

MASARYKOVA UNIVERZITA V BRNĚ
Přírodovědecká fakulta

Ivan KOLÁŘ
Lenka POSPÍŠILOVÁ

DIFERENCIÁLNÍ GEOMETRIE
KŘÍVEK A PLOCH
elektronické skriptum



Brno 2007

Předmluva	4
I Přednášky	6
1 Pohyb a křivka	7
2 Rovinné křivky	15
3 Obálka soustavy rovinných křivek	24
4 Prostorové křivky a plochy	27
5 Frenetův repér prostorové křivky	34
6 První základní forma plochy	43
7 Druhá základní forma plochy	48
8 Hlavní křivky	55
9 Obálky soustav ploch	63
10 Přímkové plochy	69
11 Isometrická zobrazení	77
12 Paralelní přenesení vektorů po ploše	83
13 Geodetické křivky	90
14 Plochy s konstantní Gaussovou křivostí	95
II Cvičení	103
Předmluva k druhé části	104
1 Rovinné křivky	105
2 Délka křivky	122
3 Oskulační kružnice a křivost rovinné křivky	129

4	Obálka soustavy rovinných křivek	138
5	Prostorové křivky	152
6	Frenetův repér prostorové křivky	160
7	Křivost a torze prostorové křivky	170
8	Parametrické vyjádření plochy	178
9	První základní forma plochy	193
10	Druhá základní forma plochy, asymptotické křivky	204
11	Hlavní křivosti, Gaussova a střední křivost plochy	219
12	Obálka soustavy ploch	233
13	Isometrická zobrazení	252
14	Geodetické křivky na ploše	257

Předmluva

Diferenciální geometrie studuje vlastnosti geometrických objektů metodami diferenciálního počtu. Klasickými objekty diferenciální geometrie jsou křivky a plochy v trojrozměrném euklidovském prostoru. Těm je také věnováno toto skriptum.

Geometrické problémy výrazně přispěly již k samotnému vzniku diferenciálního počtu. Víme, že derivaci funkce jedné proměnné lze interpretovat buď fyzikálně jako okamžitou rychlost pohybu po přímce nebo geometricky jako směrnici tečny křivky, která je grafem uvažované funkce. Ke vzniku diferenciálního počtu došlo koncem 17. století v pracích G. W. Leibnize a I. Newtona, vznik samostatné diferenciální geometrie v 18. století je pak spojován především se jmény L. Euler a G. Monge. K velkému rozvoji diferenciální geometrie došlo v 19. století a zasloužili se o něj zejména C. F. Gauss a B. Riemann. Od přelomu 19. a 20. století začala vývoj diferenciální geometrie významně ovlivňovat Einsteinova obecná teorie relativity. I v dnešní době dochází k hlubokému vzájemnému ovlivňování moderní diferenciální geometrie a současné teoretické fyziky.

Toto skriptum je určeno především studujícím odborné matematiky a učitelské deskriptivní geometrie na Přírodovědecké fakultě MU v Brně. Skriptum sestává ze dvou částí: I. Přednášky (autor I. Kolář), II. Cvičení (autorka L. Pospíšilová). Probíraná látka je klasická, způsob jejího výkladu ovšem vychází ze současného stavu diferenciální geometrie. V první části zejména konstrukce různých oskulačních objektů systematicky opíráme o obecný pojem styku křivek a ploch.

První část skripta sestává ze 14ti kapitol, které jsou rozděleny do číslovaných odstavců neboli bodů. Uvnitř též kapitoly odkazujeme jen na číslo odstavce nebo rovnice, při odkazu na jinou kapitolu přidáváme i její číslo. Tedy např. 6.3 znamená třetí bod šesté kapitoly, zatímco 6.(3) znamená rovnici (3) v šesté kapitole. V seznamu literatury uvádíme jen ty publikace, o nichž se domníváme, že mohou být čtenáři nejužitečnější.

Druhá část skripta obsahuje řešené příklady v přímé návaznosti na přednášky. Kapitoly, na které je druhá část rozdělena, neodpovídají rozvržení kapitol v první části skripta vzhledem k různorodé obsáhlosti jednotlivých témat pro přednášku a cvičení. Přesto zůstává zachována stejná posloupnost výkladu jako v přednáškách. V každé kapitole jsou očíslované příklady, které jsou kromě samotného zadání doplněny vzorovým řešením a ve většině případů ještě řešením v systému počítačové

algebry Maple. Podrobnější technický komentář je pak zmiňován v úvodu druhé části.

Autoři děkují Prof. RNDr. Josefu Janyškovi, DSc. za cenné připomínky k textu, Mgr. Janu Vondrovi za pečlivé přečtení rukopisu a cenné připomínky k němu a paní Iloně Lukešové za kvalitní počítačové zpracování náročného textu.

Část I
Přednášky

1 Pohyb a křivka

Budeme se zabývat křivkami v euklidovské rovině a trojrozměrném prostoru. Začneme ale s n -rozměrným euklidovským prostorem E_n , i když fakticky potřebujeme pouze případy $n = 2, 3$.

1.1. Necht' $I \subset \mathbb{R}$ je otevřený interval. Jeho body lze interpretovat jako hodnoty času t . Zobrazení $f: I \rightarrow E_n$ můžeme chápat jako pohyb, jehož trajektorie v "rozumném" případě je křivka.

Pro použití diferenciálního počtu potřebujeme především diferencovatelnost zobrazení f . Připomínáme, že číselná funkce $\varphi: I \rightarrow \mathbb{R}$ se nazývá třídy C^r , jestliže má v intervalu I spojité derivace až do řádu r včetně. Jestliže v E_n zvolíme kartézskou souřadnou soustavu, pak $f(t) = (f_1(t), \dots, f_n(t))$ je n -tice číselných funkcí a můžeme říci, že zobrazení f je třídy C^r , právě když všechny funkce f_1, \dots, f_n jsou třídy C^r .

Je však třeba ukázat, že tento pojem nezávisí na volbě souřadné soustavy. To je sice pravda, ale přímé ověřování pomocí přechodu od jedné souřadné soustavy k druhé je klopotné. Mnohem jednodušší je sledovat nezávislost pouze na volbě počátku souřadnic. Volba počátku identifikuje E_n s jeho zaměřením $Z(E_n)$, což je n -rozměrný euklidovský vektorový prostor.

1.2. Budeme se tedy nejprve zabývat n -rozměrným euklidovským vektorovým prostorem V . Značíme $\|u\|$ velikost vektoru u a (u, v) skalární součin dvou vektorů u, v .

Definice. Zobrazení $v: I \rightarrow V$ se nazývá **vektorová funkce** na intervalu I .

1.3. Pojem limity vektorové funkce se zavádí analogicky k případu číselné funkce.

Definice. Vektorová funkce v má v bodě $t_0 \in I$ **limitu** v_0 , jestliže ke každému $\varepsilon > 0$ existuje $\delta > 0$ takové, že pro všechna t splňující $|t - t_0| < \delta$, $t \neq t_0$, platí $\|v(t) - v_0\| < \varepsilon$.

Píšeme $v_0 = \lim_{t \rightarrow t_0} v(t)$.

Je-li $\lim_{t \rightarrow t_0} v(t) = v(t_0)$, pak říkáme, že vektorová funkce je **spojitá** v bodě t_0 .

1.4 Definice. Jestliže existuje

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \frac{v(t) - v(t_0)}{t - t_0} = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{1}{t - t_0} (v(t) - v(t_0)),$$

nazýváme ji **derivace vektorové funkce** $v(t)$ v bodě t_0 .

Tuto derivaci značíme $\frac{dv(t_0)}{dt}$ nebo $v'(t_0)$.

Derivace vyššího řádu se definují obvyklou iterací.

1.5. Necht' e_1, \dots, e_n je nějaká báze ve V . Pro každé $t \in I$ máme

$$v(t) = v_1(t)e_1 + \dots + v_n(t)e_n.$$

Číselné funkce $v_i(t)$, $i = 1, \dots, n$ nazýváme **složky vektorové funkce** $v(t)$.

Následující věta má snadný důkaz, který však patří do analýzy. Proto jej neuvádíme.

Věta. Vektorová funkce je spojitá, právě když všechny její složky jsou spojité. Vektorová funkce $v(t)$ má derivaci v bodě t_0 , právě když ji mají všechny její složky. Pak platí

$$\frac{dv(t_0)}{dt} = \left(\frac{dv_1(t_0)}{dt}, \dots, \frac{dv_n(t_0)}{dt} \right).$$

Podobná tvrzení platí i pro limitu a derivace vyššího řádu.

1.6. Uvedeme jeden pomocný výsledek, který budeme dále potřebovat.

Necht' $v(t)$, $w(t)$ jsou dvě vektorové funkce třídy C^1 na I . Jejich skalární součin $(v(t), w(t))$ je číselná funkce třídy C^1 na I . Také skalární součiny $(\frac{dv}{dt}, w)$ a $(v, \frac{dw}{dt})$ jsou číselné funkce na I .

Věta. Platí

$$\frac{d(v, w)}{dt} = \left(\frac{dv}{dt}, w \right) + \left(v, \frac{dw}{dt} \right).$$

Důkaz. V souřadnicích máme

$$(v(t), w(t)) = v_1(t)w_1(t) + \dots + v_n(t)w_n(t).$$

Při derivování použijeme pravidla pro derivování součtů a součinu. Tedy

$$\frac{d(v, w)}{dt} = \frac{dv_1}{dt}w_1 + v_1\frac{dw_1}{dt} + \dots + \frac{dv_n}{dt}w_n + v_n\frac{dw_n}{dt}.$$

To je souřadný tvar našeho tvrzení. □

1.7. Uvažujme prostor E_n a jeho zaměření V . Zvolme počátek $P \in E_n$. Pak zobrazení $f: I \rightarrow E_n$ určuje vektorovou funkci $\vec{P}f: I \rightarrow V$, $\vec{P}f(t) = \vec{P}f(t)$, která se nazývá **průvodič zobrazení** f .

Definice. Zobrazení $f: I \rightarrow E_n$ nazýváme **pohyb** v prostoru E_n . Říkáme, že f je pohyb třídy C^r , jestliže $\vec{P}f$ je vektorová funkce třídy C^r .

Vedle slova pohyb se někdy ekvivalentně užívá název **dráha**. Termín “pohyb” je názornější, termín “dráha” má více technický charakter.

Vektor $\frac{d(\vec{P}f)}{dt}$ nezávisí na volbě počátku. Opravdu, pro jiný bod $Q \in E_n$ máme $\vec{P}f = \vec{PQ} + \vec{Q}f$, kde \vec{PQ} je konstantní vektor, takže $\frac{d\vec{P}f}{dt} = \frac{d\vec{Q}f}{dt}$.

1.8 Definice. Vektor $\frac{d(\vec{P}f)}{dt} =: \frac{df}{dt}$ nazýváme **vektor rychlosti pohybu** f .

Značíme jej též f' .

V druhém řádu klademe $f'' = (f')'$; zde již derivujeme vektorovou funkci f' , a stejně tak i v každém vyšším řádu.

Je-li $f(t) = (f_1(t), \dots, f_n(t))$ souřadné vyjádření pohybu f , platí

$$\frac{d^k f(t)}{dt^k} = \left(\frac{d^k f_1(t)}{dt^k}, \dots, \frac{d^k f_n(t)}{dt^k} \right).$$

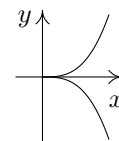
1.9 Definice. Pohyb $f: I \rightarrow E_n$ třídy C^1 nazveme **regulární**, jestliže $\frac{df(t)}{dt} \neq o$ pro každé $t \in I$. Bod o parametru t_0 , v němž $\frac{df(t_0)}{dt} = o$, nazýváme **singulární bod pohybu** f .

Zde o značí nulový vektor prostoru $V = Z(E_n)$.

Uvedeme dva příklady.

