

Differentialgeometrie I

Hinweis zur Linearen Algebra: Für jede *symmetrische* bilineare Abbildung B zwischen Vektorräumen gilt: $B(v+w, v+w) - B(v-w, v-w) = 4B(v, w)$, $B(v+w, v+w) - B(v, v) - B(w, w) = B(v, w)$ (sog. Polarisierungsidentität). Aus diesem Grund werden häufig nur die Werte für gleiche Argumente angegeben, z.B. für Riemannsche Skalarprodukte nur $g(\dot{c}, \dot{c})$. Oft genügt es, Behauptungen nur für $B(v, v)$ (“auf der Diagonalen”) zu beweisen.

Aufgabe 8.1 (Geodätische auf Rotationsflächen)

Eine Kurve $u \mapsto (r, h)$ in $\mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}$, die nach der Bogenlänge parametrisiert ist (es gilt also $r'^2 + h'^2 = 1$), definiert eine

Rotationsfläche $F : \mathbb{R} \times [0, 2\pi) \rightarrow \mathbb{R}^3$ durch $F(u, v) = (r(u) \cos v, r(u) \sin v, h(u))$.

Wir hatten in 7.1 bereits berechnet (was ich hier als **Formelsammlung** wiederhole):

Die Normalenabbildung $N(u, v) = (h'(u) \cos(v), h'(u) \sin(v), -r'(u))$,

die Ableitung $TF = (\frac{\partial}{\partial u} F, \frac{\partial}{\partial v} F)$ (zwei Spaltenvektoren in der Jacobi-Matrix),

die Riemannsche Metrik (z.B. für $\dot{c}(t) = (\dot{u}(t), \dot{v}(t))$): $g(\dot{c}(t), \dot{c}(t)) = \dot{u}(t)^2 + r(u(t))^2 \dot{v}(t)^2$.

Für die zweite Ableitung genügt es ebenfalls, die Werte auf einer Basis zu kennen, also $\{\frac{\partial^2}{\partial u^2} F, \frac{\partial^2}{\partial u \partial v} F, \frac{\partial^2}{\partial v^2} F\}$. Wegen $r'r'' = -h'h''$ ist $\frac{\partial^2}{\partial u^2} F$ normal, also $\Gamma(\binom{1}{0}, \binom{1}{0}) = 0$;

ferner: $\frac{\partial^2}{\partial u \partial v} F = r'/r \frac{\partial}{\partial v} F$ gibt $\Gamma(\binom{1}{0}, \binom{0}{1}) = \binom{0}{r'/r}$;

schließlich $(\frac{\partial^2}{\partial v^2} F)^{tang} = -rr' \frac{\partial}{\partial u} F$, also $\Gamma(\binom{0}{1}, \binom{0}{1}) = \binom{-rr'}{0}$.

(a) Warum sind die *Meridiane* $u \mapsto F(u, v)$ geodätische Linien?

(b) Berechnen Sie die geodätische Krümmung der *Breitenkreise* $v \mapsto F(u, v)$.

(c) Berechne die Christoffelabbildung Γ noch einmal, diesmal über die erste Ableitung der Riemannschen Metrik. (Ich berechne für eine beliebige Kurve c meistens $\Gamma(\dot{c}, \dot{c})$.)

(d) Der *vertikale Drehimpuls* einer mit der Bogenlänge(!) parametrisierten Kurve $c(t)$ ist durch $I_3(t) = \langle F \circ c(t) \times \frac{d}{dt}(F \circ c)(t), (0, 0, 1) \rangle = r(c(t)) \cos \psi(t)$ gegeben (ψ Schnittwinkel mit Breitenkreis). (Auch: $I_3(t) = g(\binom{0}{1}, \dot{c}(t))$, hier heißt $\binom{0}{1}$ “Rotationsvektorfeld”.)

Zeigen Sie den *Satz von Clairaut*: c ist Geodätische genau dann, wenn I_3 konstant ist. Schneidet eine Geodätische also *einen* Breitenkreis mit einem bekannten Winkel, so kennt man den Schnittwinkel für *jeden* Breitenkreis.

(e) Folgern Sie aus (d) den *Sinussatz der sphärischen Geometrie* (auch wenn Sie (d) nicht bearbeitet haben), also:

$$\frac{\sin \alpha}{\sin a} = \frac{\sin \beta}{\sin b} = \frac{\sin \gamma}{\sin c}$$

für ein Dreieck in \mathbb{S}^2 , dessen Winkel α, β, γ den Seiten mit Länge a, b, c gegenüberliegen. Legen Sie dazu eine Ecke des Dreiecks auf die Drehachse und wenden Sie den Satz von Clairaut auf die gegenüberliegende (geodätische) Seite an.

Aufgabe 8.2 (Krümmungslinien auf Röhrenflächen)

Es sei $\{\dot{c}(t), v(t), w(t)\}$ ein begleitendes orthonormales Dreibein einer nach der Bogenlänge parametrisierten zweimal stetig differenzierbaren Kurve $c : I \rightarrow \mathbb{R}^3$.

Für kleines ε hat die **Röhre** $F_\varepsilon(t, \varphi) := c(t) + \varepsilon \cdot (\cos \varphi v(t) + \sin \varphi w(t))$ (vgl. Blatt 7, Bild) reguläre Parameterlinien $t \mapsto F_\varepsilon(t, \varphi)$ und $\varphi \mapsto F_\varepsilon(t, \varphi)$ (Kreise).

- (a) Zeigen Sie, daß die Kreise geodätische Linien sind und daß sie Krümmungslinien sind.
- (b) Zeigen Sie, daß die Parameterlinien genau dann für alle (t, φ) senkrecht aufeinander stehen, wenn die Differentialgleichungen $\dot{v}(t) = a(t)\dot{c}(t)$ und $\dot{w}(t) = b(t)\dot{c}(t)$ gelten für zwei Funktionen $a, b : I \rightarrow \mathbb{R}$. (Vgl. 5.4 (b))

Aufgabe 8.3 (Krümmungsschranken für Kurven)

Es sei $c : [0, l] \rightarrow \mathbb{R}^n$ eine nach Bogenlänge parametrisierte C^2 -Kurve, deren Krümmung durch $|\kappa(t)| := |\ddot{c}(t)| \leq K$ beschränkt sei.

- (a) Zeigen Sie, daß für die Bogenlänge l und die Sehnenlänge $s := |c(l) - c(0)| = \left| \int_0^l \dot{c}(t) dt \right|$ die (für kleine l interessante) Abschätzung $0 \leq l - s \leq \frac{K}{2} l^2$ gilt.

Hinweis: Schreiben Sie $l = \left| \int_0^l c'(0) dt \right|$.

- (b) Welche Abschätzung gewinnen Sie aus a) für den Einheitskreis?

- (c) Sind $v, w \in \mathbb{R}^n$ und ist $v \neq 0$, $|w| = 1$, so gilt $|\sin \angle(v, w)| \leq |v - w|$.

- (d) Es sei $\varphi := \angle(c(l) - c(0), \dot{c}(0)) \in (-\pi, \pi]$ der Winkel zwischen Sehne und Tangente. Zeigen Sie die für hinreichend kleine $l > 0$ gültige Abschätzung $|\varphi| \leq \arcsin\left(\frac{K}{2}l\right)$.

Hinweis: Benutzen Sie (c) mit $v = (c(l) - c(0))/l$.