Содержание

- 1 Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - ullet Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- Пладкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности

Содержание

- 1 Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - ullet Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- Пладкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности

Теорема Фенхеля

Пусть $\gamma\colon [a,b] \to \mathbb{R}^n$ — натурально параметризованная регулярная кривая.

Определение (повтор)

Кривизна γ в момент $t-\kappa(t):=|\gamma''(t)|$. Поворот $\gamma-\int \kappa(t)\,dt$.

 γ замкнута, если она продолжается до гладкой периодической.



Теорема (Фенхель)

У любой замкнутой регулярной кривой в \mathbb{R}^n , поворот $> 2\pi$.

$$y: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^4$$

$$|y'| = 1$$

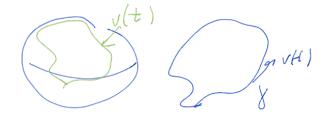
$$k(t) = |y''(t)|$$

$$v(t) = y'(t)$$

$$Notopion = \int K$$

Лекция 5 30 сентября 2020 г.

Пусть γ натурально параметризована отрезком [a,b]. Рассмотрим кривую $v(t)=\gamma'(t)$ на сфере \mathbb{S}^{n-1} . Это замкнутая кривая, её длина равна повороту γ .



4 D > 4 D > 4 D > 4 D > 3 P 9 Q P

Лекция 5

30 сентября 2020 г.

Пусть γ натурально параметризована отрезком [a,b]. Рассмотрим кривую $v(t)=\gamma'(t)$ на сфере \mathbb{S}^{n-1} . Это замкнутая кривая, её длина равна повороту γ .

1 шаг: кривая v не лежит ни в какой открытой полусфере.

Доказательство: От противного, пусть при всех t вектор v(t) лежит в открытой полусфере с центром w, где $w \in \mathbb{S}^{n-1}$ — фиксированный вектор.

Тогда
$$\langle v(t),w\rangle>0$$
 при всех t \longrightarrow $\langle \gamma(t),w\rangle'=\langle \gamma'(t),w\rangle>0$ при всех t \longrightarrow функция $t\mapsto \langle \gamma(t),w\rangle$ возрастает \longrightarrow γ не замкнута

nongedera (garger W $= \{ x \in S^{n-1} : (x, w) > 0 \}$ 11/= 66 Y(+) = (x,(+),-, x,(+)) V=Y'= (x,', --, x,') VE (VHI)W>>0 fu(t)>0 => full yu(a) = full)

2 шаг: если замкнутая кривая v на единичной сфере не лежит ни в какой открытой полусфере, то $\ell(v) \geq 2\pi$.

Доказательство: от противного, пусть $\ell(v) < 2\pi$.



Пусть $p = v(t_1)$ и $q = v(t_2)$ — точки на кривой v, которые делят ей длину пополам.

 $\mathsf{T}\mathsf{o}\mathsf{r}\mathsf{d}\mathsf{a}$ $\mathsf{d}\mathsf{n}\mathsf{s}$ $\mathsf{s}\mathsf{a}\mathsf{m}\mathsf{d}\mathsf{o}\mathsf{r}\mathsf{o}$ t

$$\angle(v(t),p) + \angle(v(t),q) \leq \frac{\ell(v)}{2} < \pi$$
 (*)



30 сентября 2020 г.

2 шаг: если замкнутая кривая v на единичной сфере не лежит ни в какой открытой полусфере, то $\ell(v) \geq 2\pi$.

Доказательство: от противного, пусть $\ell(v) < 2\pi$.

Пусть $p = v(t_1)$ и $q = v(t_2)$ — точки на кривой v, которые делят ей длину пополам.

Тогда для каждого t

$$\angle(v(t),p) + \angle(v(t),q) \le \frac{\ell(v)}{2} < \pi$$
 (*)

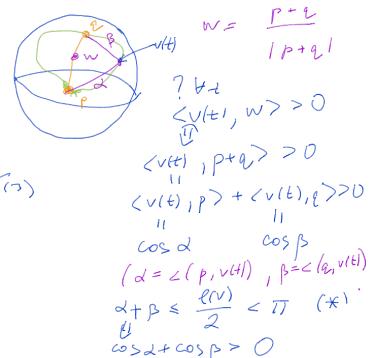
Пусть w — середина дуги между p и q ($w=\frac{p+q}{|p+q|}$).

