

幾何学概論第二 (MTH.B212)

平均曲率・ガウス曲率の幾何学的性質

山田光太郎

`kotaro@math.titech.ac.jp`

`http://www.math.titech.ac.jp/~kotaro/class/2022/geom-2/`

東京工業大学理学院数学系

2023/01/05

第一基本量・第二基本量（復習）

- ▶ $U \subset \mathbb{R}^2$: uv 平面の領域
- ▶ $p: U \rightarrow \mathbb{R}^3$: 正則曲面 ; ν : 単位法線ベクトル

$$\hat{I} := \begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} {}^t p_u \\ {}^t p_v \end{pmatrix} (p_u, p_v) = \begin{pmatrix} p_u \cdot p_u & p_u \cdot p_v \\ p_v \cdot p_u & p_v \cdot p_v \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \hat{II} &:= \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} {}^t p_u \\ {}^t p_v \end{pmatrix} (\nu_u, \nu_v) \\ &= - \begin{pmatrix} p_u \cdot \nu_u & p_u \cdot \nu_v \\ p_v \cdot \nu_u & p_v \cdot \nu_v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_{uu} \cdot \nu & p_{uv} \cdot \nu \\ p_{vu} \cdot \nu & p_{vv} \cdot \nu \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

主曲率・ガウス曲率・平均曲率（復習）

$p(u, v)$: 正則曲面

定義

ワインガルテン行列 $A := \widehat{I}^{-1} \widehat{II}$ の

- ▶ 固有値 κ_1, κ_2 を主曲率という。
- ▶ 主曲率の平均を平均曲率という：

$$H := \frac{1}{2}(\kappa_1 + \kappa_2) = \frac{1}{2} \operatorname{tr} A.$$

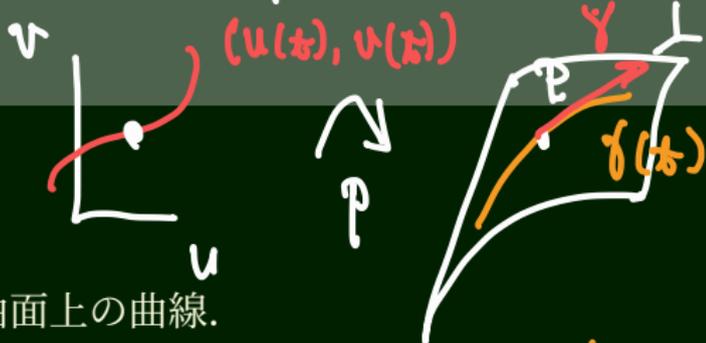
- ▶ 主曲率の積をガウス曲率という：

$$K := \kappa_1 \kappa_2 = \det A = \frac{\det \widehat{II}}{\det \widehat{I}}.$$

Q: ワインガルテン行列の固有ベクトルの意味は？

曲面上の曲線

- ▶ $p: U \rightarrow \mathbb{R}^3$: 正則曲面
- ▶ $(u(t), v(t))$: 平面曲線
- ▶ $\gamma(t) := p(u(t), v(t))$: 曲面上の曲線.



$$\dot{\gamma}(t) = \dot{u}(t)p_u(u(t), v(t)) + \dot{v}(t)p_v(u(t), v(t))$$

Chain-rule

$$|\dot{\gamma}|^2 = \dot{u}^2 \underbrace{(p_u \cdot p_u)}_E + 2\dot{u}\dot{v} \underbrace{(p_u \cdot p_v)}_F + \dot{v}^2 \underbrace{(p_v \cdot p_v)}_G$$

補題

t が γ の弧長パラメータ \Leftrightarrow

$$\begin{aligned} & \dot{u}^2 + \dot{v}^2 = 1 \\ & \dot{u}^2 + \dot{v}^2 = 1 \end{aligned}$$

$$E\dot{u}^2 + 2F\dot{u}\dot{v} + G\dot{v}^2 = 1$$

法曲率

normal curvature

- ▶ $\gamma(t) = p(u(t), v(t))$: 曲面上の曲線 ; t : 弧長パラメータ ✓
- ▶ $\gamma(0) = p(u_0, v_0) =: P$. ✓

定義

$\ddot{\gamma}(0) \cdot \nu(u_0, v_0)$ を γ の P における法曲率という.