(i) V případě konstantního pohybu $f(t) = Q \in E_n$, pro každé $t \in I$ platí $\frac{df(t)}{dt} = o$. Pro každou hodnotu času $t \in I$ máme tedy singulární bod.

(ii) V E_2 uvažujme pohyb $x = t^2, y = t^3, t \in (-\infty, \infty)$. Ten probíhá po tzv. semikubické parabole $y^2 - x^3 = 0$. Máme $f(t) = (t^2, t^3), f'(t) = (2t, 3t^2)$, takže $f'(0) = o$. Singulární bod $f(0)$ je tzv. **bod vratu** neboli **hrot**, viz obrázek.



1.10. Uvažujme jiný otevřený interval J , v němž proměnnou budeme značit τ , a bijektivní zobrazení $\varphi: J \rightarrow I$ (tedy číselnou funkci) třídy C^r takové, že $\frac{d\varphi}{d\tau} \neq 0$ pro všechna $\tau \in J$.

Lemma. Je-li $f: I \rightarrow E_n$ regulární pohyb třídy C^r , pak $f \circ \varphi: J \rightarrow E_n$ je také regulární pohyb třídy C^r .

Důkaz. Platí $\frac{d(f \circ \varphi)}{d\tau} = \frac{df}{dt} \frac{d\varphi}{d\tau}$, kde $\frac{d\varphi}{d\tau}$ je skalár a obě další veličiny jsou vektory. Opravdu, souřadné vyjádření $f \circ \varphi$ je $f_1(\varphi(\tau)), \dots, f_n(\varphi(\tau))$. Při derivování podle τ derivujeme v každé složce složenou funkci se stejnou vnitřní složkou $\varphi(\tau)$, takže $\frac{d(f \circ \varphi)}{d\tau} = \left(\frac{df_1}{dt} \frac{d\varphi}{d\tau}, \dots, \frac{df_n}{dt} \frac{d\varphi}{d\tau} \right) = \frac{df}{dt} \frac{d\varphi}{d\tau}$. Protože každé $\frac{df}{dt}$ je nenulový vektor a každé $\frac{d\varphi}{d\tau}$ je nenulový skalár, je každé $\frac{d(f \circ \varphi)}{d\tau}$ nenulový vektor. \square

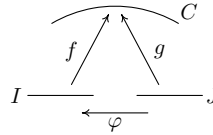
1.11 Definice. Pohyb $f: I \rightarrow E_n$ nazýváme **jednoduchý**, jestliže f je injektivní zobrazení, tedy při $t_1, t_2 \in I, t_1 \neq t_2$ platí $f(t_1) \neq f(t_2)$.

Z geometrického hlediska je f pohyb bez samoprotnutí.

1.12 Definice. Množinu $C \subset E_n$ nazveme **jednoduchá křivka třídy C^r** , jestliže existuje takový jednoduchý regulární pohyb $f: I \rightarrow E_n$ třídy C^r , že platí $C = f(I)$.

Zobrazení $f: I \rightarrow E_n$ nazýváme **parametrické vyjádření jednoduché křivky C** . Zobrazení φ z bodu 10 nazýváme **reparametrizace** křivky C .

1.13. Nechť J je další interval s proměnnou τ a $g: J \rightarrow E_n$ je další parametrické vyjádření jednoduché křivky C třídy C^r . Pravidlo $f(\varphi(\tau)) = g(\tau)$ určuje zobrazení $\varphi: J \rightarrow I, t = \varphi(\tau)$, viz obrázek.



Věta. φ je funkce třídy C^r a platí $\frac{d\varphi}{d\tau} \neq 0$ pro všechna $\tau \in J$.

Důkaz. Při souřadném vyjádření $f(t) = (f_1(t), \dots, f_n(t)), g(\tau) = (g_1(\tau), \dots, g_n(\tau))$ je funkce φ určena vztahy

$$(1) \quad f_i(t) = g_i(\tau), \quad i = 1, \dots, n.$$

Uvažujme libovolný bod $\tau_0 \in J$ a pišme $t_0 = \varphi(\tau_0) \in I$. Protože $\frac{df(t_0)}{dt} \neq 0$, je aspoň jedna ze složek tohoto vektoru nenulová; označme ji k . Vztah $f_k(t) = g_k(\tau)$ pišme ve tvaru

$$(2) \quad f_k(t) - g_k(\tau) = 0.$$

Levá strana je funkce dvou proměnných t a τ , která je třídy C^r na součinu $I \times J$. Platí $\frac{df_k(t_0)}{dt} \neq 0$, takže na (2) můžeme použít větu o implicitní funkci. Ta říká, že v jistém okolí bodu t_0 je t určeno jako funkce třídy C^r proměnné τ . Bod po bodu dostáváme, že $t = \varphi(\tau)$ je funkce třídy C^r . Ta podle geometrické situace splňuje všechny rovnice (1), tedy $g(\tau) = f(\varphi(\tau))$. Derivováním dostáváme rovnost vektorů $\frac{dg}{d\tau} = \frac{df}{dt} \frac{d\varphi}{d\tau}$, kde $\frac{d\varphi}{d\tau}$ je skalár. Kdyby bylo $\frac{d\varphi(t_0)}{d\tau} = 0$ v nějakém bodě, pak $\frac{dg(\tau_0)}{d\tau} = 0$, ale to je v rozporu s předpokladem. \square

Odvodili jsme tedy, že každá dvě parametrická vyjádření jednoduché křivky třídy C^r se liší o reparametrizaci ve smyslu bodů 10 a 12.

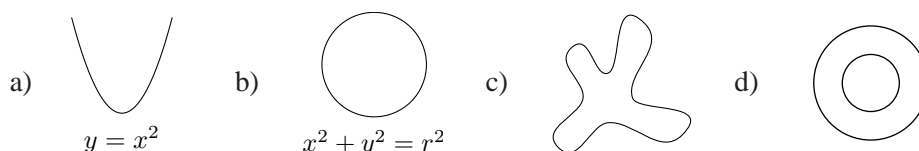
1.14. V následující definici zavádíme globální pojem křivky.

Definice. Podmnožinu $C \subset E_n$ nazveme **křivka třídy C^r** , jestliže pro každý bod $p \in C$ existuje takové jeho okolí U , že $C \cap U$ je jednoduchá křivka třídy C^r .

Parametrizace průniků nazýváme **lokální parametrizace křivky C** .

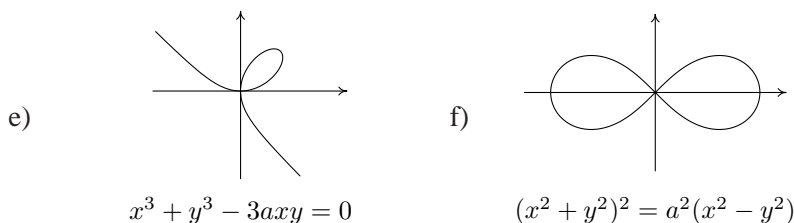
1.15. Úmluva. Dále budeme předpokládat, že třída r uvažované křivky nebo funkce je dostatečně vysoká pro námi prováděné úvahy a zpravidla se o ní nebudeme zmiňovat.

1.16. Uvedeme několik příkladů v rovině E_2 .



a) Parabola je globálně jednoduchá křivka. b) Kružnice je křivka, ale ne jednoduchá. c) Tento “čtyřlístek” je křivka ve smyslu naší (tj. diferenciálně geometrické) definice. d) Dvě soustředné kružnice můžeme chápat jako jednu křivku (souvislost se v definici 14 nepředpokládá). Často bývá totiž užitečné říci, že hranice jimi vytvořeného mezikruží je jedna křivka.

Na druhé straně, celá semikubická parabola z bodu 9, Descartův list, viz e), nebo lemniskata, viz f), nejsou křivkami v našem pojetí.



1.17 Definice. Dvě **parametrizace** $f(t)$ a $g(\tau)$ jednoduché křivky C nazýváme **souhlasné**, je-li $\frac{d\varphi}{d\tau} > 0$, kde φ je funkce z bodu 10.

Dvě souhlasné parametrizace určují tutéž orientaci jednoduché křivky C . Vybrat orientaci C znamená tedy určit na ní “směr pohybu”. To je možné provést dvojnásobem.

1.18 Definice. Necht' $f: I \rightarrow E_n$ je nějaká lokální parametrizace křivky C v E_n . Přímku určenou bodem $f(t_0)$, $t_0 \in I$, a vektorem $f'(t_0)$ nazýváme **tečnou křivku C v bodě $f(t_0)$** .

Tato definice nezávisí na zvolené parametrizaci, protože podle bodu 10 dvě různé parametrizace určují kolineární tečné vektory. Parametrické vyjádření tečny v bodě $f(t_0)$ tedy je

$$f(t_0) + v f'(t_0), \quad v \in \mathbb{R}.$$

1.19 Definice. Odchylkou dvou křivek C a \bar{C} ve společném bodě p rozumíme odchylku jejich tečen v tomto bodě.

1.20 Definice. Řekneme, že dvě křivky C a \bar{C} třídy C^r mají ve společném bodě p **styk řádu** k , $k \leq r$, jestliže existují takové jejich lokální parametrizace $f(t)$, $\bar{f}(t)$ na společném intervalu I , $f(t_0) = \bar{f}(t_0) = p$, že platí

$$(3) \quad \frac{d^i f(t_0)}{dt^i} = \frac{d^i \bar{f}(t_0)}{dt^i} \quad \text{pro všechna } i = 1, \dots, k.$$

Názorně řečeno, v uvažovaných parametrizacích obě křivky v daném bodě “splývají až do řádu k ”.

1.21 Poznámka. Snadno se ověří, že “míti styk k -tého řádu” je relace ekvivalence.

1.22 Věta. Dvě křivky C a \bar{C} mají ve společném bodě p styk prvního řádu, právě když jejich tečny v bodě p splývají.

Důkaz. Mají-li C a \bar{C} styk prvního řádu v bodě p , existují takové jejich parametrizace $f(t)$ a $\bar{f}(t)$, $f(t_0) = \bar{f}(t_0) = p$, že platí $\frac{df(t_0)}{dt} = \frac{d\bar{f}(t_0)}{dt}$. Tedy jejich tečny splývají. Obráceně, uvažujme \bar{C} s libovolnou parametrizací $\bar{f}(\bar{t})$, $f(t_0) = \bar{f}(t_0)$. Jestliže obě tečny splývají, platí $\frac{d\bar{f}(t_0)}{d\bar{t}} = k \frac{df(t_0)}{dt}$, $k \neq 0$. Provedme na \bar{C} reparametrizaci $\bar{t} = t_0 + \frac{1}{k}(t - t_0)$. V nové parametrizaci $\bar{f}(t_0 + \frac{1}{k}(t - t_0))$ křivky \bar{C} platí $\frac{d\bar{f}(t_0)}{d\bar{t}} = \frac{d\bar{f}(t_0)}{d\bar{t}} \cdot \frac{d\bar{t}}{dt} = \frac{d\bar{f}(t_0)}{d\bar{t}} \frac{1}{k}$. To se rovná $\frac{df(t_0)}{dt}$ podle definice k . Tedy C a \bar{C} mají styk prvního řádu. \square

1.23 Důsledek. Tečna křivky je jediná přímka, která s ní má styk prvního řádu.

1.24 Definice. Bod $p \in C$ nazýváme **inflexní bod křivky** C , jestliže tečna v něm má styk 2. řádu s křivkou C .

1.25 Věta. Nechť f je nějaká lokální parametrizace křivky C . Bod $p = f(t_0)$ je inflexní, právě když vektor $\frac{d^2 f(t_0)}{dt^2}$ je kolineární s vektorem $\frac{df(t_0)}{dt}$.