Тогда из (*) следует, что $\langle v(t),w
angle>0$

 $\implies v(t)$ лежит в открытой полусфере с центром w.

Противоречие.

Теорема доказана



12)

Для записей

Содержание

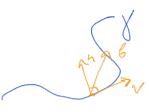
- 1 Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - ullet Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- Прадкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности

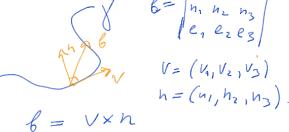
Пусть $\gamma \colon I \to \mathbb{R}^3$ — натурально параметризованная кривая, и её кривизна не обращается в 0. Пусть v, n — скорость и главная нормаль, κ — кривизна (всё это — функции от t).

Определение

Бинормаль γ в точке t — вектор $b(t) = v(t) \times n(t)$ (краткая запись: $b = v \times n$), где × — векторное произведение.

Кручение γ в точке t — число $\tau(t) = \langle n'(t), b(t) \rangle$ (краткая запись: $au = \langle n', b
angle$.





Лекция 5

Пусть $\gamma\colon I \to \mathbb{R}^3$ — натурально параметризованная кривая, и её кривизна не обращается в 0. Пусть v,n — скорость и главная нормаль, κ — кривизна (всё это — функции от t).

Определение

Бинормаль γ в точке t — вектор $b(t) = v(t) \times n(t)$ (краткая запись: $b = v \times n$), где \times — векторное произведение.

Кручение γ в точке t — число $\tau(t) = \langle n'(t), b(t) \rangle$ (краткая запись: $\tau = \langle n', b \rangle$.

Свойства:

• (v(t), n(t), b(t)) — положительно ориентированный ортонормированный базис (базис Френе);





Пусть $\gamma\colon I\to\mathbb{R}^3$ — натурально параметризованная кривая, и её кривизна не обращается в 0. Пусть v,n — скорость и главная нормаль, κ — кривизна (всё это — функции от t).

Определение

```
Бинормаль \gamma в точке t — вектор b(t) = v(t) \times n(t) (краткая запись: b = v \times n), где \times — векторное произведение.
```

Кручение γ в точке t — число $au(t) = \langle n'(t), b(t) \rangle$ (краткая запись: $au = \langle n', b \rangle$.

Свойства:

- (v(t), n(t), b(t)) положительно ориентированный ортонормированный базис (базис Френе);
- v, n, b, κ, τ гладкие функции;



Пусть $\gamma\colon I \to \mathbb{R}^3$ — натурально параметризованная кривая, и её кривизна не обращается в 0. Пусть v,n — скорость и главная нормаль, κ — кривизна (всё это — функции от t).

Определение

Бинормаль γ в точке t — вектор $b(t) = v(t) \times n(t)$ (краткая запись: $b = v \times n$), где \times — векторное произведение.

Кручение γ в точке t — число $au(t) = \langle n'(t), b(t) \rangle$ (краткая запись: $au = \langle n', b \rangle$.

Свойства:

- (v(t), n(t), b(t)) положительно ориентированный ортонормированный базис (базис Френе);
- v, n, b, κ, τ гладкие функции;
- κ и τ сохраняются при движениях, сохраняющих \bigvee ориентацию.



Формулы Френе

Теорема

Для натурально параметризованной кривой в \mathbb{R}^3 , кривизна которой не обращается в 0, верны формулы

$$\begin{cases} v' = \kappa n \\ n' = -\kappa v + \tau b \\ b' = -\tau n \end{cases}$$

где v, n, b — базис Френе, κ — кривизна, τ — кручение.