normal curvature

命題

法曲率は曲線の速度ベクトルのみに依存し, 加速度ベクトルには依存しない.

$$p_{uu} \cdot \nu = L$$

$$\nu$$

チェイン・ルールより $\ddot{\gamma} = (\dot{u})^2 p_{uu} + 2\dot{u}\dot{v} p_{uv} + (\dot{v})^2 p_{vv} + \ddot{u} p_u + \ddot{v} p_v$ となるが, p_u, p_v は ν と直交する. 具体的には $\gamma \cdot \nu = \dot{u}^2 L + 2\dot{u}\dot{v} M + \dot{v}^2 N$.

$$\ddot{\gamma} \cdot \nu = \dot{u}^2 L + 2\dot{u}\dot{v} M + \dot{v}^2 N$$

法曲率

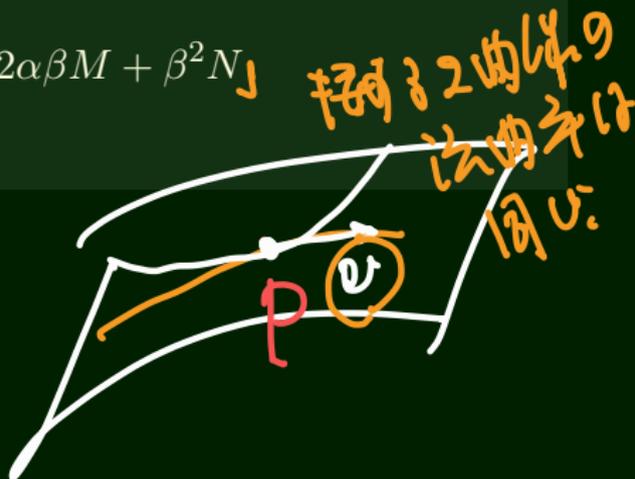
- ▶ $P := p(u_0, v_0)$
- ▶ $\mathbf{v} = \alpha \underline{p_u}(u_0, v_0) + \beta \underline{p_v}(u_0, v_0) ; |\mathbf{v}| = 1 \checkmark$
 $\Leftrightarrow \alpha^2 E + 2\alpha\beta F + \beta^2 G = 1 \checkmark$

定義

曲面上の点 P における \mathbf{v} 方向の法曲率 を

$$\kappa_n(\mathbf{v}) := \alpha^2 L + 2\alpha\beta M + \beta^2 N$$

で定める.



法曲率と主曲率

$$F = \varphi - \lambda \psi \quad E_\alpha = F_\alpha = F_{\alpha\lambda} = 0$$

定理

曲面上の点 P における法曲率の最大値・最小値は主曲率である。

関数 $h(\alpha, \beta) = (\alpha, \beta) \hat{I}I \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$ の、条件 $g(\alpha, \beta) = (\alpha, \beta) \hat{I}I \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = 1$ のもとでの最大・最小問題

- ▶ 条件を満たす (α, β) の組全体は \mathbb{R}^2 の有界閉集合 \Rightarrow 最大・最小値は存在する。

$$\hat{I}I \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \lambda \hat{I}I \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

各主曲率

$$\alpha^2 E + 2\alpha\beta F + \beta^2 G - 1 = 0$$

$$E = E(\alpha_0, \beta_0) \quad \text{etc}$$

の F 2:

$$\alpha^2 L + 2\alpha\beta M + \beta^2 N \text{ の } \alpha, \beta \text{ に対して}$$

主方向

- ▶ κ_1, κ_2 : 主曲率
- ▶ $\kappa_n(v_j) = \kappa_j$ を満たす v_j を 主方向 という.

臍点：ふたつの主曲率が一致する点 \Leftrightarrow 法曲率が一定.

定理

臍点でない点で、主方向 $v_j = \alpha_j p_u + \beta_j p_v$ に対応する平面ベクトル ${}^t(\alpha_j, \beta_j)$ は A の固有値 κ_j に関する固有ベクトル.

復習：グラフ表示



▶ $P = p(u_0, v_0)$.

▶ 回転と平行移動で $P = O$ $\nu(P) = {}^t(0, 0, 1)$ としてよい.