Důkaz. Označme $v = \frac{df(t_0)}{dt}$. Libovolný pohyb po tečně je tvaru $g(t) = p + h(t)v$, kde h je číselná funkce. Máme $\frac{dg(t_0)}{dt} = \frac{dh(t_0)}{dt}v$, $\frac{d^2 g(t_0)}{dt^2} = \frac{d^2 h(t_0)}{dt^2}v$, což jsou

kolineární vektory. Mají-li C a její tečna styk 2. řádu, platí totéž pro $\frac{df(t_0)}{dt}$ a $\frac{d^2f(t_0)}{dt^2}$. Obráceně, necht' $\frac{d^2f(t_0)}{dt^2} = k\frac{df(t_0)}{dt}$. Uvažujme parametrizaci tečny

$$g(t) = p + [(t - t_0) + \frac{k}{2}(t - t_0)^2]v.$$

Pak $\frac{dg(t_0)}{dt} = v = \frac{df(t_0)}{dt}$, $\frac{d^2g(t_0)}{dt^2} = kv = \frac{d^2f(t_0)}{dt^2}$. Tedy křivka C má se svou tečnou styk 2. řádu. \square

1.26 Definice. Parametr s parametrického vyjádření $f: I \rightarrow E_n$ křivky C nazýváme **oblouk**, jestliže $\|\frac{df}{ds}\| = 1$ pro všechna $s \in I$.

Oblouk tedy představuje “rovnoměrný ve smyslu velikosti rychlosti” pohyb po křivce.

Necht' $f(t)$ je nějaká parametrizace křivky C . Hledáme takovou reparametrizaci $s = s(t)$, pro inverzní zobrazení píšeme $t = t(s)$, že s bude oblouk. Podmínka zní

$$1 = \left\| \frac{df}{ds} \right\| = \left\| \frac{df}{dt} \right\| \left| \frac{dt}{ds} \right|.$$

Tedy $\left| \frac{ds}{dt} \right| = \left\| \frac{df}{dt} \right\|$. Přidáme-li ještě podmínku souhlasnosti parametrů s a t , dostáváme

$$\frac{ds}{dt} = \left\| \frac{df}{dt} \right\| = \sqrt{\left(\frac{df_1}{dt}\right)^2 + \dots + \left(\frac{df_n}{dt}\right)^2}.$$

To můžeme přepsat jako

$$(4) \quad ds = \sqrt{(f'_1)^2 + \dots + (f'_n)^2} dt.$$

Oblouk pak dostaneme integrací. Na každé jednoduché křivce je tedy oblouk určen až na aditivní konstantu a orientaci.

Vzorec (4) ukazuje, že námi definovaný oblouk souhlasí s pojmem délka křivky, který se zavádí v integrálním počtu. Fyzikálně to souhlasí se zřejmou skutečností, že pokud se po křivce pohybujeme s jednotkovou rychlostí, pak délka křivky, kterou urazíme za nějaký časový interval, je rovna velikosti tohoto časového intervalu.

1.27 Věta. Je-li křivka parametrizována obloukem $f(s)$, pak bod $f(s_0)$ je inflexní, právě když $\frac{d^2f(s_0)}{ds^2} = o$.

Důkaz. To, že $\frac{df}{ds}$ je jednotkový vektor, vyjádříme ve tvaru skalárního součinu

$$\left(\frac{df}{ds}, \frac{df}{ds} \right) = 1.$$

Derivací podle věty 6 dostáváme $2\left(\frac{df}{ds}, \frac{d^2f}{ds^2}\right) = 0$. To znamená, že vektor $\frac{d^2f(s_0)}{ds^2}$ je kolmý na jednotkový vektor $\frac{df(s_0)}{ds}$. V inflexním bodě musí být tyto vektory také kolineární podle věty 25. Odtud plyne $\frac{d^2f(s_0)}{ds^2} = o$. \square

1.28 Věta. Jednoduchá křivka C , jejíž každý bod je inflexní, je částí přímky.

Důkaz. Při parametrizaci $f(s)$ křivky C obloukem, každý bod je inflexní, právě když $\frac{d^2f}{ds^2} = o$. Integrací dostáváme $\frac{df}{ds} = a$, kde a je konstantní vektor. Další integrace dává $f = as + b$, kde b je další konstantní vektor. To je parametrické vyjádření přímky. \square

2 Rovinné křivky

2.1. V rovině E_2 zafixujeme kartézskou souřadnou soustavu (x, y) . Parametrické vyjádření křivky má tvar $f(t) = (f_1(t), f_2(t))$, $\frac{df}{dt} \neq o$. Zejména graf funkce $y = f(x)$, $x \in (a, b)$ třídy C^r je křivka třídy C^r . Jeho parametrické vyjádření je $g(t) = (t, f(t))$, $t \in (a, b)$, přičemž $\frac{dg}{dt} = (1, \frac{df}{dt}) \neq o$. V tomto případě hovoříme o **explicitním vyjádření rovinné křivky**.

2.2. Připomínáme, že o funkci dvou proměnných $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ definované na otevřené množině $U \subset \mathbb{R}^2$ říkáme, že je třídy C^r , má-li na U spojité parciální derivace až do řádu r včetně.

Věta. Necht' $U \subset \mathbb{R}^2$ je otevřená množina a $F: U \rightarrow \mathbb{R}$ je funkce třídy C^r taková, že množina C o rovnici $F(x, y) = 0$ je neprázdná a platí $\partial F(x_0, y_0) := (\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial x}, \frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y}) \neq o$ pro každé $(x_0, y_0) \in C$. Pak C je křivka třídy C^r .

Důkaz. Necht' $F(x_0, y_0) = 0$ a třeba $\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y} \neq 0$. Pak podle věty o implicitní funkci lze množinu C lokálně vyjádřit ve tvaru $y = f(x)$, kde $f(x)$ je funkce třídy C^r . To je lokální explicitní vyjádření křivky C . Je-li $\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial x} \neq 0$, můžeme, opět podle věty o implicitní funkci, C lokálně vyjádřit ve tvaru $x = g(y)$. \square

Definice. Bod (x_0, y_0) , pro nějž platí $F(x_0, y_0) = 0$, $\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial x} = 0$, $\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y} = 0$ nazýváme **singulární bod** množiny $F(x, y) = 0$.

2.3. Příklady. (i) Uvažujme množinu $x^2 + y^2 = a$, $a \in \mathbb{R}$; tedy $F(x, y) = x^2 + y^2 - a$. Pro $a < 0$ je množina $F(x, y) = 0$ prázdná. Pro $a = 0$ množinu $F(x, y) = 0$ tvoří pouze počátek $(0, 0)$. V něm se anulují obě derivace $\frac{\partial F}{\partial x} = 2x$, $\frac{\partial F}{\partial y} = 2y$. Tento bod, samozřejmě, není křivka. Pro $a > 0$ máme kružnici se středem v počátku a poloměrem \sqrt{a} . Vektor $\partial F = (2x, 2y)$ je ve všech jejích bodech nenulový.

(ii) Uvažujme Descartův list $F(x, y) = x^3 + y^3 - 3axy = 0$. Máme $\partial F = (3x^2 - 3ay, 3y^2 - 3ax)$. Pro $a = 0$ je $(0, 0)$ jediný singulární bod. Pro $a \neq 0$ snadno nalezneme, že rovnice $\partial F = 0$ má dvě dvojice řešení $(0, 0)$ a (a, a) . Bod (a, a) na křivce neleží, takže $(0, 0)$ je jediný singulární bod.

(iii) Pro semikubickou parabolu $F(x, y) = y^2 - x^3 = 0$ máme $\partial F = (-3x^2, 2y)$. Tedy počátek je jediný singulární bod.

2.4 Věta. Tečna ke křivce $F(x, y) = 0$ v bodě (x_0, y_0) má rovnici

$$(1) \quad \frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial x}(x - x_0) + \frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y}(y - y_0) = 0.$$

Důkaz. Necht' $(f_1(t), f_2(t))$ je nějaké parametrické vyjádření této křivky, $(f_1(t_0), f_2(t_0)) = (x_0, y_0)$. Derivováním vztahu $F(f_1(t), f_2(t)) = 0$ a dosazením $t = t_0$ dostáváme

$$\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial x} \frac{df_1(t_0)}{dt} + \frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y} \frac{df_2(t_0)}{dt} = 0.$$

Vektor $\partial F(x_0, y_0)$ je tedy kolmý k tečnému vektoru $\frac{df(t_0)}{dt}$. Rovnice (1) vyjadřuje přímku jdoucí bodem (x_0, y_0) a kolmou na vektor $\partial F(x_0, y_0)$, tedy tečnu. \square

Podmínka $\partial F(x_0, y_0) \neq 0$ při zadání křivky rovnicí tedy zaručuje existenci tečny podobně jako podmínka $\frac{df(t_0)}{dt} \neq 0$ při parametrickém vyjádření křivky. V singulárním bodě nemusí jediná tečna existovat.

Přímku jdoucí bodem křivky a kolmou k tečně nazýváme **normála**. Vektor $\partial F(x_0, y_0)$ je tedy směrový vektor normály.

2.5. Podle 1.20, dvě rovinné křivky C a \bar{C} mají ve společném bodě p styk k -tého řádu, jestliže existují takové jejich lokální parametrizace $(f_1(t), f_2(t))$ a $(\bar{f}_1(t), \bar{f}_2(t))$ na společném intervalu I , že platí

$$(2) \quad \frac{d^i f_1(t_0)}{dt^i} = \frac{d^i \bar{f}_1(t_0)}{dt^i}, \quad \frac{d^i f_2(t_0)}{dt^i} = \frac{d^i \bar{f}_2(t_0)}{dt^i}, \quad i = 1, \dots, k,$$

kde t_0 je parametr společného bodu p . Přímá diskuse toho, zda takováto společná parametrizace existuje nebo neexistuje, je obecně dosti složitá záležitost. Velmi jednoduchou proceduru však můžeme použít v tom případě, kdy \bar{C} je dána rovnicí $F(x, y) = 0$. V tomto případě vytvoříme funkci jedné proměnné

$$(3) \quad \Phi(t) = F(f_1(t), f_2(t)).$$

Věta. Křivky $C \equiv (f_1(t), f_2(t))$ a $\bar{C} \equiv F(x, y) = 0$ mají ve společném bodě $(x_0, y_0) = (f_1(t_0), f_2(t_0))$ styk řádu k , právě když platí

$$(4) \quad \frac{d^i \Phi(t_0)}{dt^i} = 0, \quad i = 1, \dots, k.$$

Důkaz. Necht' $(\bar{f}_1(t), \bar{f}_2(t))$ je lokální parametrizace křivky \bar{C} taková, že je splněna podmínka (2) pro styk. Platí tedy

$$(5) \quad F(\bar{f}_1(t), \bar{f}_2(t)) = 0$$

pro všechna t , takže všechny derivace složené funkce na levé straně jsou nulové. Také funkce Φ je složená, přičemž vnější složkou je tatáž funkce $F(x, y)$ a vnitřní složky jsou $f_1(t), f_2(t)$. Podle předpokladu o styku jsou derivace až do řádu k vnitřních složek v bodě t_0 stejné jako u $\bar{f}_1(t)$ a $\bar{f}_2(t)$, takže platí (4).