Доказательство формул

- 1. Первая формула определение кривизны и нормали.
- 2. Разложим n' по базису v, n, b (коэффициенты разложения скалярные произведения)

$$\langle v, n \rangle' = 0 \implies \langle n', v \rangle = -\langle n, v' \rangle = -\langle n, \kappa n \rangle = -\kappa$$
 $\langle n, n \rangle' = 0 \implies \langle n', n \rangle = 0$ $\langle n', b \rangle = \tau$ по определению Отсюда $n' = -\kappa v + \tau b$.

3. Разложим b' по базису v, n, b.

$$\langle b, v \rangle' = 0 \implies \langle b', v \rangle = -\langle b, v' \rangle = -\langle b, \kappa n \rangle = 0$$
 $\langle b, n \rangle' = 0 \implies \langle b', n \rangle = -\langle b, n' \rangle = -\langle b, -\kappa v + \tau b \rangle = -\tau$ Отсюда $b' = -\tau n$.

$$\begin{cases} V' = Kh & (1) \\ h' = -KV_1 + Tb & (2) \\ b' = -T \cdot h & (3) \end{cases}$$

$$0 = \langle v_1 h \rangle' = \langle v', h \rangle + \langle v_1 h' \rangle$$

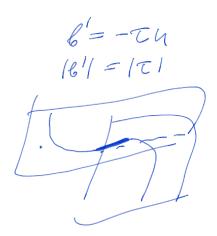
Лекция 5 30 сентября 2020 г.

Изменение соприкасающейся плоскости

Направляющая идея: из формулы $b' = -\tau n$ следует, что соприкасающаяся плоскость кривой поворачивается со скоростью $|\tau|$.

Следствие

Кривая γ (с ненулевой кривизной) лежит в одной плоскости $\Longleftrightarrow \tau \equiv 0.$



30 сентября 2020 г.

Изменение соприкасающейся плоскости

Направляющая идея: из формулы $b' = -\tau n$ следует, что соприкасающаяся плоскость кривой поворачивается со скоростью $|\tau|$.

Следствие

Кривая γ (с ненулевой кривизной) лежит в одной плоскости $\iff \tau \equiv 0$.

Доказательство.

$$\longleftarrow$$
: Пусть $au \equiv 0$. Тогда $b' = - au n = 0$

$$\implies b = const = b_0$$

$$\implies \langle \gamma(t), b_0 \rangle' = (v(t), b_0) = \langle v(t), b(t) \rangle = 0$$

$$\implies \langle \gamma(t), b_0 \rangle = const = \lambda$$

$$\implies \gamma$$
 лежит в одной плоскости, ортогональной b_0 . \lor

⇒: Аналогично.

b = 60 1 V = X1 < V, 60> =0

Скорость ухода от соприкасающейся плоскости

Из формул Френе

$$\gamma' = v \qquad (1)$$

$$\gamma'' = \kappa n \qquad (2)$$

$$\gamma''' = (\kappa n)' = -\kappa^2 v + \kappa' n + \kappa \tau b \qquad (3)$$

По формуле Тейлора, расстояние от $\gamma(t)$ до соприкасающейся плоскости в точке t_0 при $t \to t_0$ равно

$$\frac{\kappa\tau}{6}(t-t_0)^3+o(t^3)\qquad o(|t-t_0|^3)$$





Скорость ухода от соприкасающейся плоскости

Из формул Френе

$$\gamma' = v$$

$$\gamma'' = \kappa n$$

$$\gamma''' = (\kappa n)' = -\kappa^2 v + \kappa' n + \kappa \tau b$$

По формуле Тейлора, расстояние от $\gamma(t)$ до соприкасающейся плоскости в точке t_0 при $t \to t_0$ равно

$$\frac{\kappa\tau}{6}(t-t_0)^3+o(t^3)\qquad o\left(\left|t-t_0\right|^3\right)$$

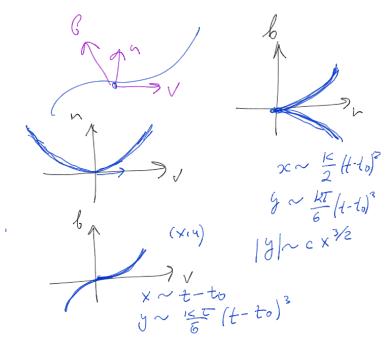
Определение

Плоскость (v, n) — соприкасающаяся плоскость

Плоскость (n,b) — нормальная плоскость

Плоскость (v, b) — спрямляющая плоскость

Название «спрямляющая плоскость» объясняется внешним видом проекции кривой на эту плоскость.



