

## Gauss-Bonnet משפט 12

### Binet-Cauchy זהות 12.1

משפט(מקרה 3-מימדי של Binet-Cauchy)

וקטורים  $a, b, c, d \in \mathbb{R}^3$  מקיימים

$$(a \cdot c)(b \cdot d) = (a \cdot d)(b \cdot c) + (a \times b) \cdot (c \times d)$$

$$\langle a, c \rangle \langle b, d \rangle = \langle a, d \rangle \langle b, c \rangle + \langle a \times b, b \times d \rangle$$

$$\langle v, w \rangle = \langle v, w \rangle_{\mathbb{R}^3}$$

$$(a \times b) \cdot (c \times d) = (a \cdot c)(b \cdot d) - (a \cdot d)(b \cdot c)$$

### מסקנה

יהיו  $a, b$  הווקטורים  $\underline{x}_1, \underline{x}_2$  של משטח  $\underline{x}(u^1, u^2)$   
אזי מתקיימת הנוסחה

$$|x_1 \times x_2|^2 = g_{11}g_{22} - g_{12}^2 = \det(g_{ij})$$

### הוכחה

$$\langle x_i, x_i \rangle = |x_i|^2 = g_{ii}$$

$$\langle x_1, x_2 \rangle = g_{12}$$

$$|x_1 \times x_2| = \sqrt{\det(g_{ij})} = \sqrt{\text{Gram}}$$

## 12.2 אלמנט שטח (area element) של משטח ושל הספירה

### הגדרה

אלמנט שטח של משטח  $\Sigma$  הוא

$$dA_\Sigma = \sqrt{\det(g_{ij})} du^1 du^2 = |x_1 \times x_2| du^1 du^2$$

כאשר  $(g_{ij})$  הם מקדמים של תבנית יסודית ראשונה של  $\Sigma$ .

### תזכורת

$$L_p = \int \sqrt{g_{ij} \alpha^i \alpha^j} dt \quad \beta = x \circ \alpha \text{ אורך של עקומה הוא}$$

### הגדרה

יהי  $\underline{x}(D) \subset \Sigma$  תחום פתוח. השטח שלו הוא

$$\text{area}(\underline{x}(D)) = \iint_D \sqrt{\det(g_{ij})} du^1 du^2$$

### תזכורת

$n(u^1, u^2)$  הנורמל בנקודה  $p = \underline{x}(u^1, u^2)$  הפונקציה  $N$  מרחיבה את  $n$  לכל המרחב:

$$n(u^1, u^2) = N_{x(u^1, u^2)} = N_p$$

### משפט

אם עקמומיות Gauss של  $\Sigma$  היא שונה מאפס בנקודה  $p = \underline{x}(u_0^1, u_0^2)$  אזי העתקה  $n(u^1, u^2) \in S^2$  נותנת פרמטריזציה רגולרית של סביבה פתוחה של נקודה  $(u_0^1, u_0^2)$ .

## הערה

$S^2 = \{(x, y, z) | x^2 + y^2 + z^2 = 1\}$   
הוא ווקטור יחידה, ולכן ניתן לחשוב עליו בעל נקודה ב- $S^2$ .

## הוכחת המשפט

הפרמטריזציה מוגדרת על ידי ההעתקה  $n(u^1, u^2)$  כלפי הספירה, כאשר היעקוביאן שלה הוא העתקה ווינגארטן:

$$n_j = L_j^i x_i$$

אם  $K \neq 0$  אזי  $\det(L_j^i) \neq 0$ , לכן  $n(u^1, u^2)$  מגדיר פרמטריזציה רגולרית, מפני שווקטורים  $n_1, n_2$  בת"ל.

## משפט

נתבונן בפרמטריזציה  $n(u^1, u^2)$  של סביבה על  $S^2$ . אזי אלמנט שטח  $dA_{S^2}$  מתבטא ע"י

$$(*) \quad dA_{S^2} = \sqrt{\det(\tilde{g}_{ij})} du^1 du^2 = |n_1 \times n_2| du^1 du^2$$

כאשר  $\alpha = 1, 2$  הם מקדמים של ת.י.ר. של פרמטריזציה  $n(u^1, u^2)$  של הספירה,  $\beta = 1, 2$  ואילו  $j = 1, 2, n_j = \frac{\partial n(u^1, u^2)}{\partial u^j}$ .