Obráceně, necht' platí (4). Předpokládejme $\frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y} \neq 0$. Křivku \bar{C} budeme lokálně parametrizovat ve tvaru $(f_1(t), g(t))$, kde $g(t)$ je určeno rovnicí

$$(6) \quad F(f_1(t), g(t)) = 0.$$

To je možné udělat. Uvažujme totiž funkci

$$G(t, y) = F(f_1(t), y),$$

která je definována na jistém okolí V bodu (t_0, y_0) . Platí

$$\frac{\partial G(t_0, y_0)}{\partial y} = \frac{\partial F(x_0, y_0)}{\partial y} \neq 0,$$

takže můžeme použít větu o implicitní funkci na rovnici $G(t, y) = 0$. Je třeba dokázat

$$(7) \quad \frac{d^i f_2(t_0)}{dt^i} = \frac{d^i g(t_0)}{dt^i}, \quad i = 1, \dots, k.$$

Na $V \times \mathbb{R}$ uvažujme funkci tří proměnných

$$H(t, y, z) = G(t, y) - z.$$

Platí $H(t_0, y_0, 0) = 0$ a $\frac{\partial H(t_0, y_0, 0)}{\partial y} = \frac{\partial G(t_0, y_0)}{\partial y} \neq 0$, takže podle věty o implicitní funkci lokálně lze z rovnice $H = 0$ jednoznačně vypočítat $y = K(t, z)$. Protože $G(t, g(t)) = 0$ a $G(t, f_2(t)) = \Phi(t)$, platí

$$g(t) = K(t, 0) \quad \text{a} \quad f_2(t) = K(t, \Phi(t)).$$

Podobně jako v první části důkazu máme zde stejnou vnější složku $K(t, z)$. Derivace konstantní funkce $t \mapsto 0$ a funkce $\Phi(t)$ až do řádu k v bodě t_0 splývají, protože jsou nulové. Podle pravidla o derivování složené funkce z (4) plyne (7). \square

2.6. Zkoumejme nyní, jak nejlépe lze aproximovat libovolnou rovinnou křivku C v daném bodě p pomocí kružnice.

Definice. Kružnici, která má v bodě $p \in C$ styk 2. řádu s křivkou C , nazýváme **oskulační kružnice** v bodě p .

2.7 Věta. V neinflexním bodě existuje právě jedna oskulační kružnice.

Důkaz. Označme (a, b) střed a r poloměr kružnice. Její rovnice tedy je

$$(8) \quad (x - a)^2 + (y - b)^2 - r^2 = 0.$$

Užitím věty 5 nalezneme podmínku, aby (8) měla s křivkou danou parametricky $(f_1(t), f_2(t))$ v bodě t_0 styk 2. řádu. Máme

$$\begin{aligned} \Phi(t) &= (f_1(t) - a)^2 + (f_2(t) - b)^2 - r^2, \\ \Phi'(t) &= 2(f_1 - a)f_1' + 2(f_2 - b)f_2', \\ \Phi''(t) &= 2(f_1')^2 + 2(f_1 - a)f_1'' + 2(f_2')^2 + 2(f_2 - b)f_2''. \end{aligned}$$

Souřadnice a, b jsou řešením rovnic $\Phi' = 0, \Phi'' = 0$, které po úpravě mají tvar

$$(9) \quad \begin{aligned} af_1' + bf_2' &= f_1f_1' + f_2f_2', \\ af_1'' + bf_2'' &= f_1f_1'' + f_2f_2'' + f_1'^2 + f_2'^2. \end{aligned}$$

V neinflexním bodě jsou vektory (f_1', f_2') a (f_1'', f_2'') lineárně nezávislé, takže determinant soustavy (9) je nenulový a tyto rovnice určují jedinou dvojici (a, b) . Poloměr r pak spočteme z rovnice $\Phi = 0$. \square

2.8 Věta. Pro poloměr r oskulační kružnice platí

$$(10) \quad r^2 = \frac{(f_1'^2 + f_2'^2)^3}{(f_1'f_2'' - f_2'f_1'')^2}$$

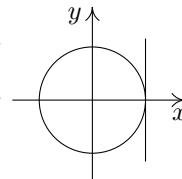
Důkaz. Výpočtem (vhodné je užít Cramerovo pravidlo) z (9) dostáváme

$$a = f_1 - \frac{f_2'(f_1'^2 + f_2'^2)}{\begin{vmatrix} f_1' & f_2' \\ f_1'' & f_2'' \end{vmatrix}}, \quad b = f_2 + \frac{f_1'(f_1'^2 + f_2'^2)}{\begin{vmatrix} f_1' & f_2' \\ f_1'' & f_2'' \end{vmatrix}}.$$

Formule $r^2 = (f_1 - a)^2 + (f_2 - b)^2$ pak dává (10). \square

2.9. V inflexním bodě oskulační kružnice neexistuje. V inflexním bodě má tečna styk 2. řádu s danou křivkou, takže podle 1.21 by musela mít styk 2. řádu také s oskulační kružnicí. Jednoduchý výpočet však ukazuje, že kružnice má se svou tečnou styk jen 1. řádu.

Opravdu, souřadnou soustavu můžeme zvolit tak, že kružnice má parametrické vyjádření $x = r \cos t, y = r \sin t$. Její tečna v bodě $t = 0$ má rovnici $x - r = 0$. Máme tedy $\Phi(t) = r \cos t - r$. Platí $\Phi(0) = 0, \Phi'(0) = -r \sin 0 = 0$, ale $\Phi''(0) = r \cos 0 \neq 0$.



2.10 Definice. Necht' r je poloměr oskulační kružnice v neinflexním bodě $p \in C$. Číslo $\varkappa = \frac{1}{r}$ nazýváme **křivost křivky** C v bodě p . V inflexním bodě definujeme křivost $\varkappa = 0$.

Název vychází z toho, že čím má kružnice menší poloměr, tím je "křivější".

Střed oskulační kružnice se také nazývá **střed křivosti** křivky C v uvažovaném bodě.

2.11 Definice. Neinflexní bod $p \in C$, v němž oskulační kružnice má s C styk 3. řádu, nazýváme **vrchol křivky**.

V bodě 16 ukážeme, že u elipsy jsou vrcholy v tomto obecném pojetí právě její klasické vrcholy.

Oskulační kružnice ve vrcholu křivky se též nazývá **hyperoskulační**.

2.12. Uvažujme dále jako parametr oblouk s . Podle 1.26 a důkazu věty 1.27 je vektor $e_1 = \frac{df}{ds}$ jednotkový a vektor $\frac{de_1}{ds} = \frac{d^2f}{ds^2}$ je na něj kolmý. Přitom charakteristikou inflexního bodu $f(s_0)$ je $\frac{de_1(s_0)}{ds} = 0$.

V neinflexním bodě $f(s_0)$ označíme jako $e_2(s_0)$ jednotkový vektor souhlasně rovnoběžný s $\frac{de_1(s_0)}{ds}$. Tedy $e_1(s_0)$ a $e_2(s_0)$ je dvojice ortonormálních vektorů.

Věta. Platí $\|\frac{de_1(s_0)}{ds}\| = \varkappa(s_0)$ a střed oskulační kružnice leží na polopřímce určené bodem $f(s_0)$ a vektorem $e_2(s_0)$.

Důkaz. To sice lze odvodit z výrazů pro střed oskulační kružnice z bodu 8, ale pro další úvahy bude užitečné provést celý výpočet s určitým zjednodušením ještě jednou. Protože oskulační kružnice se dotýká tečny, její střed leží na normále, takže je tvaru $f(s_0) + re_2(s_0)$, kde $r \in \mathbb{R}$ je nějaké číslo. Rovnici kružnice o tomto středu a poloměru r napíšeme ve tvaru skalárního součinu

$$(z - f(s_0) - re_2(s_0), z - f(s_0) - re_2(s_0)) - r^2 = 0,$$

kde $z = (x, y)$ je libovolný bod roviny. Pro výpočet styku tedy uijeme funkci

$$\Phi(s) = (f(s) - f(s_0) - re_2(s_0), f(s) - f(s_0) - re_2(s_0)) - r^2.$$

Derivací dostáváme, při použití 1.6,

$$\frac{1}{2} \frac{d\Phi}{ds} = (e_1(s), f(s) - f(s_0) - re_2(s_0)).$$

Podmínky $\Phi(s_0) = 0$ a $\frac{d\Phi(s_0)}{ds} = 0$ jsou splněny; geometricky je to důsledek toho, že střed volíme na normále. Dalším derivováním dostáváme

$$(11) \quad \frac{1}{2} \frac{d^2\Phi}{ds^2} = \left(\frac{de_1(s)}{ds}, f(s) - f(s_0) - re_2(s_0) \right) + (e_1(s), e_1(s)).$$

Anulování v bodě s_0 dává

$$(12) \quad r \left(\frac{de_1(s_0)}{ds}, e_2(s_0) \right) = 1.$$

Protože vektor $\frac{de_1(s_0)}{ds}$ je souhlasně rovnoběžný s vektorem $e_2(s_0)$, skalární součin ve (12) je roven velikosti tohoto vektoru. Naše tvrzení je pak přímým důsledkem definice 10. \square

2.13 Důsledek. Platí $\frac{de_1(s)}{ds} = \varkappa(s)e_2(s)$.

Důkaz. V neinflexním bodě to plyne z věty 12, v inflexním bodě z 1.27. \square

2.14 Věta. Platí $\frac{de_2(s)}{ds} = -\varkappa(s)e_1(s)$.

Důkaz. Protože e_2 je jednotkový vektor, máme $(e_2, e_2) = 1$. Derivováním dostaneme $(e_2, \frac{de_2}{ds}) = 0$. Tedy vektor $\frac{de_2}{ds}$ je kolmý k e_2 , takže $\frac{de_2}{ds} = ce_1$. Protože vektory e_1 a e_2 jsou kolmé, platí $(e_1, e_2) = 0$. Derivováním dostáváme

$$0 = \left(\frac{de_1}{ds}, e_2 \right) + \left(e_1, \frac{de_2}{ds} \right) = \varkappa + c.$$

\square

2.15 Věta. Bod $f(s_0)$ je vrcholem křivky, právě když platí $\frac{d\kappa(s_0)}{ds} = 0$.

Důkaz. Pokračujme ve výpočtu z věty 12 s užitím důsledku 13. Máme tedy

$$\frac{1}{2} \frac{d^2\Phi}{ds^2} = \varkappa(s)(e_2(s), f(s) - f(s_0) - re_2(s_0)) + 1.$$

Dalším derivováním dostáváme podmínku styku 3. řádu

$$0 = \frac{1}{2} \frac{d^3\Phi(s_0)}{ds^3} = \frac{d\kappa(s_0)}{ds} \cdot (-r) + \varkappa(s_0) [(-\varkappa(s_0)e_1(s_0), -re_2(s_0))].$$

Z kolmosti vektorů $e_1(s_0)$, $e_2(s_0)$ a $r \neq 0$ plyne naše tvrzení. \square

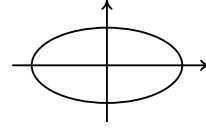
2.16 Důsledek. V libovolné parametrizaci $f(t)$ křivky C platí, že neinflexní bod $f(t_0)$ je vrcholem, právě když $\frac{d\kappa(t_0)}{dt} = 0$.

Důkaz. Přejít od t k s se děje reparametrizací $t = \varphi(s)$, $t_0 = \varphi(s_0)$. Podle pravidla pro derivování složené funkce máme

$$\frac{d\kappa(\varphi(s_0))}{ds} = \frac{d\kappa(t_0)}{dt} \frac{d\varphi(s_0)}{ds}.$$

Protože jde o reparametrizaci, je $\frac{d\varphi(s_0)}{ds} \neq 0$. \square

Odtud zejména plyne, že vrcholy elipsy ve smyslu diferenciální geometrie jsou její klasické vrcholy, protože křivost v nich zřejmě dosahuje maxima resp. minima.



2.17 Věta. Jednoduchá křivka, jejíž každý bod je vrcholem, je částí kružnice.

Důkaz. Pro střed oskulační kružnice máme $c(s) = f(s) + \frac{1}{\varkappa}e_2(s)$. Je-li každý bod vrcholem, \varkappa je konstantní a derivováním dostáváme, s užitím bodu 13,

$$\frac{dc(s)}{ds} = e_1(s) - \frac{1}{\varkappa} \varkappa e_1(s) = 0.$$

Je to tedy pevný bod a rovněž poloměr $\frac{1}{\varkappa}$ je konstantní. Všechny oskulační kružnice tedy splývají a křivka na této kružnici leží. \square

2.18 Definice. Vzorce

$$(13) \quad \frac{df}{ds} = e_1, \quad \frac{de_1}{ds} = \varkappa e_2, \quad \frac{de_2}{ds} = -\varkappa e_1$$

nazýváme **Frenetovy rovnice** rovinné křivky C bez inflexních bodů. “Pohyblivý” repér $(f(s), e_1(s), e_2(s))$ nazýváme **Frenetův repér** křivky C .