Вычисление кручения

Теорема

Для не натурально параметризованной кривой γ в \mathbb{R}^3

$$\kappa = \frac{|\gamma' \times \gamma''|}{|\gamma'|^3}.$$

При $\kappa \neq 0$:

$$\tau = \frac{[\gamma', \gamma'', \gamma''']}{|\gamma' \times \gamma''|^2} \tag{2}$$

$$R^{2} \qquad \mathcal{L} = \frac{CY', Y'''}{|Y'|^{3}} \qquad \text{wowad6}$$

$$R^{2} \qquad \mathcal{L} = \frac{|Y', Y''|}{|Y'|^{3}} \qquad \text{wowad6}$$

$$R^{2} \qquad \mathcal{L} = \frac{|Y', Y''|}{|Y'|^{3}} \qquad \text{wowad6}$$

Вычисление кручения

Теорема

Для не натурально параметризованной кривой γ в \mathbb{R}^3

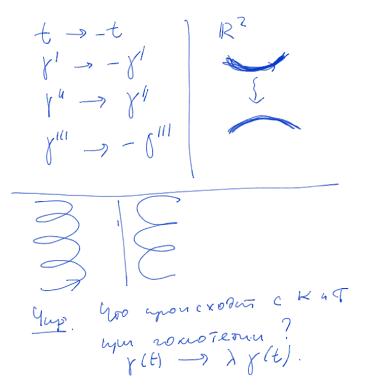
$$\kappa = \frac{|\gamma' \times \gamma''|}{|\gamma'|^3}.$$

При $\kappa \neq 0$:

$$\tau = \frac{[\gamma', \gamma'', \gamma''']}{|\gamma' \times \gamma''|^2}$$

Следствие

Кручение сохраняется при изменении направления обхода.



Формула для кривизны уже была, но все равно проверим обе. Пусть $\overline{\gamma}$ — натуральная параметризация, $\overline{v}, \overline{n}, \overline{b}, \overline{\kappa}, \overline{\tau}$ — базис Френе, кривизна и кручение как функции натурального параметра. Пусть φ — замена параметра: $\gamma(t) = \overline{\gamma}(\varphi(t))$, $v(t) = \overline{v}(\varphi(t))$ и т.д.

Пусть $s(t) = |\gamma'(t)| = \varphi'(t)$. Тогда из производной \bigvee композиции и формул Френе:

$$\begin{cases}
\gamma' = sv \\
v' = s\kappa n \\
n' = -s\kappa v + s\tau b \\
b' = -s\tau n
\end{cases}$$
(1)
(2)
(3)

Отсюда

$$\gamma'' = s'v + s^{2}\kappa n,$$

$$\gamma''' = s''v + ss'\kappa n + 2ss'\kappa n + s^{2}\kappa' n - s^{3}\kappa^{2}v + s^{3}\kappa\tau b$$

$$= (s'' - s^{3}\kappa^{2})v + (3ss'\kappa + s^{2}\kappa')n + s^{3}\kappa\tau b$$

Y - has. uap. 4- gamena hapametha V - Cuoperto seas. nap V(t) = V (4(4), $S(t) = \varphi'(t) = |\chi'(t)|$ h(+) = 5/4 (+) $n'(t) = \varphi'(t) \cdot \overline{h}'(\varphi(t))$

Из формул

$$\begin{cases}
\gamma' = sv \\
\gamma'' = (\dots)v + s^2 \kappa n \\
\gamma''' = (\dots)v + (\dots)n + s^3 \kappa \tau b
\end{cases}$$