## הוכחה

הנוסחה (\*) היא הנוסחה הרגילה לאלמנט שטח ביחס לפרמטריזציה, עם ההבדל שמשמשים בפרמטריזציה  $n(u^1, u^2)$  במקום סימון רגיל  $\underline{x}(u^1, u^2)$ .

## הערה

הבדל בין  $dA_{S^2}$  ו- $dA_\Sigma$

$$M = S^2$$

## 12.3 הוכחת משפט Gauss-Bonnet

• משטח  $\Sigma$ .

– פרמטריזציה של  $\Sigma$   $\underline{x}(u^1, u^2)$

$$\Sigma \text{ ת.י.ר. } (g_{ij}) \quad \begin{matrix} i = 1, 2 \\ j = 1, 2 \end{matrix} \quad -$$

$$n(u^1, u^2) \text{ נורמל של } \Sigma \quad -$$

•  $S^2$  ספירת יחיסה

$$n(u^1, u^2) \text{ פרמטריזציה של } S^2 \quad -$$

$$S^2 \text{ ת.י.ר. } (\tilde{g}_{\alpha,\beta}) \quad \begin{matrix} \alpha = 1, 2 \\ \beta = 1, 2 \end{matrix} \quad -$$

$$n \text{ פרמטריזציה של } S^2, \quad -$$

$$\tilde{\Gamma}_{\alpha\beta}^\eta = \frac{1}{2} (\tilde{g}_{\alpha\gamma:\beta} - \tilde{g}_{\alpha\beta:\eta} + \tilde{g}_{\beta\gamma:\alpha}) \tilde{g}^{\gamma\eta}$$

$$K = \tilde{\Gamma}_{kx:*}^x$$

$$K \equiv 1$$

## למה

מתקיים

$$\det(\tilde{g}_{\alpha\beta}) = K(u^1, u^2)^2 \det(g_{ij})$$

כאשר  $K = K(u^1, u^2)$  היא עקמומיות Gauss של משטח  $\Sigma$ .

## הוכחה

תהי  $L = (L_j^i)$  מטריצה של העתקת Weingarten ביחס לבסיס  $(\underline{x}_1, \underline{x}_2)$ . לפי הגדרה,  $K = \det L$  מקדמים  $(L_j^i)$  מוגדרים ע"י

$$(**) \quad n_\alpha = L_\alpha^i \underline{x}_i = \underline{x}_i L_\alpha^i$$

נתבונן במטריצות  $3 \times 2$

$$A = [\underline{x}_1 \quad \underline{x}_2] \quad B = [n_1 \quad n_2]$$

אזי לפי (\*\*),

$$(***) \quad B = AL$$

נתבונן במטריצת Gram:

$$\text{Gram}(n_1, n_2) = B^t B = (AL)^t AL = L^t A^t AL = L^t \text{Gram}(x_1, x_2) L$$

$$(***) \quad \text{Gram}(n_1, n_2) = L^t \text{Gram}(x_1, x_2) L$$

נישם דטרמיננטה לנוסחה (\*\*\*):

$$\det(\tilde{g}_{\alpha\beta}) = \det(\text{Gram}(n_1, n_2)) = \underbrace{\det(L^t)}_{=K} \det(\text{Gram}(x_1, x_2)) \underbrace{\det(L)}_{=K} = K^2 \det(g_{ij})$$

**לפי Binet-Cauchy:**

$$|n_1 \times n_2| = |K| |x_1 \times x_2|$$

$$\det(\tilde{g}_{\alpha\beta}) = K(u^1, u^2)^2 \det(g_{ij})$$

כאשר  $K = K(u^1, u^2)$  היא עקמומיות Gauss של משטח  $\Sigma$ .

### משפט(מקרה פרטי של Gauss-Bonnet)

יהי  $\Sigma$  משטח כמור סגור ב- $\mathbb{R}^3$  בעקמומיות Gauss  $K$  חיובית(כמו אליפסואיד). אזי אינטגרל של עקמומיות  $K$  על  $\Sigma$  מקיים

$$\iint_{\Sigma} K dA_{\Sigma} = 4\pi$$

**הוכחה**

הביטוי  $K dA_{\Sigma}$  בקואורדינטות  $(u_1, u_2)$  מתבטא ע"י

$$K(u^1, u^2) dA_{\Sigma} = K(u^1, u^2) \underbrace{\sqrt{\det(g_{ij})}}_{=\sqrt{\det \tilde{g}_{\alpha\beta}}} du^1 du^2$$

