaljevanja  $X$  od tangentne ravnine  $T_m X$ . Naj bo  $n$  normala na ravnino

$T_m X$  v točki  $m$ . Naj bo točka  $r(u', v') = r(u + \Delta u, v + \Delta v)$  blizu točke  $m = r(u, v)$ . Izmeriti hočemo razdaljo od točke  $r(u', v')$  do  $T_m X$ . Dobimo

$$d = \langle n, r(u', v') - r(u, v) \rangle.$$

Ker sta spremembi  $\Delta u$  in  $\Delta v$  majhni, naredimo Taylorjev razvoj, ter izrazimo

$$r(u', v') - r(u, v) = r_u \Delta u + r_v \Delta v + \frac{1}{2} (r_{uu}(\Delta u)^2 + 2r_{uv}\Delta u \Delta v + r_{vv}(\Delta v)^2) + \dots$$

Ker vemo tudi, da je normala pravokotna na vektorja  $r_u$  in  $r_v$ , lahko zapišemo

$$d = \langle n, r(u', v') - r(u, v) \rangle \approx \underbrace{\langle r_u, n \rangle}_0 \Delta u + \underbrace{\langle r_v, n \rangle}_0 \Delta v + \frac{1}{2} (\langle r_{uu}, n \rangle (\Delta u)^2 + 2\langle r_{uv}, n \rangle \Delta u \Delta v + \langle r_{vv}, n \rangle (\Delta v)^2).$$

oziroma

$$d \approx \frac{1}{2} (\langle r_{uu}, n \rangle (\Delta u)^2 + 2\langle r_{uv}, n \rangle \Delta u \Delta v + \langle r_{vv}, n \rangle (\Delta v)^2).$$

Zdaj lahko smiselno definiramo drugo fundamentalno formo ploskve.

**Definicija 2.22.** Naj bo  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  ploskev s parametrizacijo  $r : V \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X$ . Druga fundamentalna forma  $X$  v točki  $m = r(u, v)$  je podana z matriko

$$\begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(u,v)} = \begin{pmatrix} L(u, v) & M(u, v) \\ M(u, v) & N(u, v) \end{pmatrix},$$

kjer so  $L, M, N : V \rightarrow \mathbb{R}$  funkcije s predpisi

$$L(u, v) = \langle r_{uu}(u, v), n(u, v) \rangle$$

$$M(u, v) = \langle r_{uv}(u, v), n(u, v) \rangle$$

$$N(u, v) = \langle r_{vv}(u, v), n(u, v) \rangle$$

*Opomba.* Za drugo fundamentalno formo je res nujen skalarni produkt v  $\mathbb{R}^3$  (za razliko od prve fundamentalne forme, ki v vsaki točki določa drug skalarni produkt).

Razmislili smo že, da velja ocena razdalje

$$d \approx (\Delta u \quad \Delta v) \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(u,v)} \begin{pmatrix} \Delta u \\ \Delta v \end{pmatrix}.$$

Od te točke naprej predpostavljamo, da so vse krivulje naravno parametrizirane. Naj bo  $\gamma : [a, b] \rightarrow X$  gladka krivulja. Spomnimo se definicije fleksijske ukrivljenosti krivulje, velja  $\kappa(t) = \|\ddot{\gamma}(t)\|$ . V nadaljevanju bomo razdelili vektor pospeška na geodetsko in normalno komponentno, torej

$$\ddot{\gamma}(t) = \ddot{\gamma}_g(t) + \ddot{\gamma}_n(t).$$

Zato najprej definirajmo geodetsko in normalno ukrivljenost krivulje.