следует:

$$|\gamma'| = s \qquad (i)$$

$$\gamma' \times \gamma'' = s^3 \kappa b \qquad (7)$$

$$|\gamma' \times \gamma''| = s^3 \kappa \qquad (3)$$

$$[\gamma', \gamma'', \gamma'''] = s^6 \kappa^2 \tau \qquad (4)$$

⇒ верны формулы из теоремы:

$$\kappa = \frac{|\gamma' \times \gamma''|}{|\gamma'|^3}$$

$$\tau = \frac{[\gamma', \gamma'', \gamma''']}{|\gamma' \times \gamma''|^2}$$

$$K = \frac{|y' \times y''|}{|y'|^3}$$

$$C = \frac{|y' \times y''|}{|y' \times y''|^2}$$

Для записей

Содержание

- 1 Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- Прадкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности



Условие невырожденности

Определение

Будем называть гладкую кривую $\gamma\colon I\to\mathbb{R}^n$ невырожденной, если для любого $t\in I$ векторы $\gamma'(t),\gamma''(t),\ldots,\gamma^{(n-1)}(t)$ линейно независимы.

Примеры:

- При n=2 невырожденность \iff регулярность.
- При n=3 невырожденность \iff кривизна не обращается в 0.

Условие невырожденности

Определение

Будем называть гладкую кривую $\gamma\colon I\to\mathbb{R}^n$ невырожденной, если для любого $t\in I$ векторы $\gamma'(t),\gamma''(t),\ldots,\gamma^{(n-1)}(t)$ линейно независимы.

Примеры:

- При n=2 невырожденность \iff регулярность.
- При n = 3 невырожденность \iff кривизна не обращается в 0.

Задача

Свойство невырожденности не меняется пи заменах параметра.

Дальше рассматриваем только натурально параметризованные кривые



Формулы Френе

Теорема

Пусть $\gamma\colon I\to\mathbb{R}^n$ — невырожденная натурально параметризованная кривая. Тогда существует единственный набор гладких функций $v_1,\ldots,v_n\colon I\to\mathbb{R}^n$ и $\kappa_1,\ldots,\kappa_{n-1}\colon I\to\mathbb{R}$ (кривизны) такой, что для всех $t\in I$

- $v_1(t), \ldots, v_n(t)$ положительно ориентированный ортонормированный базис в \mathbb{R}^n (базис Френе).
- $\kappa_1(t), \dots, \kappa_{n-2}(t) > 0$. Примечание: κ_{n-1} может менять знак.
- $v_1 = \gamma'$.
- Верны формулы Френе:

$$\begin{cases}
v'_{1} = \kappa_{1}v_{2} \\
v'_{i} = -\kappa_{i-1}v_{i-1} + \kappa_{i}v_{i+1}, \\
v'_{n} = -\kappa_{n-1}v_{n-1}
\end{cases}$$
 $i = 2, ..., n-1$

$$V_{1}' = K_{1}V_{2}$$

$$V_{2}' = -K_{1}V_{1} + K_{2}V_{3}$$

$$V_{3}' = -K_{2}V_{2} + K_{3}V_{4}$$

$$\vdots$$

$$V_{h}' = -K_{h-1}V_{h-1}$$

Лекция 5

Матричная запись формул Френе

Пусть V(t) — матрица $n \times n$, у которой в строках записаны координаты векторов $v_1(t), \ldots, v_n(t)$,

K(t) — матрица $n \times n$, у которой над диагональю стоят числа $\kappa_1(t),\ldots,\kappa_{n-1}(t)$, под диагональю — $-\kappa_1(t),\ldots,-\kappa_{n-1}(t)$

Тогда формулы Френе можно записать в виде

$$V'(t) = K(t)V(t).$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ K_2 \\ \vdots \\ K_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ K_2 \\ \vdots \\ K_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\ V_n \end{pmatrix}$$

$$V = \begin{pmatrix} V_1 \\ \vdots \\$$

Лекция 5

Доказательство — 1: конструкция

Построим $v_1(t),\ldots,v_{n-1}(t)$ ортогонализацией по Граму-Шмидту из векторов $\gamma'(t),\ldots,\gamma^{(n-1)}(t)$, используя условие невырожденности.

