

## תרגיל

תהא  $\phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  פונקציה חלקה (גזירה  $\infty$  פעמים) ותהי  $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^2$  עקומה, המוגדרת ע"י

$$\gamma(s) = \left( \int_0^s \cos[\phi(u)] du, \int_0^s \sin[\phi(u)] du \right)$$

א. הוכיחו כי העקומה  $\gamma$  נתונה בפרמטריזציה טבעית (כלומר, השימוש באות "s" מוצדק)

ב. חשבו את עקמומיות העקומה  $\gamma$ .

ג. מצאו עקומה  $\alpha : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  בפרמטריזציה טבעית המקיימת  $\alpha(0) = 0$  ועקמומיותה היא  $\kappa(s) = s$  לכל  $s$ .

## פתרון

א. נגזור:

$$\gamma'(s) = (\cos[\phi(s)], \sin[\phi(s)])$$

$$\|\gamma'(s)\| = \sqrt{\cos^2[\phi(s)] + \sin^2[\phi(s)]} \equiv 1$$

ב. נשתמש במשוואת פרנה הראשונה  $\frac{d\hat{T}}{ds} = \kappa \cdot \hat{N}$ .

$$\hat{T}(s) = \gamma'(s) = (\cos[\phi(s)], \sin[\phi(s)])$$

$$\frac{d\hat{T}}{ds} \equiv \hat{T}'(s) \equiv \gamma''(s) = (-\phi'(s) \sin[\phi(s)], \phi'(s) \cos[\phi(s)])$$

$$\hat{N}(s) = R_{90^\circ} \hat{T}(s) = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \cos[\phi(s)] \\ \sin[\phi(s)] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sin[\phi(s)] \\ \cos[\phi(s)] \end{bmatrix}$$

$$(R_\theta = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \text{ תזכורת:})$$

$$\frac{d\hat{T}}{ds}(s) = \kappa \cdot \hat{N}(s)$$

$$\begin{bmatrix} -\phi'(s) \sin[\phi(s)] \\ \phi'(s) \cos[\phi(s)] \end{bmatrix} = \kappa \cdot \begin{bmatrix} -\sin[\phi(s)] \\ \cos[\phi(s)] \end{bmatrix}$$

---

$$\frac{d\hat{N}}{ds} = -\kappa \cdot \hat{T}$$

↓

$$\kappa(s) = \phi'(s)$$

ג. רוצים עקומה  $\alpha$ , עם עקמומיות  $\kappa(s) = s$ . ע"פ הסעיפים הקודמים:

$$\kappa(s) = \phi'(s)$$

$$s = \phi'(s)$$

נוציא  $\int ds$ :

$$\phi(s) = \frac{s^2}{2}$$

נטען ש:

$$\alpha(s) = \left( \int_0^s \cos \left[ \frac{u^2}{2} \right] du, \int_0^s \sin \left[ \frac{u^2}{2} \right] du \right)$$

קל לראות כי  $\alpha(0) = 0$ :

$$\alpha(0) = (0, 0)$$

$$\hat{T}(s) = \alpha'(s) = \left( \cos \left( \frac{s^2}{2} \right), \sin \left( \frac{s^2}{2} \right) \right)$$

$$\hat{T}(0) = (1, 0)$$

## תרגיל

תהי  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$  עקומה,  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  איזומטריה של המישור. נגדיר עקומה חדשה  $\tilde{\gamma} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$  ע"י

$$\tilde{\gamma}(t) = F(\gamma(t))$$

מצאו קשר בין העקמומיות של  $\tilde{\gamma}$  לבין זו של  $\gamma$ .

## פתרון

ידוע ש- $F$  היא מהצורה  $F(x) = A \cdot \vec{x} + \vec{b}$  עבור  $A$  אורתוגונלית, ולכן

$$\tilde{\gamma}(t) = F(\gamma(t)) = A \cdot \gamma(t) + b$$

נגזור:

$$\tilde{\gamma}'(t) = A \cdot \gamma'(t)$$

$$\tilde{\gamma}''(t) = A \cdot \gamma''(t)$$

נקרא לעקמומיות של  $\tilde{\gamma}$ :  $\tilde{\kappa}$

$$\begin{aligned} \tilde{\kappa}(t) &= \frac{\det \begin{bmatrix} \tilde{\gamma}'(t) & \tilde{\gamma}''(t) \\ | & | \\ | & | \end{bmatrix}}{\|\tilde{\gamma}'(t)\|^3} = \frac{\det \begin{bmatrix} A \cdot \gamma'(t) & A \cdot \gamma''(t) \\ | & | \\ | & | \end{bmatrix}}{\|A \cdot \gamma'(t)\|^3} = \\ &= \det \left[ A \cdot \begin{bmatrix} \gamma'(t) & \gamma''(t) \\ | & | \\ | & | \end{bmatrix} \right] \cdot \frac{1}{\|A \cdot \gamma'(t)\|^3} = \frac{\det A \cdot \det \begin{bmatrix} \gamma'(t) & \gamma''(t) \\ | & | \\ | & | \end{bmatrix}}{\|A \cdot \gamma'(t)\|^3} = \dots \\ &\text{נזכור } A \text{ אורתוגונלית, כלומר } A^T A = I = A \cdot A^T \text{ ולכן:} \\ &\dots = \det A \cdot \frac{\det \begin{bmatrix} \gamma'(t) & \gamma''(t) \\ | & | \\ | & | \end{bmatrix}}{[\gamma'(t)]^3} = \det A \cdot \kappa(t) = \pm 1 \cdot \kappa(t) \end{aligned}$$

## לסיכום

$\tilde{\kappa} = \kappa$  אם  $\det A = 1$  - שומרת אוריינטציה.

$\tilde{\kappa} = -\kappa$  אם  $\det A = -1$  - לא שומרת אוריינטציה.

## עקומות מרחביות

הפעם 3 וקטורים חשובים: יש לנו את  $\hat{T}$  ואת  $\hat{N}$ , אבל גם את  $\hat{B}$  שמאונך לשניהם. משוואות פרנה אומרות:

$$\begin{pmatrix} \hat{T}' \\ \hat{N}' \\ \hat{B}' \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & \kappa & 0 \\ -\kappa & 0 & \tau \\ 0 & -\tau & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \hat{T} \\ \hat{N} \\ \hat{B} \end{pmatrix}$$

כאשר:

- $\kappa$  זה העקמומיות - מודדת כמה העקומה עקומה.
- $\tau$  זה הפיתול - מודד כמה העקומה אינה מישורית.

## תרגיל

הוכיחו שאם פונקציית הפיתול  $\tau$  מתאפסת זהותית אזי  $\gamma$  היא מישורית.

## פתרון

נתון  $0 \equiv \tau(s)$ . לפי משוואת פרנה השלישית:

$$\hat{B}' = 0 \implies \hat{B} \equiv \overrightarrow{\text{const}}$$

נגדיר פונקציה:

$$f(s) = \langle \gamma(s) - \gamma(0), \hat{B} \rangle$$

$$f(0) = \langle \gamma(0) - \gamma(0), \hat{B} \rangle = 0$$

$$f'(s) = \langle \gamma'(s), \hat{B} \rangle + \underbrace{\langle \gamma(s) - \gamma(0), \hat{B}' \rangle}_{=0} = \langle \hat{T}(s), \hat{B}(s) \rangle \stackrel{\hat{T} \perp \hat{B}}{=} 0$$

קיבלנו:

$$\begin{cases} f' \equiv 0 \implies f = \text{const} \\ f(0) = 0 \end{cases}$$

$$f(s) \equiv 0 \implies \langle \gamma(s) - \gamma(0), \hat{B} \rangle \equiv 0 \rightarrow \gamma(s) - \gamma(0) \perp \hat{B}$$

כל זה אומר ש $\gamma$  נמצאת כולה במישור שמאונך ל $\hat{B}$

## משטחים

משטח  $M$  הוא תת-קבוצה של  $\mathbb{R}^3$  שנראית, מקומית, כמו מישור. הכוונה היא שניתן לכסות את כולו ע"י "מפות".

מפה היא פונקציה  $\varphi: U \rightarrow M$  כאשר  $u$  תת-קבוצה פתוחה של  $\mathbb{R}^2$ .  $\varphi$  צריכה להיות חח"ע וחלקה.

אוסף מפות  $\{\varphi_i\}_i$  המכסה את כל  $M$  נקרא אטלס.

## תרגיל

מצאו אטלס עבור הגליל:

$$M = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 = 1\}$$

## פתרון

$$\varphi_1 : (0, 2\pi) \times (-\infty, \infty) \rightarrow M$$

$$\varphi_1(u, v) = (\cos u, \sin u, v)$$

$$\varphi_2 : (0, 2\pi) \times (-\infty, \infty) \rightarrow M$$

$$\varphi_2(u, v) = (\cos(u + \pi), \sin(u + \pi), v)$$

הם אטלס עבור הגליל.  $\{\varphi_1, \varphi_2\}$