**Definicija 2.23.** Naj bo  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  ploskev s parametrizacijo  $r : V \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X$  in naj bo  $\gamma : [a, b] \rightarrow X$  gladka krivulja. Definirajmo normalo na krivuljo  $\gamma$

$$n_\gamma(t) = \frac{r_u(u(t), v(t)) \times r_v(u(t), v(t))}{\|r_u(u(t), v(t)) \times r_v(u(t), v(t))\|}.$$

Potem definiramo normalno in geodetsko ukrivljenost krivulje  $\gamma$  kot

$$\begin{aligned}\kappa_n(t) &= \langle \ddot{\gamma}(t), n_\gamma(t) \rangle, \\ \kappa_g(t) &= \langle \ddot{\gamma}(t), \dot{\gamma}(t) \times n_\gamma(t) \rangle.\end{aligned}$$

Zdaj si pogledjmo, kako se izraža normalna ukrivljenost krivulje s pomočjo druge fundamentalne forme.

**Izrek 2.24.**

*Naj bo  $\gamma : [a, b] \rightarrow X$  gladka krivulja, podana s parametrizacijo  $\gamma(t) = r(u(t), v(t))$ . Teda j lahko njeno normalno ukrivljenost izračunamo po formuli*

$$\kappa_n(t) = \begin{pmatrix} \dot{u}(t) & \dot{v}(t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(u(t), v(t))} \begin{pmatrix} \dot{u}(t) \\ \dot{v}(t) \end{pmatrix}.$$

*Dokaz:* Najprej zapišemo prva dva odvoda

$$\begin{aligned}\dot{\gamma}(t) &= r_u \dot{u} + r_v \dot{v}, \\ \ddot{\gamma}(t) &= \ddot{u} r_u + \ddot{v} r_v + r_{uu} \dot{u}^2 + 2r_{uv} \dot{u} \dot{v} + r_{vv} \dot{v}^2.\end{aligned}$$

Od tod dobimo

$$\begin{aligned}\kappa_n &= \langle \ddot{\gamma}, n \rangle = \langle r_{uu}, n \rangle \dot{u}^2 + 2\langle r_{uv}, n \rangle \dot{u} \dot{v} + \langle r_{vv}, n \rangle \dot{v}^2 \\ &= L \dot{u}^2 + 2M \dot{u} \dot{v} + N \dot{v}^2 \\ &= \begin{pmatrix} \dot{u} & \dot{v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{u} \\ \dot{v} \end{pmatrix}.\end{aligned}$$

□

Vsako funkcijo normalne ukrivljenosti lahko razširimo na tangentno ravnino na naslednji način.

**Definicija 2.25.** Naj bo  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  ploskev s parametrizacijo  $r : V \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow X$  in naj bo  $\begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}$  II-forma ploskve  $X$  glede na  $r$ . Naj bo  $r(u_0, v_0) = m \in X$ . Vemo, da je  $\{r_u(u_0, v_0), r_v(u_0, v_0)\}$  baza za tangentno ravnino  $T_m X$ , zato lahko vsak vektor v njej enolično zapišemo v obliki  $\xi r_u(u_0, v_0) + \eta r_v(u_0, v_0)$ . Potem obstaja funkcija

$$\begin{aligned}\kappa_n : T_m X &\longrightarrow \mathbb{R} \\ \kappa_n(\xi r_u(u_0, v_0) + \eta r_v(u_0, v_0)) &=: \kappa_n(\xi, \eta) = \begin{pmatrix} \xi & \eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(r(u_0, v_0))} \begin{pmatrix} \xi \\ \eta \end{pmatrix}\end{aligned}$$

*Opomba.* Če je  $(\xi, \eta) = (\dot{u}, \dot{v})$  in je  $\gamma$  naravno parametrizirana krivulja, potem par  $(\xi, \eta)$  leži na enotski krožnici v ravnini  $T_m X$ . V  $\mathbb{R}^3$  je to res običajna krožnica glede na evklidski skalarni produkt, v koordinatah  $(\xi, \eta)$  pa jo določa enačba

$$E\xi^2 + 2F\xi\eta + G\eta^2 = 1.$$

**Definicija 2.26.** Ekstrema funkcije  $\kappa_n : T_m X \rightarrow \mathbb{R}$ , skršene na enotsko sfero  $E\xi^2 + 2F\xi\eta + G\eta^2 = 1$ , imenujemo glavni ukrivljenosti ploskve  $X$  v točki  $m$ . Označimo ju s  $\kappa_1$  in  $\kappa_2$ .

