

Ploskve v \mathbb{R}^3

Ploskev v \mathbb{R}^3 je podana s parametrizacijo $\vec{r} = \vec{r}(u, v): D \rightarrow \mathbb{R}^3$, kjer je D neko območje v \mathbb{R}^2 in $\vec{r} = (X, Y, Z)$ neka preslikava razreda (vsaj) C^1 . Zahtevamo, da je:

$$\vec{r}_u \times \vec{r}_v \neq 0; \quad \vec{r}_u = \frac{\partial \vec{r}}{\partial u}$$

tedaj pravimo, da je **parametrizacija regularna**. Pravimo, da sta u, v krivocrtne koordinati na ploskvi:

$$M = \{\vec{r}(u, v); (u, v) \in D\}$$

Ploskev lahko lokalno gledamo kot graf funkcije (npr. sfera ni graf funkcije zato lokalno) $(X, Y, Z(X, Y))$

Implicitno podane ploskve

Za dano funkcijo $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ definiramo ploskev kot nivojnico $\{F = 0\} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; F(x, y, z) = 0\}$

Pogoj je $\nabla F = (F_x, F_y, F_z) \neq 0$

Tangentna ravnina

V območju D imejmo krivuljo $\gamma(t) = (\alpha(t), \beta(t)); t \in I, u = \alpha(t), v = \beta(t)$

Slikamo γ na ploskev: $\vec{r} \circ \gamma(t) = \vec{r}(\alpha(t), \beta(t))$

Velja: $\vec{R}(t) = \vec{r}_u(\alpha(t), \beta(t)) \cdot \dot{\alpha}(t) + \vec{r}_v(\alpha(t), \beta(t)) \cdot \dot{\beta}(t)$

To pomeni, da so tangentni vektorji na **vse** krivulje v M , ki gredo skozi točko $\vec{r}(u, v) \in M$ oblike:

$$a \cdot \vec{r}_u(u, v) + b \cdot \vec{r}_v(u, v); \quad a, b \in \mathbb{R}$$

Ce torej **tangentno ravnino** na ploskev M v točki $m \in M$ definiramo kot unijo vseh tangentnih vektorjev na M skozi točko m , premaknjeno za m je ta ravnina enaka:

$$m + \text{Span}\{\vec{r}_u(u, v), \vec{r}_v(u, v)\}$$

Torej je normala tangentne ravnine: $(\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u, v)$ in smo dobili enačbo tangentne ravnine kot:

$$\langle (x, y, z) - \vec{r}(u, v), (\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u, v) \rangle = 0$$

Tangentna ravnina implicitno podane ploskve

Normala na tangentno ravnino je $(\nabla F)(\vec{r}(t_0))$. Enačba tangentne ravnine na M v točki $m = \vec{r}(t_0)$:

$$\langle (x, y, z) - \vec{r}(t_0), (\nabla F)(\vec{r}(t_0)) \rangle = 0$$

Rotacijsko invariantne ploskve (Plašč valja, stožec, sfera, torus)

To so ploskve, ki jih dobimo z rotacijo krivulje okoli neke osi. Recimo da imamo krivuljo $\Gamma =$

$(x(t), 0, z(t)); t \in I$. Z rotacijo okoli z osi za kot ϕ dobimo parametrizacijo ploskve:

$$\begin{bmatrix} \cos \phi & -\sin \phi & 0 \\ \sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x(t) \\ 0 \\ z(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x(t) \cos \phi \\ x(t) \sin \phi \\ z(t) \end{bmatrix}$$

Za $(t, \phi) \in I \times [0, 2\pi) = D$ je podana parametrizacija tako dobljene ploskve M

Površina ploskve in koeficienti prve fundamentalne forme

Površino ploskve M , podane s parametrizacijo $\vec{r} = \vec{r}(u, v)$; $(u, v) \in D$ definiramo kot:

$$P(\vec{r}(D)) = \iint_D |\vec{r}_u \times \vec{r}_v| du dv$$

Velja: $|\vec{r}_u \times \vec{r}_v| = \sqrt{|\vec{r}_u \times \vec{r}_v|^2 - \langle \vec{r}_u, \vec{r}_v \rangle^2} = \sqrt{EG - F^2}$; $E = \langle \vec{r}_u, \vec{r}_u \rangle$ $G = \langle \vec{r}_v, \vec{r}_v \rangle$ $F = \langle \vec{r}_u, \vec{r}_v \rangle$

Kjer so E, G, F koeficienti prve fundamentalne forme.