Последний вектор $v_n(t)$ определяется однозначно из условия о том, что векторы образуют положительный правильно ориентированный базис.

Определим
$$\kappa_i(t) = \langle v_i'(t), v_{i+1}(t) \rangle$$
.

Всё выражается алгебраическими формулами через $\gamma'(t),\ldots,\gamma^{(n-1)}(t)\implies$ это гладкие функции.

По построению
$$v_1 = \gamma'$$
.



Доказательство — 2: формулы

Разложим v_i' по базису v_1, \ldots, v_n :

$$\mathbf{v}_i' = \kappa_{i1} \mathbf{v}_1 + \dots \kappa_{in} \mathbf{v}_n$$

Коэффициенты удобно записать в матрицу $K=(\kappa_{ij})$. Цель: доказать, что все коэффициенты — нули, кроме $\kappa_{i,i+1}=\kappa_i$ (это определение) и $\kappa_{i,i-1}=-\kappa_{i-1}$.

$$K_{i} = \langle v_{i}', v_{i+i} \rangle$$

4 D > 4 B > 4 E > 4 E > E 9 Q C

30 сентября 2020 г.

Доказательство — 2: формулы

Разложим v_i' по базису v_1, \ldots, v_n :

$$\mathbf{v}_i' = \kappa_{i1}\mathbf{v}_1 + \dots \kappa_{in}\mathbf{v}_n$$

Коэффициенты удобно записать в матрицу $K=(\kappa_{ij})$. Цель: доказать, что все коэффициенты — нули, кроме $\kappa_{i,i+1}=\kappa_i$ (это определение) и $\kappa_{i,i-1}=-\kappa_{i-1}$.

1 шаг: матрица кососимметрична.

$$\langle v_i,v_j \rangle = const \implies \langle v_i',v_j \rangle + \langle v_i,v_j' \rangle = 0 \implies \kappa_{ij} = -\kappa_{ji}.$$
 В частности, $\kappa_{ii} = 0$ и $\kappa_{i,i-1} = -\kappa_{i-1,i} = -\kappa_{i-1}$





Доказательство — 2: формулы

Разложим v_i' по базису v_1, \ldots, v_n :

$$\mathbf{v}_i' = \kappa_{i1}\mathbf{v}_1 + \dots \kappa_{in}\mathbf{v}_n$$

Коэффициенты удобно записать в матрицу $K=(\kappa_{ij}).$ Цель: доказать, что все коэффициенты — нули, кроме

 $\kappa_{i,i+1} = \kappa_i$ (это определение) и $\kappa_{i,i-1} = -\kappa_{i-1}$.

1 шаг: матрица кососимметрична.

$$\langle v_i,v_j \rangle = const \implies \langle v_i',v_j \rangle + \{v_i,v_j' \rangle = 0 \implies \kappa_{ij} = -\kappa_{ji}.$$
 В частности, $\kappa_{ii} = 0$ и $\kappa_{i,i-1} = -\kappa_{i-1,i} = -\kappa_{i-1}$

2 шаг: $k_{ij}=0$ при j>i+1 или j< i -1.

Выразим v_i через производные γ :

$$v_i = c_{i,i} \gamma^{(i)} + c_{i,i-1} \gamma^{(i-1)} + \ldots + c_{i,1} \gamma', \qquad (*)$$

где $c_{i,1},\ldots,c_{i,i}$ — гладкие функции от t, причём $c_{i,i}>0$. Дифференцируя, получаем, что $v_i'\in \text{Lin}(v_1,\ldots,v_{i+1})$ $\implies \kappa_{ii}=\langle v_i',v_i\rangle=0$ при j>i+1.