このとき、曲面は $(x, y, f(x, y))$ とグラフ表示できて、原点において

$$f_x(0,0) = f_y(0,0) = 0$$

$$\hat{I} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{II} = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{yx} & f_{yy} \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{yx} & f_{yy} \end{pmatrix}$$

を満たす.

系 (復習)

ワインガルテン行列の固有値は実数である.

実対称行列の異なる固有値に属する固有ベクトルは直交

主方向の直交性

定理

曲面上の点 P が臍点でないとき、二つの主方向は直交する。

系

点 P が臍点でないとするとき、回転と平行移動によって

- ▶ $P = O$ (座標原点) ✓
- ▶ $\nu(u_0, v_0) = {}^t(0, 0, 1)$ ✓
- ▶ ${}^t(1, 0, 0)$, ${}^t(0, 1, 0)$ はそれぞれ P における主曲率 κ_1, κ_2 に関する主方向

となるようにできる。とくに主方向は互いに直交する。

$$A = \begin{pmatrix} \kappa_1 & 0 \\ 0 & \kappa_2 \end{pmatrix}$$

Graph 表示、 a_j - $\rightarrow P_j$ ∇

主曲率と曲面の形状

$$A = \begin{pmatrix} \kappa_1 & 0 \\ 0 & \kappa_2 \end{pmatrix} = \hat{\mathbb{I}}$$

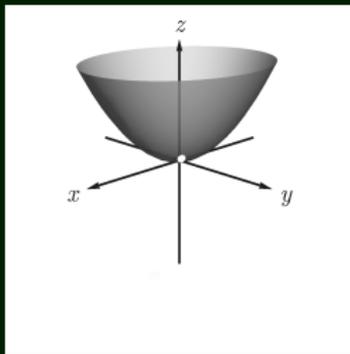
$\circ \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{yx} & f_{yy} \end{pmatrix}$

- ▶ $p(x, y) = (x, y, f(x, y))$: グラフ表示された曲面.
- ▶ $f(0, 0) = f_x(0, 0) = f_y(0, 0) = 0$.
- ▶ 原点における主方向は ${}^t(1, 0, 0)$, ${}^t(0, 1, 0)$.

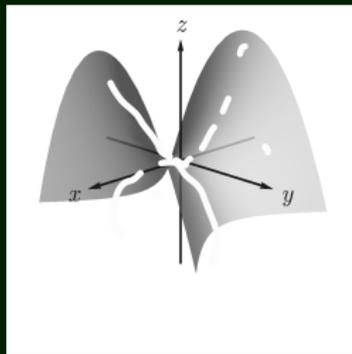
この状況で,

$$f(x, y) = \frac{1}{2}(\kappa_1 x^2 + \kappa_2 y^2) + o(x^2 + y^2) \quad ((x, y) \rightarrow (0, 0)).$$

Taylorの定理



$$\kappa_1 > 0 \quad \kappa_2 > 0$$



$$\kappa_1 > 0 \quad \kappa_2 < 0$$

$$\kappa < 0$$

問題 4-1

問題

集合 $S := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; x^2 + y^2 - a^2 z^2 = 0, z > 0\}$ は、問題 3-2 の意味でなめらかな曲面を与える。ただし a は正の定数。このとき、 $S' := S \setminus \{(x, 0, z); x < 0\}$ のパラメータ表示 $p(\xi, \eta)$ で、その第一基本形式が $d\xi^2 + d\eta^2$ となるものを与えなさい。

$$K=0$$

問題 4-2

問題

実数 α に対して

$$p_\alpha(u, v) := \begin{pmatrix} \cos \alpha \cos v \cosh u - \sin \alpha \sin v \sinh u \\ \cos \alpha \sin v \cosh u + \sin \alpha \cos v \sinh u \\ u \cos \alpha - v \sin \alpha \end{pmatrix}$$

とおく. このとき p_α の主曲率関数 $\kappa_1(u, v)$, $\kappa_2(u, v)$ ($\kappa_1 \geq \kappa_2$), および, κ_j ($j = 1, 2$) に対する主方向

$v_j(u, v) = \alpha_j(u, v)p_u(u, v) + \beta_j(u, v)p_v(u, v)$ を与える関数 $\alpha_j(u, v)$, $\beta_j(u, v)$ ($j = 1, 2$) を求めなさい.

本日の課題の提出締切は

2023年1月16日（月曜日）07:00 JST