לכן

$$K dA_{\Sigma} = \sqrt{\det \tilde{g}_{\alpha\beta}} du^1 du^2 = dA_{S^2}$$

(ביחס לפרמטריזציה  $(n(u^1, u^2))$  לכן

$$\int_{\Sigma} K dA_{\Sigma} = \int_{S^2} dA_{S^2} = \text{area}(S^2) = 4\pi$$

## 12.4 דואליות באלגברה לינארית

$V$  מרחב וקטורי מעל  $\mathbb{R}$

• דוגמאות:  $\mathbb{R}^n$

• מישור משיק  $T_p M$  של משטח  $M$  בנקודה  $p \in M$ .

### הגדרה

תבנית לינארית (או 1-תבנית) על  $V$  היא העתקה לינארית

• נסמן ב- $dx$  את 1-תבנית  $v^1$   $dx(v) = v^1$

• נסמן ב- $dy$  את 1-תבנית  $v^2$   $dy(v) = v^2$

$dx, dy$  תבניות לינאריות

### הגדרה

$dx^2, dy^2$  תבניות ריבועיות.

$$dx^2(v) = (v^1)^2$$

$$dy^2(v) = (v^2)^2$$

נשים לב: יש כאן גם אינדקס עליון של אלמנט בווקטור, וגם אינדקס עליון של חזקה. שריבוע של 1-תבנית נקרא תבנית ריבועית בדרגה  $\text{rank} = 1$ .

### הגדרה

מרחב דואלי  $V^*$  של  $V$  הוא מרחב המכיל את כל 1-תבניות על  $V$ :

$$V^* = \{\phi \mid \phi \text{ is 1-form on } V\}$$

## הגדרה

העתקת evaluation היא זיווג בין  $V$  ל- $V^*$

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : V \times V^* \rightarrow \mathbb{R}$$

לכל  $x \in V$ , לכל  $y \in V^*$

$$\langle x, y \rangle = y(x) \in \mathbb{R}$$

## הגדרה

נניח שיש בסיס  $(x_i) = (x_1, x_2, \dots, x_n)$  למרחב  $V$ . אזי גם למרחב  $V^*$  יש בסיס יחיד:

$$(y_j) = (y_1, y_2, \dots, y_n)$$

המקיים

$$\langle x_i, y_j \rangle = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & j \neq i \end{cases}$$

## דוגמה

$\mathbb{R}^2$  בסיס  $(e_1, e_2)$ ,  $V = \mathbb{R}^2$ . איזה בסיס יש ל- $V^*$ ?  
ל- $V^*$  יש בסיס  $(dx, dy)$ .

## 12.5 דואליות באינפי

$E$  מרחב אוקלידי מממד  $n$ .  $p \in E$  נקודה קבועה.

## הגדרה

יהי

$$\mathbb{D}_p = \{f \mid f \in C^\infty\}$$

מרחב של כל הפונקציות הגזירות אינסוף פעמים בסביבה של  $p$ .

## משפט

נגזרת חלקית  $\frac{\partial}{\partial u^i}$  בנקודה  $p$  היא 1-תבנית

$$\frac{\partial}{\partial u^i} : \mathbb{D}_p \rightarrow \mathbb{R}$$

על מרחב  $\mathbb{D}_p$  המקיים את כלל Leibniz

$$\left. \frac{\partial (fg)}{\partial u^i} \right|_p = \left. \frac{\partial f}{\partial u^i} \right|_p g(p) + f(p) \left. \frac{\partial g}{\partial u^i} \right|_p$$

$$\frac{\partial}{\partial u^i} (fg) = \frac{\partial}{\partial u^i} (f) \cdot g + f \cdot \frac{\partial}{\partial u^i} (g)$$

(הכל בנקודה  $p$ )

## הגדרה

דריבציה (Derivation) על  $\mathbb{D}$  היא 1-תבנית לינארית  $X$

$$X : \mathbb{D}_p \rightarrow \mathbb{R}$$

על מרחב  $\mathbb{D}_p$  המקיימת את כלל ליבניץ

$$\boxed{X(fg) = X(f)g(p) + f(p)X(g)}$$

## משפט

מרחב של דריבציות ב  $p$  הוא מרחב וקטורי במימד  $n$  הנקרא מרחב משיק  $T_p = T_p E$  בנקודה  $p \in E$ .