Случай j < i - 1 следует по кососимметричности.

$$V_{i}^{l} = C_{ii}^{l} \gamma^{(i)} + C_{ii} \gamma^{(i+1)}$$

$$= Lin (\gamma_{11-...,\gamma_{i+1}}^{(i+1)})$$

$$(V_{i}^{l}, V_{i+2}^{l}), \dots = 0.$$

Доказательство — 3: положительность

Докажем, что $k_i>0$ при $i\leq n-2$. Из той же формулы

$$v_i = c_{i,i} \gamma^{(i)} + c_{i,i-1} \gamma^{(i-1)} + \ldots + c_{i,1} \gamma',$$

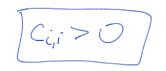
дифференцированием получаем

$$v_i' = c_{i,i}\,\gamma^{(i+1)} +$$
 слагаемые из $\mathsf{Lin}(\gamma',\dots,\gamma^{(i)})$ (\supset)

Отсюда

$$\kappa_{i} = \langle v'_{i}, v_{i+1} \rangle = c_{i,i} \langle \gamma^{(i+1)}, v_{i+1} \rangle > 0$$
 (3)

так как $c_{i,i} > 0$ и $\langle \gamma^{(i+1)}, v_{i+1} \rangle > 0$.



Доказательство — 4: единственность

Единственность доказывается по индукции. Индукционное предположение: векторы v_1,\dots,v_i и числа $\kappa_1,\dots,\kappa_{i-1}$ определены однозначно. База i=1 тривиальна.

Переход от i к i+1:

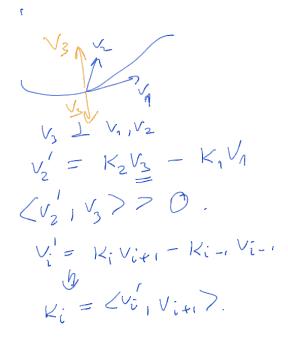
Вектор v_{i+1} однозначно определяется условиями:

- $\bullet \ v_{i+1} \perp \mathsf{Lin}(v_1,\ldots,v_i), \ |v_i| = 1.$
- $v_i' \in \operatorname{Lin}(v_1, \ldots, v_{i+1}).$
- ullet $\langle v_i', v_{i+1}
 angle = \kappa_i > 0$ (для i < n-1). \bigvee
- ullet v_1, \ldots, v_n положительный базис (для i = n 1). \bigvee

Числа κ_i однозначно определяются из формул Френе.



Лекция 5





Содержание

- 1 Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - ullet Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- Прадкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности

Формулировка

Натуральное уравнение кривой — задание кривой её кривизнами как функциями натурального параметра.

Теорема

Пусть $\kappa_1, \ldots, \kappa_{n-1} \colon I \to \mathbb{R}$ — гладкие функции, причём $\kappa_1, \ldots, \kappa_{n-2} > 0$. Тогда

- Существует невырожденная натурально параметризованная кривая $\gamma \colon I \to \mathbb{R}^n$, у которой кривизны равны $\kappa_1, \dots, \kappa_{n-1}$.
- Такая кривая единственна с точностью до движения, сохраняющего ориентацию.

Переформулировка

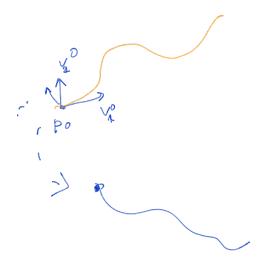
Будем доказывать более точное утверждение: кривая задаётся своими кривизнами и базисом Френе в начальный момент времени. Полная формулировка:

Теорема (переформулировка)

Пусть $\kappa_1, \ldots, \kappa_{n-1} \colon I \to \mathbb{R}$ — гладкие функции, причём $\kappa_1, \ldots, \kappa_{n-2} > 0$. Пусть $t_0 \in I$, $p_0 \in \mathbb{R}^n$, $v_1^0, v_2^0, \ldots, v_n^0$ — положительно ориентированный ортонормированный базис в \mathbb{R}^n .