*Opomba.* Ali minimum označimo s  $\kappa_1$  ali  $\kappa_2$ , je stvar dogovora. Ekstrema obstajata, ker je krožnica kompaktna, torej ima zvezna funkcija  $\kappa_n$  na njej minimum in maksimum.

**Definicija 2.27.** Tangetna vektorja  $\xi_1 r_u + \eta_1 r_v$ ,  $\xi_2 r_u + \eta_2 r_v \in T_m X$ , ki sta (različna) ekstrema funkcije  $\kappa_n$ , se imenujeta glavni smeri.

*Opomba.* Kmalu bomo dokazali, da sta glavni smeri res kvečjem dve, zato je takšna definicija upravičena (če bi bila  $\kappa_n$  poljubna zvezna funkcija, bi lahko imela več ekstremov).

**Definicija 2.28.** Gaussova ukrivljenost ploskve  $X$  v točki  $m$  je podana s produktom

$$\kappa(m) = \kappa_1(m)\kappa_2(m).$$

*Opomba.* Izkazalo se bo, da je Gaussova ukrivljenost izometrična varianta in da je tesno povezana z Eulerjevo karakteristiko.

**Definicija 2.29.** Povprečna ukrivljenost ploskve  $X$  v točki  $m$  je podana s formulo

$$H(m) = \frac{1}{2}(\kappa_1(m) + \kappa_2(m)).$$

Z naslednjim izrekom bomo utemeljili, da sta glavni ukrivljenosti res kvečjem dve.

#### Izrek 2.30.

*Glavni ukrivljenosti sta ničli kvadratne enačbe*

$$\det \left( \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(m)} - \lambda \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(m)} \right) = 0.$$

*Dokaz:* Ekstrema  $\lambda_1$ ,  $\lambda_2$  sta vezana ekstrema za funkcijo  $\kappa_n : T_m X \rightarrow \mathbb{R}$ . Zaradi homeomorfizma  $T_m X \approx \mathbb{R}^2$  lahko identificiramo elemente  $T_m X$  s pari  $(\xi, \eta)$ . Naša krožnica je določena z vezjo  $\|(\xi, \eta)\| = 1$ . Torej iščemo ekstreme funkcije

$$\kappa_n(\xi, \eta) = \begin{pmatrix} \xi & \eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi \\ \eta \end{pmatrix} = L\xi^2 + 2M\xi\eta + N\eta^2$$

pri vezi

$$g(\xi, \eta) = \|(\xi, \eta)\| = \begin{pmatrix} \xi & \eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi \\ \eta \end{pmatrix} = E\xi^2 + 2F\xi\eta + G\eta^2 = 1.$$

Zdaj se s pomočjo analize 2 spomnimo, da se vezane ekstreme išče s pomočjo Lagrangeeve funkcije

$$\kappa_n(\xi, \eta) - \lambda g(\xi, \eta).$$

Da bo skalar  $\lambda$  določal ekstrem, mora veljati zveza

$$\text{grad}(\kappa_n(\xi, \eta) - \lambda g(\xi, \eta)) = 0.$$

Zaradi linearnosti gradienta je to ekvivalentno zvezi

$$\text{grad}(\kappa_n(\xi, \eta)) - \lambda \text{grad}(g(\xi, \eta)) = 0.$$

Zdaj poračunamo gradienta, da dobimo

$$\begin{aligned} \text{grad}(\kappa_n(\xi, \eta)) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial \kappa_n}{\partial \xi} \\ \frac{\partial \kappa_n}{\partial \eta} \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi \\ \eta \end{pmatrix}, \\ \text{grad}(g(\xi, \eta)) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial g}{\partial \xi} \\ \frac{\partial g}{\partial \eta} \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi \\ \eta \end{pmatrix}. \end{aligned}$$