2.19. Nyní ukážeme, jak lze vzorců (13) využít k charakterizování shodnosti roviných křivek.

Definice. Křivky $C, \bar{C} \subset E_2$ nazýváme **shodné**, jestliže existuje takové shodné zobrazení $\varphi: E_2 \rightarrow E_2$, že platí $\varphi(C) = \bar{C}$.

2.20 Věta. Necht' C a \bar{C} jsou křivky bez inflexních bodů, $f: I \rightarrow E_2, \bar{f}: I \rightarrow E_2$ jsou jejich parametrizace obloukem na společném intervalu I a $\varkappa(s), \bar{\varkappa}(s)$ jsou jejich křivosti. Pak křivky C a \bar{C} jsou shodné, právě když $\varkappa = \bar{\varkappa}$ je tatáž funkce na I .

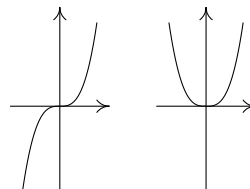
Důkaz. Z jedné strany je to jasné: shodné zobrazení převádí oblouk na oblouk a zachovává styk, takže poloměry oskulačních kružnic v odpovídajících bodech musí být stejné. Obráceně, uvažujme C resp. \bar{C} s Frenetovým repérem $(f(s), e_1(s), e_2(s))$ resp. $(\bar{f}(s), \bar{e}_1(s), \bar{e}_2(s))$. Vedle (13) platí také

$$(14) \quad \frac{d\bar{f}}{ds} = \bar{e}_1, \quad \frac{d\bar{e}_1}{ds} = \varkappa \bar{e}_2, \quad \frac{d\bar{e}_2}{ds} = -\varkappa \bar{e}_1$$

s týmž \varkappa . Tedy (13) a (14) je tatáž soustava diferenciálních rovnic pro šestici číselných funkcí, které jsou složkami f, e_1 a e_2 . Pro $s_0 \in I$ je $f(s_0), e_1(s_0), e_2(s_0)$ stejně jako $\bar{f}(s_0), \bar{e}_1(s_0), \bar{e}_2(s_0)$ bod a dvojice ortonormálních vektorů.

Existuje tedy jediná shodnost $\varphi: E_2 \rightarrow E_2$, která převádí $f(s_0)$ do $\bar{f}(s_0)$, $e_1(s_0)$ do $\bar{e}_1(s_0)$ a $e_2(s_0)$ do $\bar{e}_2(s_0)$. Pak parametrizace $\bar{f}: I \rightarrow E_2$ křivky \bar{C} spolu s vektorovými funkcemi $\bar{e}_1(s)$ a $\bar{e}_2(s)$ a parametrizace $\varphi \circ f: I \rightarrow E_2$ křivky $\varphi(C)$ spolu s vektorovými funkcemi $\varphi \circ e_1$ a $\varphi \circ e_2$ splňují tutéž soustavu diferenciálních rovnic se stejnými počátečními podmínkami. Podle věty o jednoznačnosti řešení soustavy diferenciálních rovnic platí $\bar{f} = \varphi \circ f$, $\bar{e}_1 = \varphi \circ e_1$, $\bar{e}_2 = \varphi \circ e_2$. Z prvního vztahu $\bar{f} = \varphi \circ f$ plyne $\bar{C} = \varphi(C)$. \square

2.21 Příklad. Podmínka, že křivky C i \bar{C} jsou bez inflexních bodů, je podstatná. Uvažujme křivky zadané explicitně $y = x^3$ a $y = |x|^3$, $x \in (-\infty, \infty)$. Obě jsou třídy C^2 a mají stejnou křivost jako funkci oblouku, ale shodné nejsou.



2.22. Následující tvrzení se stručně vyjadřuje slovy, že křivost rovinné křivky můžeme zadat libovolně.

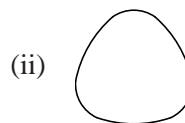
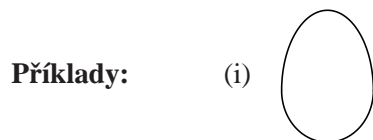
Věta. Necht' $\varkappa: I \rightarrow \mathbb{R}$ je kladná funkce. Pak lokálně existuje taková křivka C parametrizovaná obloukem na I , že \varkappa je její křivost.

Idea důkazu: Řešíme soustavu diferenciálních rovnic (13). \square

Poznámka. Globálně tato křivka nemusí být jednoduchá. Například, je-li $\varkappa = \frac{1}{r}$ konstanta, řešením příslušné soustavy diferenciálních rovnic je kružnice $x = r \cos \frac{s}{r}$, $y = r \sin \frac{s}{r}$, kterou pro $s \in (-\infty, \infty)$ obíháme stále dokola.

2.23. Závěrem uvedeme jeden globální výsledek o rovinných křivkách. Připomínáme, že podmnožinu v E_2 nazýváme omezenou, jestliže celá leží uvnitř nějakého kruhu.

Definice. Rovinná křivka C třídy C^r se nazývá **ovál** třídy C^r , je-li hranicí omezené konvexní množiny v E_2 .



2.24. Věta (o čtyřech vrcholech). Každý ovál C třídy C^3 bez inflexních bodů má alespoň čtyři vrcholy.

Důkaz. Uvažujme C parametrizováno obloukem $f(s) = (f_1(s), f_2(s))$ na intervalu $s \in [0, a]$, přičemž pro $s = a$ dochází k opětovnému spojení $f(0) = f(a)$

uvažovaného oválu. Tedy křivost \varkappa je fakticky definována na uzavřeném intervalu, takže dosahuje svého maxima a minima. To dává dva vrcholy oválu C . Můžeme předpokládat, že pro $s = 0$ má \varkappa minimum a v nějakém bodě o parametru $b \in (0, a)$ má \varkappa maximum. Zvolme $f(0)$ za počátek, bod $f(b)$ na ose x a orientaci osy y tak, že platí $f_2(s) > 0$ pro $s \in (0, b)$ (platí-li to pro nějaký bod, platí to pro všechny podle konvexity). Pak $f_2(s) < 0$ pro $s \in (b, a)$ rovněž podle konvexity.

Případ $\varkappa(0) = \varkappa(b)$, tedy \varkappa je konstantní, odpovídá podle věty 17 kružnici, kterou můžeme z dalších úvah vyloučit.

Předpokládejme nyní, že $f(0)$ a $f(b)$ jsou jediné dva vrcholy. Pak $\frac{d\varkappa}{ds} > 0$ na $(0, b)$ a $\frac{d\varkappa}{ds} < 0$ na (b, a) . Integrace per partes daná

$$0 < \int_0^a \frac{d\varkappa}{ds} f_2 ds = [\varkappa f_2]_0^a - \int_0^a \varkappa \frac{df_2}{ds} ds.$$

Ale $[\varkappa f_2]_0^a = 0$, protože $f(0) = f(a)$ a $\varkappa(0) = \varkappa(a)$.

Rozepišme vztah $\frac{de_1}{ds} = \varkappa e_2$. Máme $e_1 = \left(\frac{df_1}{ds}, \frac{df_2}{ds}\right)$. Protože e_2 je jednotkový vektor kolmý k e_1 , platí $e_2 = \pm\left(\frac{df_2}{ds}, -\frac{df_1}{ds}\right)$, takže $\frac{d^2 f_1}{ds^2} = \pm \varkappa \frac{df_2}{ds}$. Tedy

$$0 < - \int_0^a \varkappa \frac{df_2}{ds} ds = \pm \int_0^a \frac{d^2 f_1}{ds^2} ds = \pm \left[\frac{df_1}{ds}\right]_0^a = 0,$$

neboť $\frac{df_1(0)}{ds} = \frac{df_1(a)}{ds}$ podle periodicity parametrického vyjádření oválu. A to je spor.

Fakticky jsme ukázali, že existuje ještě další bod, v němž $\frac{d\varkappa}{ds}$ mění znaménko, takže \varkappa v něm má buď maximum nebo minimum. Ale maxima a minima se vyskytují ve dvojicích. Odtud plyne existence čtvrtého vrcholu. \square

3 Obálka soustavy rovinných křivek

3.1. Uvažujme jednoparametrickou soustavu rovinných křivek určených rovnicí

$$(1) \quad F(x, y, t) = 0,$$

$t \in I$, kde $F(x, y, t)$ je funkce třídy C^1 definovaná na otevřené množině $U \subset \mathbb{R}^3$. Křivku o rovnici $F(x, y, t_0) = 0$ značíme C_{t_0} , $t_0 \in I$, takže o (1) hovoříme také jako o soustavě křivek (C_t) .

3.2. Společné body křivek C_t a C_s , $t \neq s$ jsou určeny dvojicí rovnic

$$F(x, y, t) = 0, \quad F(x, y, s) = 0.$$

Tato soustava rovnic je zřejmě ekvivalentní soustavě

$$F(x, y, t) = 0, \quad \frac{F(x, y, s) - F(x, y, t)}{s - t} = 0.$$

Uvažujeme-li pevné t , pak v limitě pro $s \rightarrow t$ dostáváme rovnice

$$(2) \quad F(x, y, t) = 0, \quad \frac{\partial F(x, y, t)}{\partial t} = 0.$$

Definice. Body určené rovnicemi (2) nazýváme **charakteristické body na křivce** C_t . Množinu těchto bodů pro všechna $t \in I$ nazýváme **charakteristická množina soustavy** (C_t) .

Z početního hlediska máme dvě základní možnosti vyjádření charakteristické množiny. Když z (2) vyloučíme parametr t , dostáváme vyjádření charakteristické množiny rovnicí tvaru $G(x, y) = 0$. Jestliže z (2) spočteme x a y jako funkce t , dostáváme parametrické vyjádření charakteristické množiny.

3.3. Řekneme, že **dvě křivky se ve společném bodě dotýkají**, jestliže v něm mají styk 1. řádu, tedy společnou tečnu.

Definice. Křivku D s parametrickým vyjádřením $f(t)$, $t \in (a, b) \subset I$ nazýváme **obálka** soustavy (C_t) , jestliže D se v bodě $f(t_0)$ dotýká křivky C_{t_0} pro každé $t_0 \in (a, b)$.

3.4 Věta. Každá obálka soustavy (C_t) je podmnožinou její charakteristické množiny.

Důkaz. Podmínka, aby bod obálky $f(t) = (f_1(t), f_2(t))$ ležel na křivce C_t , zní

$$(3) \quad F(f_1(t), f_2(t), t) = 0.$$

Podmínka splývání tečny k D a tečny k C_t v bodě $f(t)$ má tvar

$$(4) \quad \frac{\partial F(f_1(t), f_2(t), t)}{\partial x} \frac{df_1(t)}{dt} + \frac{\partial F(f_1(t), f_2(t), t)}{\partial y} \frac{df_2(t)}{dt} = 0.$$

Derivováním (3) dostáváme

$$(5) \quad \frac{\partial F(f_1(t), f_2(t), t)}{\partial x} \frac{df_1(t)}{dt} + \frac{\partial F(f_1(t), f_2(t), t)}{\partial y} \frac{df_2(t)}{dt} + \frac{\partial F(f_1(t), f_2(t), t)}{\partial t} = 0.$$

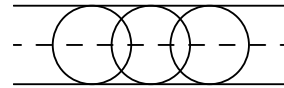
Odečtením (4) od (5) obdržíme

$$(6) \quad \frac{\partial F(f_1(t), f_2(t), t)}{\partial t} = 0.$$

Tedy každá obálka je částí charakteristické množiny. \square

3.5. Probereme velmi jednoduchý příklad soustavy kružnic se středy na ose x a konstantním poloměrem r .

Tedy $F(x, y, t) = (x - t)^2 + y^2 - r^2 = 0$. Pak $\frac{\partial F}{\partial t} = -2(x - t) = 0$. Dosazení $x = t$ do první rovnice dává $y = \pm r$. Samozřejmě, obě tyto přímky jsou obálkou.