Ta definicija je dobra, v smislu, da je neodvisna od izbire parametrizacije.

Navdih za izpeljavo

Ploščino majhnega pravokotnika na ploskvi s stranicama $\Delta u, \Delta v$ aproksimiramo z paralelogramom.

Lahko napišemo po Lagrangeevem izreku:

$$\text{stranica} \approx \vec{r}_u(u + \xi \Delta u, v) \cdot \Delta u$$

za neki $\xi \in (0, 1)$. Torej lahko zapišemo kot paralelogram:

$$|(\Delta u \vec{r}_u(u, v)) \times (\Delta v \vec{r}_v(u, v))| = |\vec{r}_u \times \vec{r}_v| \Delta u \Delta v = |\vec{r}(P)|$$

Ce naredimo vsoto vseh teh pravokotnikov, dobimo Riemannovo vsoto in pravo definicijo.

Dokaz neodvisnosti od parametrizacije

Imejmo parametrizaciji $\vec{r}, \vec{\rho}$ in bijekcijo ϕ med njunima domenama.

Pišimo:

$$\phi = (U, V); \quad U = U(x, y), V = V(x, y)$$

kjer sta U, V funkciji na domeni $\vec{\rho}$ recimo ji Δ .

Imamo:

$$\vec{\rho} = \vec{r}(u, v)$$

zato iz verižnega pravila sledi:

$$\begin{aligned} \vec{\rho}_x &= \vec{r}_u(U, V)U_x + \vec{r}_v(U, V)V_x \\ \vec{\rho}_y &= \vec{r}_u(U, V)U_y + \vec{r}_v(U, V)V_y \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \vec{\rho}_x \times \vec{\rho}_y = (U_x V_y - U_y V_x)(\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(U, V) = |\det J\phi|(\vec{r}_u \times \vec{r}_v) \circ \phi$$

Torej, če uporabimo izrek o zamenjavi koordinat v integralu za $(u, v) = \phi(x, y)$:

$$\Rightarrow \iint_D |\vec{r}_u \times \vec{r}_v| du dv = \iint_{\Delta} |(\vec{r}_u \times \vec{r}_v) \circ \phi| |\det J\phi| dx dy = \iint_{\Delta} |\vec{\rho}_x \times \vec{\rho}_y| dx dy$$

Orientacija ploskev

Lokalna orientacija (gladke, regularne) ploskve M v točki $m \in M$ je izbira enotske normale na M v točki m .

Globalna orientacija ploskve M je zvezna izbira lokalnih orientacij, to je, zvezna izbira enotskih normal po vseh $m \in M$

NI vsaka ploskev orientabilna (Npr. Möbiusov trak). Ce pa ploskev ima orientacijo, je le-ta ena od dveh obstoječih.

Inducirana orientacija

Naj bo M **orientabilna** ploskev z robom ∂M . Za $\forall m \in \partial M$ naj bo μ enotski vektor iz tangentne ravnine $T_m M$, pravokoten na tangentno premico na ∂M v točki m ($T_m \partial M$) in usmerjen ven iz M .

Ce je ν izbrana zvezna družina enotskih normal na M , tedaj:

$$\nu \times \mu: \partial M \rightarrow S^2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; |\vec{r}| = 1\}$$

določa orientacijo ∂M , ki je skladna z orientacijo ν . (Vrstni red vektorskega produkta **je** pomemben)

Pomen: *Rob orientiramo tako, da je ploskev na levi, če normala kaže gor.*