Torej rešujemo enačbo

$$\left( \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \right) \begin{pmatrix} \xi \\ \eta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Ta enačba ima netrivialne rešitve natanko tedaj, ko je

$$\det \left( \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \right) = 0.$$

Denimo, da imamo neki rešitvi  $\lambda_1, \lambda_2$ . Potem obstajata vektorja  $(\xi_1, \eta_1)^T, (\xi_2, \eta_2)^T$ , da je za  $i = 1, 2$

$$\left( \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} - \lambda_i \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \right) \begin{pmatrix} \xi_i \\ \eta_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Če vzamemo enotska vektorja  $(\xi_1, \eta_1)^T, (\xi_2, \eta_2)^T$ , in množimo  $i$ -to zgornjo enačbo z leve z  $(\xi_i, \eta_i)$ , dobimo

$$\underbrace{(\xi_i \quad \eta_i) \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_i \\ \eta_i \end{pmatrix}}_{\kappa_n(\xi, \eta)} - \underbrace{\lambda_i (\xi_i \quad \eta_i) \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_i \\ \eta_i \end{pmatrix}}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Desni člen je enak 1, ker smo izbrali enotska vektorja glede na skalarni produkt, porojen s to matriko. Preostaneta nam torej enačbi

$$\kappa_n(\xi_i, \eta_i) = \lambda_i, \quad i = 1, 2.$$

Točki  $(\xi_i, \eta_i)$  sta vezana ekstrema funkcije  $\kappa_n$  pri vezi  $g = 1$ . Torej sta to ničli kvadratnega polinoma

$$\det \left( \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \right) = 0.$$

□

**Definicija 2.31.** Posplošeni lastni problem ali relativni lastni problem je lastni problem oblike

$$A(\vec{v}) = \lambda B(\vec{v}).$$

Če je  $B = I$ , potem dobimo običajni lastni problem

$$A(\vec{v}) = \lambda \vec{v}.$$

Iz dokaza prejšnjega izreka je razvidno, da sta  $\kappa_1$  in  $\kappa_2$  lastni vrednosti matrike

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix},$$

glavni smeri  $(\xi_1, \eta_1)^T, (\xi_2, \eta_2)^T$  pa sta njena lastna vektorja.

### Izrek 2.32.

Za Gaussovo ukrivljenost  $\kappa : X \rightarrow \mathbb{R}$  velja zveza

$$\kappa(m) = \frac{(LN - M^2)(m)}{(EG - F^2)(m)}.$$

*Dokaz:* Po definiciji je  $\kappa(m) = \kappa_1(m)\kappa_2(m)$ . Razmislili smo že, da sta glavni ukrivljenosti lastni vrednosti matrike

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(m)}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(m)},$$

torej bo njun produkt (ki je natanko Gaussova ukrivljenost) enak njeni determinanti. Torej

$$\kappa(m) = \kappa_1(m)\kappa_2(m) = \det \left( \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(m)}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(m)} \right) = \frac{(LN - M^2)(m)}{(EG - F^2)(m)}.$$

□

**Izrek 2.33.**

*Za povprečno ukrivljenost velja zveza*

$$H(m) = \frac{1}{2} \frac{(LF - 2MF + NE)(m)}{(EG - F^2)(m)}.$$

*Dokaz:* Podobno kot v prejšnjem dokazu uporabimo dejstvo, da sta glavni ukrivljenosti lastni vrednosti matrike

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(m)}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(m)},$$

kar pomeni, da bo njuna vsota enaka sledi te matrike. Imamo torej

$$\begin{aligned} H(m) &= \frac{1}{2}(\kappa_1(m) + \kappa_2(m)) = \frac{1}{2} \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}_{(m)}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(m)} \right) \\ &= \frac{1}{2(EG - F^2)(m)} \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} G & -F \\ -F & E \end{pmatrix}_{(m)} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}_{(m)} \right) \\ &= \frac{1}{2(EG - F^2)(m)} \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} LG - MF & * \\ * & -MF + NE \end{pmatrix}_{(m)} \right) \\ &= \frac{1}{2} \frac{(LF - 2MF + NE)(m)}{(EG - F^2)(m)}. \end{aligned}$$