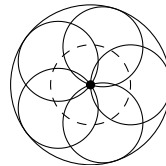
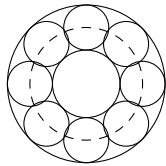


3.6. Obráceně platí

Věta. Je-li křivka $f(t)$ řešením soustavy (2), pak je to obálka soustavy (C_t) .

Důkaz. Křivka $f(t)$ splňuje (3), takže $f(t) \in C_t$. Derivováním dostáváme (5). Dále platí (6) a odečtením (6) od (5) dostáváme (4). Tedy $f(t)$ se dotýká křivky C_t . \square

3.7. Máme-li dvojici funkcí $x = f_1(t)$, $y = f_2(t)$, která je řešením rovnic (2), pak k tomu, aby šlo o obálku soustavy (C_t) , je ještě nutné splnění podmínky, že $f(t) = (f_1(t), f_2(t))$ je křivka. Zejména musí platit $\frac{df}{dt} \neq 0$. Na obrázku máme jednak soustavu kružnic se středy na kružnici o poloměru r a konstantním poloměrem $\rho < r$, kde vnější a vnitřní obálka jsou kružnice, jednak případ $\rho = r$, kdy vnitřní obálka “degeneruje” v bod.



3.8. Normály libovolné rovinné křivky C tvoří jednoparametrickou soustavu křivek.

Definice. Charakteristickou množinu soustavy normál křivky C nazýváme **evoluta křivky C** .

Věta. Evoluta křivky C bez inflexních bodů splývá s množinou středů jejích oskulačních kružnic.

Důkaz. Označme $z = (x, y)$ libovolný bod v rovině. Křivku C parametrizujme obloukem a uvažujme její Frenetův repér $e_1(s), e_2(s)$ v bodě $f(s)$. Rovnice normály v bodě $f(s)$ tedy je

$$(7) \quad F(x, y, s) = (e_1(s), z - f(s)) = 0.$$

Užitím Frenetových vzorců dostáváme podmínku

$$(8) \quad \frac{\partial F}{\partial s} = (\varkappa(s)e_2(s), z - f(s)) - (e_1(s), e_1(s)) = 0.$$

Charakteristická množina je řešením rovnic (7) a (8), které budeme hledat geometrickým postupem. Z (7) geometricky plyne

$$z = f(s) + c(s)e_2(s).$$

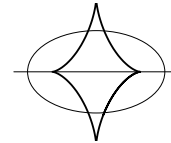
Dosazením do (8) dostáváme $\varkappa(s)c(s) - 1 = 0$, tedy $c(s) = \frac{1}{\varkappa(s)}$. To je střed oskulační kružnice. \square

3.9. V předchozím výpočtu jsme našli parametrické vyjádření evoluty

$$z(s) = f(s) + \frac{1}{\varkappa(s)}e_2(s).$$

Tedy $\frac{dz}{ds} = e_1(s) - \frac{\varkappa'(s)}{\varkappa(s)^2}e_2(s) - e_1(s)$. Pokud $\varkappa'(s) \neq 0$, tento vektor je nenulový. To znamená, že v okolí bodu, který není vrcholem, je evoluta křivkou.

Na obrázku máme nakreslenou evolutu elipsy. Její body vratu odpovídají vrcholům elipsy.



4 Prostorové křivky a plochy

Křivku v prostoru lze vedle parametrického vyjádření zadat i jako průsečnici dvou ploch. Kromě toho, ke studiu prostorových křivek budeme užívat také jejich styk s některými pomocnými plochami. Podáme proto nyní obecnou definici plochy v E_3 .

4.1. K tomu potřebujeme pojem vektorové funkce dvou proměnných. Pro jednodušnost zápisu budeme od počátku uvažovat trojrozměrný euklidovský vektorový prostor V .

Souřadnice bodu $u \in \mathbb{R}^2$ budeme značit (u_1, u_2) . Nechť $D \subset \mathbb{R}^2$ je otevřená množina. Zobrazení $w: D \rightarrow V$ nazýváme **vektorová funkce dvou proměnných**. Je-li e_1, e_2, e_3 nějaká báze ve V , máme $w(u) = w(u_1, u_2) = w_1(u_1, u_2)e_1 + w_2(u_1, u_2)e_2 + w_3(u_1, u_2)e_3$. Číselné funkce w_1, w_2, w_3 nazýváme **složky vektorové funkce** w , píšeme

$$(1) \quad w(u_1, u_2) = (w_1(u_1, u_2), w_2(u_1, u_2), w_3(u_1, u_2)).$$

Limita a spojitost vektorové funkce w se definují podobně jako v 1.3. Řekneme, že w má v bodě $u_0 = (u_1^0, u_2^0)$ limitu $v \in V$, jestliže ke každému $\varepsilon > 0$ existuje $\delta > 0$ takové, že z $|u_1 - u_1^0| < \delta, |u_2 - u_2^0| < \delta, (u_1, u_2) \neq (u_1^0, u_2^0)$ plyne $\|w(u_1, u_2) - v\| < \varepsilon$. Píšeme $\lim_{u \rightarrow u_0} w(u) = v$. Spojitost w v bodě u_0 znamená $\lim_{u \rightarrow u_0} w(u) = w(u_0)$.

4.2. Parciální derivace vektorové funkce w definujeme předpisem

$$\frac{\partial w(u_0)}{\partial u_1} = \lim_{u_1 \rightarrow u_1^0} \frac{w(u_1, u_2^0) - w(u_1^0, u_2^0)}{u_1 - u_1^0}$$
$$\frac{\partial w(u_0)}{\partial u_2} = \lim_{u_2 \rightarrow u_2^0} \frac{w(u_1^0, u_2) - w(u_1^0, u_2^0)}{u_2 - u_2^0}$$

Parciální derivace vyššího řádu $\frac{\partial^k w}{\partial u_1^i \partial u_2^j}, i + j = k$, se definují obvyklou iterací.

Stejně jako v 1.5 platí, že vektorová funkce je spojitá, právě když jsou spojitě všechny její složky. Analogická tvrzení platí i pro limitu a parciální derivace. Zejména při vyjádření (1) máme

$$\partial_1 w := \frac{\partial w}{\partial u_1} = \left(\frac{\partial w_1}{\partial u_1}, \frac{\partial w_2}{\partial u_1}, \frac{\partial w_3}{\partial u_1} \right), \quad \partial_2 w := \frac{\partial w}{\partial u_2} = \left(\frac{\partial w_1}{\partial u_2}, \frac{\partial w_2}{\partial u_2}, \frac{\partial w_3}{\partial u_2} \right)$$

a podobně pro parciální derivace vyššího řádu.

Říkáme, že funkce $w: D \rightarrow V$ je **třídy** C^r , má-li v D spojitě parciální derivace až do řádu r včetně.

4.3. Vezměme jako V zaměření prostoru E_3 . Zvolme pomocný počátek $P \in E_3$. Pak zobrazení $f: D \rightarrow E_3$ určuje **průvodič**, kterým je vektorová funkce $\overrightarrow{Pf}: D \rightarrow V$, $\overrightarrow{Pf}(u) = \overrightarrow{Pf}(u)$. Definujeme

$$(2) \quad \partial_1 f = \frac{\partial f}{\partial u_1} = \frac{\partial(\overrightarrow{Pf})}{\partial u_1}, \quad \partial_2 f = \frac{\partial f}{\partial u_2} = \frac{\partial(\overrightarrow{Pf})}{\partial u_2}.$$

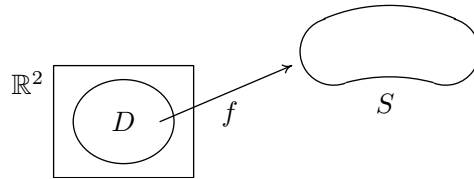
Podobně jako v 1.7 to nezávisí na volbě počátku P .

(2) jsou vektorové funkce dvou proměnných. Iterací zavádíme

$$(3) \quad \partial_{11} f = \frac{\partial^2 f}{\partial u_1 \partial u_1}, \quad \partial_{12} f = \frac{\partial^2 f}{\partial u_1 \partial u_2}, \quad \partial_{22} f = \frac{\partial^2 f}{\partial u_2 \partial u_2}$$

a podobně ve vyšším řádu.

4.4 Definice. Množinu $S \subset E_3$ nazýváme **jednoduchá plocha třídy C^r** , jestliže existuje otevřená množina $D \subset \mathbb{R}^2$ a injektivní zobrazení $f: D \rightarrow E_3$ třídy C^r takové, že vektory $\partial_1 f$ a $\partial_2 f$ jsou lineárně nezávislé v každém bodě množiny D , a platí $S = f(D)$.



Říkáme, že f je **parametrické vyjádření plochy** S a D je **oblast parametrů**.

Podmínku, že vektory $\partial_1 f$ a $\partial_2 f$ jsou lineárně nezávislé, zapisujeme ve tvaru $\partial_1 f \times \partial_2 f \neq o$, kde \times značí vektorový součin. Význam této podmínky si vyjasníme na parametrickém vyjádření roviny v E_3 . Vezměme $D = \mathbb{R}^2$ a pišme

$$f = P + u_1 a + u_2 b, \quad P \in E_3, \quad a, b \in V, \quad u_1, u_2 \in \mathbb{R}.$$

V souřadnicích (x, y, z) na E_3 máme

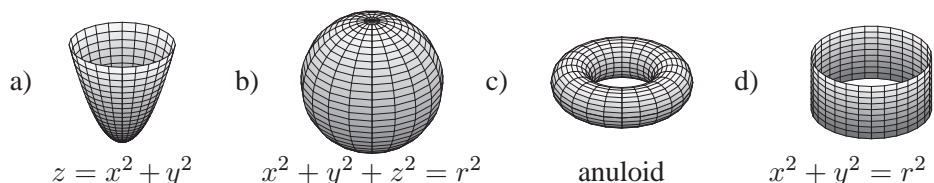
$$x = p_1 + u_1 a_1 + u_2 b_1, \quad y = p_2 + u_1 a_2 + u_2 b_2, \quad z = p_3 + u_1 a_3 + u_2 b_3.$$

Pak $\partial_1 f = a$ a $\partial_2 f = b$. Z analytické geometrie víme, že f určuje rovinu, právě když vektory a, b jsou lineárně nezávislé. Při lineární závislosti dostáváme jen přímku, v případě $a = b = o$ dokonce jen bod P .

4.5. Máme-li funkci dvou proměnných $z = f(x, y)$ třídy C^r na $D \subset \mathbb{R}^2$, pak její graf $\bar{f}(x, y) = (x, y, f(x, y))$, $\bar{f}: D \rightarrow \mathbb{R}^3$ je jednoduchá plocha třídy C^r . Máme totiž $\partial_1 \bar{f} = (1, 0, \frac{\partial f}{\partial x})$, $\partial_2 \bar{f} = (0, 1, \frac{\partial f}{\partial y})$ a tyto dva vektory jsou všude lineárně nezávislé. V tomto případě hovoříme o **explicitním zadání plochy**.

4.6 Definice. Podmnožinu $S \subset E_3$ nazýváme **plocha třídy C^r** , jestliže pro každé $p \in S$ existuje takové jeho okolí U , že $U \cap S$ je jednoduchá plocha třídy C^r .

Příklady.



a) Rotační paraboloid je globálně jednoduchá plocha. b) Sféra je plocha, ale ne jednoduchá. c) Anuloid je plocha, která vzniká rotací kružnice podle osy, která leží ve stejné rovině a má s ní prázdný průnik. Fyzickým modelem je pneumatika. d) Také rotační válcová plocha je zajímavým globálním příkladem plochy.

4.7. Úmluva. Dále budeme předpokládat, že třída r uvažované plochy nebo funkce je dostatečně vysoká pro námi prováděné úvahy a zpravidla se o ní nebudeme zmiňovat.

4.8. Křivku na ploše zadáváme zpravidla v oblasti D parametrů $u = u(t)$, tj. $u_1 = u_1(t)$, $u_2 = u_2(t)$, $t \in I$. Na ploše $S = f(D)$ pak máme křivku $f(u(t)) = f(u_1(t), u_2(t))$.