Тогда существует единственная невырожденная натурально параметризованная кривая $\gamma\colon I\to\mathbb{R}^n$, у которой кривизны равны $\kappa_1,\ldots,\kappa_{n-1},\,\gamma(t_0)=p_0$, и базис Френе в точке t_0 совпадает с v_1^0,v_2^0,\ldots,v_n^0 .

Из этой теоремы следует предыдущая таким же рассуждением, как в размерности 2.



Доказательство — 1: единственность

Пусть γ — искомая кривая, V(t) — матрица из векторов базиса Френе в строках. Тогда выполняется матричное уравнение

V'(t) = K(t)V(t),

где K(t) — матрица, определяемая кривизнами. Это линейное дифференциальное уравнение первого порядка.

По теореме, которая будет в курсе дифференциальных уравнений, у него существует единственное решение с начальными данными $V(t_0)=\dots$

Решение однозначно определяет кривую

$$\gamma(t) = p_0 + \int_{t_0}^t v_1$$

 $\frac{V(t_0) \in \mathbb{R}^2}{V(t_0) = \begin{pmatrix} v_1^{\circ} \\ \vdots \\ v_n^{\circ} \end{pmatrix}}$

Доказательство — 2: единственность

Пусть V(t) — решение дифференциального уравнения из доказательства единственности.

По теореме о формулах Френе, достаточно проверить, что строки V(t) образуют ортонормированный базис при всех $t\iff V(t)^TV(t)=E$

При $t=t_0$ равенство $V^TV=E$ верно. \bigvee Продифференцируем:

$$(V^TV)' = (V^T)'V + V^TV' = (V')^TV + V^TV'$$
 $= (KV)^TV + V^TKV = V^TK^TV + V^TKV$
 $= V^T(K^T + K)V = 0$
так как K кососимметрична.

Теорема доказана

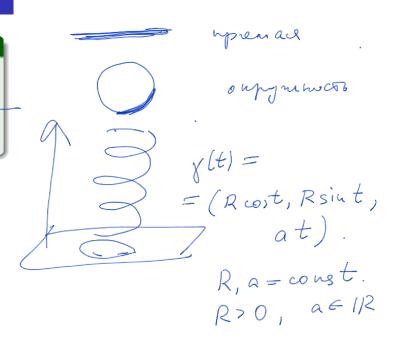
Лекция 5

Самосовмещающиеся кривые

Упражнение

Кривую γ в \mathbb{R}^3 будем называть самосовмещающейся, если любые два интервала γ одинаковой длины совмещаются движением.

Докажите, что любая самосовмещающаяся кривая в \mathbb{R}^3 — участок прямой, окружности или винтовой линии.



30 сентября 2020 г.

Содержание

- Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- 2 Гладкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности

lz amamza. 43 orup. odhacon X C IRh Dupphpensua dife Lin(IR", IR") · upongloduare levaniozurs un. . Т. о обратов функции.

Лекция 5

Содержание

- 🕕 Кривые в старших размерностях
 - ullet Кривизна кривой в \mathbb{R}^n (продолжение)
 - ullet Кручение и формулы Френе в \mathbb{R}^3
 - ullet Формулы Френе в \mathbb{R}^n
 - Натуральное уравнение кривой
- 2 Гладкие многообразия
 - Определения
 - Подмногообразия
 - Регулярные поверхности

Топологические многообразия

Определение (напоминание)

Многообразие размерности n — хаусдорфово пространство со счётной базой такое, что у любой точки есть окрестность, гомеоморфная \mathbb{R}^n

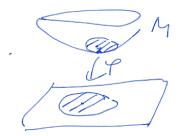


Замечание

Если у точки есть окрестность, гомеоморфная открытому $U \subset \mathbb{R}^n$, то есть и окрестность, гомеоморфная \mathbb{R}^n (так как открытый шар в \mathbb{R}^n гомеоморфен \mathbb{R}^n).

Обозначение

Для краткости размерность многообразия часто указывают верхним индексом. Запись «многообразие M^n » означает то же самое, что «многообразие M размерности n»



\/,