□

*Opomba.* Zgornja izreka bi lahko dokazali drugače z uporabo dejstva, da imata polinoma  $ax^2 + bx + c$  in  $x^2 + \frac{b}{a}x + \frac{c}{a}$  isti ničli. Glavni ukrivljenosti sta ničli kvadratne enačbe

$$p(\lambda) = a\lambda^2 + b\lambda + c = \det \left( \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} \right) = 0.$$

Po Vietovih pravilih pa vemo, da je produkt ničel enak konstantnemu koeficientu polinoma. Torej imamo

$$\kappa_1\kappa_2 = \frac{c}{a}.$$

Očitno velja, da je

$$p(0) = c = \det \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}.$$

Po drugi stani pa lahko dobimo

$$a = \lim_{\lambda \rightarrow \infty} \frac{1}{\lambda^2} p(\lambda) = \dots = \det \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}.$$

Torej bo res

$$\kappa = \kappa_1\kappa_2 = \frac{c}{a} = \frac{1}{2} \frac{LF - 2MF + NE}{EG - F^2}.$$

**Izrek 2.34.**

Glavni smeri  $(\xi_1, \eta_1)_{(m)}^T, (\xi_2, \eta_2)_{(m)}^T$  sta si pravokotni v  $T_m X$ .

*Dokaz:* Dokaz poteka prek sklepa o sebi adjungiranosti preslikave

$$\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}$$

Najprej za večjo preglednost vpeljimo nove oznake

$$A := \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}, \quad B := \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix}, \quad C := \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} = A^{-1}B.$$

Ker vemo, da za sebi adjungirane preslikave (ki imajo različne lastne vektorje) velja, da morajo biti ti med seboj pravokotni, je dovolj dokazati sebi adjungiranost preslikave  $C$ . Torej za vsaka vektroja  $\vec{v}, \vec{w} \in T_m X$  dokazujemo

$$\langle C\vec{v}, \vec{w} \rangle = \langle \vec{v}, C^* \vec{w} \rangle.$$

Pri tem se zavedajmo, da je za poljubna vektorja skalarni produkt določen s pomočjo 1. fundamentalne forme. V bazi  $\{r_u, r_v\}$  je podan z

$$\langle \vec{v}, \vec{w} \rangle = \vec{v}^T A \vec{w}.$$

Torej imamo za vsaka  $\vec{v}, \vec{w} \in T_m X$  enačbi

$$\begin{aligned} \langle C\vec{v}, \vec{w} \rangle &= (C\vec{v})^T A \vec{w} = \vec{v}^T C^T A \vec{w}, \\ \langle \vec{v}, C^* \vec{w} \rangle &= \vec{v}^T A C^* \vec{w}. \end{aligned}$$

To pomeni, je zahtevi  $C = C^*$  ekvivalentno  $C^T A = A C^*$ , oziroma  $C^T A = A C$ , kar pokažemo z računom

$$C^T A = (A^{-1}B)^T A = B^T A^{-T} A = B A^{-1} A = B = A A^{-1} B = A C.$$

□

### 2.3.2 Interpretacija glavne ukrivljenosti

Intuitivno je ukrivljenost krivulje hitrost spreminjanja tangente. Hkrati pa velja, da čimbolj je krivulja ukrivljena, tem hitreje normala spreminja smer. Podoben pojav lahko opazujemo tudi na ploskvah, bolj kot je ploskev ukrivljena, hitreje se spreminja normala. Naj to torej točka  $m \in X$ , ter  $U \subseteq X$  njena okolica, difeomorfna disku. Poglejmo si, kaj se dogaja z normalo po točkah  $U$ .