Věta. Tečny všech křivek na ploše S v jejím bodě p vyplní rovinu, kterou nazýváme **tečná rovina plochy S** v bodě p .

Důkaz. Necht' $p = f(u_0)$. Vektor rychlosti pohybu $f(u(t))$, $u(t_0) = u_0$ stanovíme podle pravidla pro derivování složené funkce

$$(4) \quad \frac{df(u_1(t_0), u_2(t_0))}{dt} = \frac{\partial f(u_0)}{\partial u_1} \frac{du_1(t_0)}{dt} + \frac{\partial f(u_0)}{\partial u_2} \frac{du_2(t_0)}{dt}.$$

Je to tedy lineární kombinace vektorů $\partial_1 f(u_0)$ a $\partial_2 f(u_0)$. Obráceně, pro libovolný vektor $a = a_1 \partial_1 f(u_0) + a_2 \partial_2 f(u_0)$ stačí vzít pohyb $u(t) = (u_1(t), u_2(t))$ takový, že $\frac{du_1(t_0)}{dt} = a_1$, $\frac{du_2(t_0)}{dt} = a_2$. Uvažované tečny tedy vyplní celou rovinu určenou bodem p a vektory $\partial_1 f(u_0)$ a $\partial_2 f(u_0)$. \square

Tečnou rovinu plochy S v bodě p označíme $\tau_p S$, její zaměření $T_p S$ nazýváme **tečný vektorový prostor** k S v bodě p .

Předchozí věta ukazuje geometrický smysl podmínky lineární nezávislosti vektorů $\partial_1 f$ a $\partial_2 f$, která zajišťuje existenci tečné roviny.

4.9. V následujících úvahách zafixujme souřadnou soustavu (x, y, z) , takže $E_3 \approx \mathbb{R}^3$.

Věta. Necht' $U \subset \mathbb{R}^3$ je otevřená množina a $F: U \rightarrow \mathbb{R}$ je funkce třídy C^r taková, že množina S o rovnici $F(x, y, z) = 0$ je neprázdná a platí

$$\partial F(x_0, y_0, z_0) := \left(\frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial x}, \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial y}, \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial z} \right) \neq o$$

pro každé $(x_0, y_0, z_0) \in S$. Pak S je plocha třídy C^r .

Důkaz. Necht' $F(x_0, y_0, z_0) = 0$ a třeba $\frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial z} \neq 0$. Podle věty o implicitní funkci můžeme z rovnice $F(x, y, z) = 0$ lokálně spočítat $z = f(x, y)$, kde f je rovněž funkce třídy C^r . To je lokálně explicitní vyjádření plochy S . Je-li $\frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial y} \neq 0$ resp. $\frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial x} \neq 0$, můžeme lokálně spočítat $y = g(x, z)$ resp. $x = h(y, z)$. \square

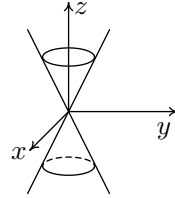
Bod (x_0, y_0, z_0) , v němž $\partial F(x_0, y_0, z_0) = o$ nazýváme **singulární bod množiny** $F(x, y, z) = 0$.

4.10. Příklady. (i) V případě $F(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - a$ máme podobnou situaci jako v 2.3. Pro $a < 0$ je množina $F(x, y, z) = 0$ prázdná. Pro $a = 0$ tuto rovnici splňuje jen počátek, který je singulárním bodem. Pro $a > 0$ máme sféru o středu v počátku a poloměru \sqrt{a} . Vektor $\partial F = (2x, 2y, 2z)$ je ve všech jejích bodech nenulový.

(ii) Uvažujme rotační kuželovou plochu

$$F(x, y, z) = z^2 - x^2 - y^2 = 0.$$

Bod $(0, 0, 0)$ je jeho jediným singulárním bodem. Všimněme si, že v něm neexistuje tečná rovina kuželové plochy.



4.11 Věta. Rovnice tečné roviny plochy S o rovnici $F(x, y, z) = 0$ v jejím bodě (x_0, y_0, z_0) je

$$(5) \quad \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial x}(x - x_0) + \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial y}(y - y_0) + \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial z}(z - z_0) = 0.$$

Důkaz. Necht' křivka $(f_1(t), f_2(t), f_3(t))$ leží na S a pro $t = t_0$ prochází bodem (x_0, y_0, z_0) . Tedy

$$F(f_1(t), f_2(t), f_3(t)) = 0.$$

Derivováním této složené funkce a dosazením $t = t_0$ dostáváme

$$(6) \quad \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial x} \frac{df_1(t_0)}{dt} + \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial y} \frac{df_2(t_0)}{dt} + \frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial z} \frac{df_3(t_0)}{dt} = 0.$$

Tedy normálový vektor roviny (5) je kolmý k tečnému vektoru libovolné křivky na S , takže (5) je tečná rovina. \square

4.12 Definice. Uvažujme plochu S . Přímkou $N_p S$ jdoucí bodem $p \in S$ a kolmou k tečné rovině $\tau_p S$ nazýváme **normála plochy** S v bodě p .

Tedy vektor $\partial F(x_0, y_0, z_0)$ je směrový vektor normály plochy $F(x, y, z) = 0$ v jejím bodě (x_0, y_0, z_0) . Podmínka $\partial F \neq 0$ geometricky zaručuje existenci tečné roviny stejně jako podmínka $\partial_1 f \times \partial_2 f \neq 0$ při parametrickém vyjádření plochy.

4.13. Budeme se zabývat otázkou, kdy průnik dvou ploch

$$(7) \quad F(x, y, z) = 0, \quad G(x, y, z) = 0$$

je křivka.

Věta. Necht' $U \subset \mathbb{R}^3$ je otevřená množina a $F, G: U \rightarrow \mathbb{R}$ jsou funkce třídy C^r takové, že množina C o rovnicích (7) je neprázdná a vektory $\partial F(x_0, y_0, z_0)$ a $\partial G(x_0, y_0, z_0)$ jsou lineárně nezávislé pro každé $(x_0, y_0, z_0) \in C$. Pak C je křivka třídy C^r .

Důkaz. Protože vektory ∂F a ∂G jsou lineárně nezávislé, v matici

$$(8) \quad \begin{pmatrix} \frac{\partial F}{\partial x} & \frac{\partial F}{\partial y} & \frac{\partial F}{\partial z} \\ \frac{\partial G}{\partial x} & \frac{\partial G}{\partial y} & \frac{\partial G}{\partial z} \end{pmatrix}$$

je aspoň jeden subdeterminant 2. řádu nenulový. Je-li to subdeterminant

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial y} & \frac{\partial F}{\partial z} \\ \frac{\partial G}{\partial y} & \frac{\partial G}{\partial z} \end{vmatrix},$$

můžeme podle zobecněné věty o implicitní funkci z (7) lokálně spočítat $y = f(x)$ a $z = g(x)$, přičemž f a g jsou opět funkce třídy C^r . (Tuto větu lze nalézt v bodě 2.6 skriptu "Úvod do globální analýzy", které je v seznamu literatury uvedeno jako [5].) Tedy $(t, f(t), g(t))$ je lokálně parametrické vyjádření křivky určené rovnicemi $F = 0, G = 0$. Je-li jiný ze subdeterminantů 2. řádu nenulový, můžeme lokálně vyjádřit x a z jako funkce y nebo x a y jako funkce z . \square

4.14. Zmíněné užití zobecněné věty o implicitní funkci budeme ilustrovat na nejjednodušším příkladu dvou lineárních rovnic

$$\begin{aligned} F(x, y, z) &= a_1 x + a_2 y + a_3 z = 0, \\ G(x, y, z) &= b_1 x + b_2 y + b_3 z = 0. \end{aligned}$$

V tomto případě

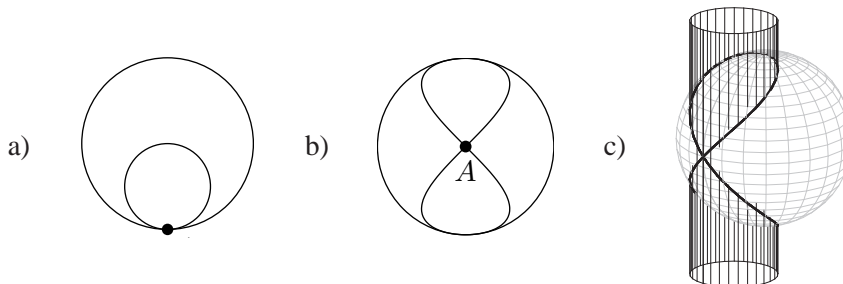
$$\begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial y} & \frac{\partial F}{\partial z} \\ \frac{\partial G}{\partial y} & \frac{\partial G}{\partial z} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

a nenulovost tohoto determinantu zaručuje možnost užití Cramerova pravidla k výpočtu y a z .

4.15. Geometricky věta 13 říká, že průnik dvou ploch S_1 a S_2 je lokálně křivkou v okolí takového bodu $p \in S_1 \cap S_2$, v němž tečné roviny $\tau_p S_1$ a $\tau_p S_2$ jsou různé.

Jednoduchý příklad dvou dotýkajících se sfér, jejichž průnik je jediný bod, ukazuje, že tato podmínka je nezbytná.

Zajímavým příkladem je tzv. Vivianiho křivka, která je průnikem sféry a válcové plochy o polovičním poloměru, který prochází středem sféry, viz pohled shora a). Tečné roviny obou ploch jsou různé s výjimkou bodu A . Zde také průnik obou ploch není lokálně křivka v našem pojetí, viz pohled zepředu b) a celkový pohled c).



4.16. Definice styku křivky s plochou se redukuje na styk dvou křivek.

Definice. Řekneme, že křivka C a plocha S mají ve společném bodě p **styk k -tého řádu**, jestliže na S existuje taková křivka \bar{C} , že C a \bar{C} mají v bodě p styk k -tého řádu.

Snadno se nahlédne, že C a S mají styk 1. řádu, právě když tečna křivky leží v tečné rovině plochy.

4.17. Následující jednoduché početní kritérium pro vyšetřování styku křivky s plochou je podobné větě 2.5. Nechť S je dána rovnicí $F(x, y, z) = 0$ a C je dána parametricky $(f_1(t), f_2(t), f_3(t))$.

Věta. Nechť $f(t_0) = (x_0, y_0, z_0)$ je společný bod křivky C a plochy S . Sestrojme funkci $\Phi(t) = F(f_1(t), f_2(t), f_3(t))$. Pak C a S mají v bodě $f(t_0)$ styk řádu k , právě když platí

$$(9) \quad \frac{d^i \Phi(t_0)}{dt^i} = 0, \quad i = 1, \dots, k.$$

Důkaz. Necht' $\bar{f}(t)$ je parametrizace křivky \bar{C} na ploše S taková, že derivace $f(t)$ a $\bar{f}(t)$ pro $t = t_0$ splývají až do řádu k . Protože \bar{C} leží na S , platí

$$(10) \quad F(\bar{f}_1(t), \bar{f}_2(t), \bar{f}_3(t)) = 0,$$

takže všechny derivace levé strany podle t jsou nulové. Funkce $\Phi(t)$ a (10) mají stejnou vnější složku $F(x, y, z)$ a derivace vnitřních složek až do řádu k splývají podle podmínky styku. Platí tedy (9).