**Definicija 2.35.** Naj bo  $X \subseteq \mathbb{R}^3$  ploskev. Preslikava

$$\begin{aligned} \tilde{n} : X &\longrightarrow S^2 \\ m &\longmapsto n(m) \in (T_m X)^\perp; \|n(m)\| = 1, \end{aligned}$$

se imenuje Gaussova preslikava.

Povprečno intenzivnost spreminjanja normale na  $U$  lahko merimo s kvocientnom površin

$$\frac{A(\tilde{n}(U))}{A(U)},$$

kjer je  $A(U)$  ploščina okolice  $U \subseteq X$ ,  $A(\tilde{n}(U))$  pa je ploščina slike

$$\tilde{n} : U \subseteq X \rightarrow \tilde{n}_*(U) \subseteq S^2.$$

Množica  $\tilde{n}_*(U)$  je podmnožica enotske sfere  $S^2$ .

Predpostavimo, da je preslikava  $r$

$$\begin{array}{ccccc}
 r : V & \longrightarrow & U \subseteq X & \xrightarrow{\tilde{n}} & \tilde{n}_*(U) \subseteq S^2 \\
 & \searrow & & \nearrow & \\
 & & n & & 
 \end{array}$$

parametrizacija ploskve  $\tilde{n}_*(U) \subseteq S^2$ . Po definiciji površine ploskve veljata izraza

$$\begin{aligned}
 A(U) &= \int_V \|r_u \times r_v\| \, du \, dv, \\
 A(\tilde{n}_*(U)) &= \int_V \|n_u \times n_v\| \, du \, dv.
 \end{aligned}$$

Vemo tudi, da velja

$$\|n_u \times n_v\| = \sqrt{\langle n_u \times n_v, n_u \times n_v \rangle},$$

hkrati pa velja tudi

$$\|n_u \times n_v\| = \langle n, n_u \times n_v \rangle = \left\langle \frac{r_u \times r_v}{\|r_u \times r_v\|}, n_u \times n_v \right\rangle. \quad (1)$$

Iz enačbe (1) sledi po Lagrangevem pravilu za dvojni vektorski produkt še

$$\|n_u \times n_v\| = \frac{1}{\sqrt{EG - F^2}} (\langle r_u, n_u \rangle \langle r_v, n_v \rangle - \langle r_u, n_v \rangle \langle r_v, n_u \rangle). \quad (2)$$

Če zdaj enačbo  $\langle r_u, n \rangle = 0$  paricalno odvajamo po  $u$ , dobimo

$$\langle r_{uu}, n \rangle + \langle r_u, n_u \rangle = 0 \implies \langle r_u, n_u \rangle = -L,$$

če pa jo odvajamo po  $v$ , dobimo

$$\langle r_{uv}, n \rangle + \langle r_u, n_v \rangle = 0 \implies \langle r_u, n_v \rangle = -M$$

Podobno z odvajanjem enačbe  $\langle r_v, n \rangle = 0$  dobimo preostali dve enačbi

$$\begin{aligned}
 \langle r_v, n_u \rangle &= -M, \\
 \langle r_v, n_v \rangle &= -N.
 \end{aligned}$$

Od tod pa iz enačbe (2) sledi

$$\|n_u \times n_v\| = \frac{LN - M^2}{\sqrt{EG - F^2}}.$$

S pomočjo te izražave lahko zapišemo

$$\frac{A(\tilde{n}(U))}{A(U)} = \frac{\int_V \|n_u \times n_v\| \, du \, dv}{\int_V \|r_u \times r_v\| \, du \, dv} = \frac{\int_V \frac{LN - M^2}{\sqrt{EG - F^2}} \, du \, dv}{\int_V \sqrt{EG - F^2} \, du \, dv}.$$

Od tod pa s pomočjo izreka o povprečni vrednosti in zveznosti funkcij dobimo, da je

$$\lim_{V \rightarrow (u_0, v_0)} \frac{A(\tilde{n}(U))}{A(U)} = \frac{(LN - M^2)(m)}{(EG - F^2)(m)} = \kappa(m).$$