Obráceně, necht' třeba $\frac{\partial F(x_0, y_0, z_0)}{\partial z} \neq 0$. Podle věty o implicitní funkci, rovnice

$$F(f_1(t), f_2(t), z) = 0$$

určuje lokálně funkci $z = g(t)$ a křivka $\bar{C} \equiv (f_1(t), f_2(t), g(t))$ leží na S . Stačí dokázat

$$(11) \quad \frac{d^i f_3(t_0)}{dt^i} = \frac{d^i g(t_0)}{dt^i}, \quad i = 1, \dots, k.$$

Označme $G(t, z) = F(f_1(t), f_2(t), z)$. To je funkce definovaná na jistém okolí V bodu (t_0, z_0) . Na $V \times \mathbb{R}$ uvažujme funkci 3 proměnných

$$(12) \quad H(t, z, w) = G(t, z) - w.$$

Podle věty o implicitní funkci lze z rovnice $H(t, z, w) = 0$ lokálně spočítat $z = K(t, w)$. Protože $G(t, g(t)) = 0$ a $G(t, f_3(t)) = \Phi(t)$, platí

$$g(t) = K(t, 0) \quad \text{a} \quad f_3(t) = K(t, \Phi(t)).$$

Stejně jako v důkazu věty 2.5 odtud plyne (11). □

5 Frenetův repér prostorové křivky

Uvažujeme křivku $C \subset E_3$.

5.1 Věta. V neinflexním bodě $p \in C$ existuje jediná rovina ω , která má s C styk 2. řádu. Nazýváme ji **oskulační rovina** křivky C v bodě p .

Důkaz. Vezměme parametrické vyjádření $f(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$ křivky C a libovolnou rovinu $ax + by + cz + d = 0$. Podle 4.17 sestrojíme funkci

$$\Phi(t) = af_1(t) + bf_2(t) + cf_3(t) + d.$$

Pro styk 2. řádu máme podmínky $\Phi(t_0) = 0$ a

$$\begin{aligned} \frac{d\Phi(t_0)}{dt} &= a \frac{df_1(t_0)}{dt} + b \frac{df_2(t_0)}{dt} + c \frac{df_3(t_0)}{dt} = 0, \\ \frac{d^2\Phi(t_0)}{dt^2} &= a \frac{d^2f_1(t_0)}{dt^2} + b \frac{d^2f_2(t_0)}{dt^2} + c \frac{d^2f_3(t_0)}{dt^2} = 0. \end{aligned}$$

Tyto podmínky znamenají, že normálový vektor (a, b, c) hledané roviny je kolmý k vektorům $\frac{df(t_0)}{dt}$ a $\frac{d^2f(t_0)}{dt^2}$. Protože tyto dva vektory jsou lineárně nezávislé, je uvažovaná rovina určena jednoznačně. \square

Podobně jako u oskulační kružnice rovinné křivky, podmínka styku 2. řádu oskulační roviny s prostorovou křivkou znamená, že oskulační rovina se ze všech rovin nejvíce přibližuje uvažované křivce.

5.2 Důsledek. V neinflexním bodě $f(t_0)$ je zaměření oskulační roviny určeno vektory $\frac{df(t_0)}{dt}$ a $\frac{d^2f(t_0)}{dt^2}$.

Její rovnici lze tedy psát ve tvaru

$$\begin{vmatrix} x - f_1(t_0), & y - f_2(t_0), & z - f_3(t_0) \\ f_1'(t_0), & f_2'(t_0), & f_3'(t_0) \\ f_1''(t_0), & f_2''(t_0), & f_3''(t_0) \end{vmatrix} = 0.$$

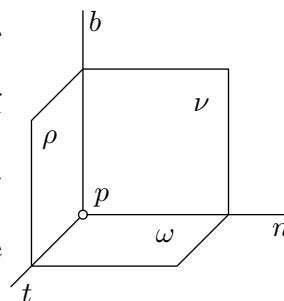
5.3. Nyní můžeme v neinflexním bodě $p \in C$ definovat tyto objekty:

(i) Rovinu ν bodem p kolmou k tečně nazýváme **normálová rovina**.

(ii) Průsečnici $n = \nu \cap \omega$ normálové roviny s oskulační rovinou nazýváme **hlavní normála**.

(iii) Přímku b bodem p kolmou k oskulační rovině nazýváme **binormála**.

(iv) Rovinu ϱ určenou tečnou a binormálou nazýváme **rektifikační rovina**.



5.4 Definice. Neinflexní bod $p \in C$ nazýváme **planární bod**, jestliže oskulační rovina v něm má styk 3. řádu s křivkou C .

5.5 Věta. Neinflexní bod $f(t_0)$ je planární právě když vektor $\frac{d^3 f(t_0)}{dt^3}$ je lineárně závislý na vektorech $\frac{df(t_0)}{dt}$ a $\frac{d^2 f(t_0)}{dt^2}$.

Důkaz. Uvažujme funkci $\Phi(t)$ z důkazu věty 1. Pro styk 3. řádu vedle dvou tam uvedených podmínek dostáváme ještě

$$(1) \quad \frac{d^3 \Phi(t_0)}{dt^3} = a \frac{d^3 f_1(t_0)}{dt^3} + b \frac{d^3 f_2(t_0)}{dt^3} + c \frac{d^3 f_3(t_0)}{dt^3} = 0.$$

Tedy vektor $\frac{d^3 f(t_0)}{dt^3}$ leží v zaměření oskulační roviny a proto je lineárně závislý na $\frac{df(t_0)}{dt}$ a $\frac{d^2 f(t_0)}{dt^2}$. Obráceně, platí-li uvažovaná lineární závislost, pak rovnice (1) je důsledkem rovnic z důkazu věty 1, takže C má s oskulační rovinou styk 3. řádu. \square

5.6. Dále uvažujeme jako parametr oblouk s . Píšeme $e_1(s) = \frac{df(s)}{ds}$, což je tedy jednotkový vektor. V neinflexním bodě $f(s)$ označme $e_2(s)$ jednotkový vektor souhlasně rovnoběžný s $\frac{de_1(s)}{ds}$. Tedy

$$(2) \quad \frac{de_1(s)}{ds} = \varkappa(s)e_2(s), \quad \varkappa(s) > 0.$$

Vektor $e_2(s)$ leží v oskulační rovině, neboť je kolineární s $\frac{d^2 f(s)}{ds^2}$. Podle 1.26 je vektor $e_2(s)$ kolmý na vektor $e_1(s)$. Tedy $e_2(s)$ je směrový vektor hlavní normály v bodě $f(s)$.

5.7. Předpokládejme dále, že prostor E_3 je orientovaný. Jako $e_3(s)$ označíme jednotkový vektor kolmý k $e_1(s)$ a $e_2(s)$ takový, že báze $(e_1(s), e_2(s), e_3(s))$ je kladná. Tedy $e_3(s)$ je směrový vektor binormály.

Definice. Repér $(f(s), e_1(s), e_2(s), e_3(s))$ nazýváme **Frenetův repér křivky C** v neinflexním bodě $f(s)$.

V dalším zpravidla nebudeme argument s explicitně vypisovat.

5.8. Protože e_2 je jednotkový vektor, derivováním vztahu $(e_2, e_2) = 1$ dostáváme $(e_2, \frac{de_2}{ds}) = 0$. Tedy

$$\frac{de_2}{ds} = ce_1 + \tau e_3.$$

Derivováním vztahu $(e_1, e_2) = 0$ dostáváme $\left(\frac{de_1}{ds}, e_2\right) + \left(e_1, \frac{de_2}{ds}\right) = 0$, takže $\varkappa + c = 0$. Platí tedy

$$(3) \quad \frac{de_2(s)}{ds} = -\varkappa(s)e_1(s) + \tau(s)e_3(s).$$

Derivováním vztahu $(e_3, e_3) = 1$ dostáváme, že vektor $\frac{de_3}{ds}$ je kolmý na e_3 . Derivování vztahu $(e_1, e_3) = 0$ dává

$$\left(\frac{de_1}{ds}, e_3\right) + \left(e_1, \frac{de_3}{ds}\right) = 0.$$

Ale $\frac{de_1}{ds} = \varkappa e_2$, takže první skalární součin je nulový. Tedy $\frac{de_3}{ds} = k e_2$. Derivováním vztahu $(e_2, e_3) = 0$ dostáváme $\left(\frac{de_2}{ds}, e_3\right) + \left(e_2, \frac{de_3}{ds}\right) = 0$. Odtud plyne $\tau + k = 0$, takže

$$(4) \quad \frac{de_3(s)}{ds} = -\tau(s)e_2(s).$$

Dokázali jsme tedy

Větu (Frenetovy rovnice). Pro křivku $f(s)$ bez inflexních bodů platí

$$(5) \quad \begin{aligned} \frac{df}{ds} &= e_1, \\ \frac{de_1}{ds} &= \varkappa e_2, \\ \frac{de_2}{ds} &= -\varkappa e_1 + \tau e_3, \\ \frac{de_3}{ds} &= -\tau e_2. \end{aligned}$$

5.9 Definice. Číslo $\varkappa(s_0) > 0$ nazýváme **křivost** a číslo $\tau(s_0)$ nazýváme **torze** prostorové křivky $f(s)$ v neinflexním bodě $f(s_0)$.

5.10. Frenetovy rovnice křivky $f(s)$ dávají

$$(6) \quad \frac{df}{ds} = e_1, \quad \frac{d^2f}{ds^2} = \varkappa e_2, \quad \frac{d^3f}{ds^3} = \frac{d\varkappa}{ds} e_2 + \varkappa(-\varkappa e_1 + \tau e_3).$$

Předpokládejme, že 0 patří do definičního oboru $f(s)$. Tedy pro $s = 0$ máme vektorový Taylorův rozvoj

$$(7) \quad f(s) = f(0) + s e_1(0) + \frac{\varkappa(0)s^2}{2} e_2(0) + \frac{s^3}{6} \left[\frac{d\varkappa(0)}{ds} e_2(0) - \varkappa^2(0) e_1(0) + \varkappa(0) \tau(0) e_3(0) \right] + \nu(s),$$

kde $\nu(s)$ je vektorová funkce, jejíž hodnota a první 3 derivace v počátku jsou nulové. Jinak řečeno, platí

Věta. Necht' x, y, z jsou souřadnice vzhledem k Frenetovu repéru $(f(0), e_1(0), e_2(0), e_3(0))$. Pak křivka $f(s)$ je v okolí bodu $f(0)$ dána výrazy

$$(8) \quad \begin{aligned} x &= s - \frac{\varkappa^2(0)}{6}s^3 + \xi(s), \\ y &= \frac{\varkappa(0)}{2}s^2 + \frac{1}{6}\frac{d\varkappa(0)}{ds}s^3 + \eta(s), \\ z &= \frac{\varkappa(0)\tau(0)}{6}s^3 + \zeta(s), \end{aligned}$$

kde číselné funkce $\xi(s)$, $\eta(s)$ a $\zeta(s)$ mají v počátku funkční hodnotu a první 3 derivace nulové.

Výrazy (8) představují tzv. **lokální rozvoje křivky $f(s)$ vzhledem k jejímu Frenetovu repéru**. Probereme jejich využití ke studiu pravoúhlých průmětů křivky do tří základních rovin jejího Frenetova repéru.

5.11. Geometrický význam křivosti rovinné křivky je dán definicí 2.10. Pro křivku $C \equiv f(s)$ v E_3 platí

Věta. V neinflexním bodě $p \in C$ je křivost křivky C rovna křivosti jejího pravoúhlého průmětu C_p do oskulační roviny.

Důkaz. Můžeme předpokládat $p = f(0)$. Podle (8) má C_p parametrické vyjádření

$$(9) \quad x = s + \alpha(s), \quad y = \frac{\varkappa(0)}{2}s^2 + \beta(s),$$

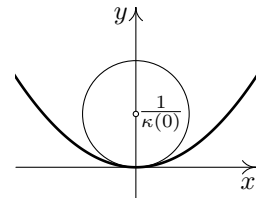
kde $\alpha(s)$ a $\beta(s)$ jsou funkce, které mají v počátku funkční hodnotu a první 2 derivace nulové. Kružnice

$$(10) \quad x^2 + \left(y - \frac{1}{\varkappa(0)}\right)^2 = \left(\frac{1}{\varkappa(0)}\right)^2, \quad \text{tj.} \quad x^2 + y^2 - \frac{2}{\varkappa(0)}y = 0$$

má s C_p styk 2. řádu v počátku. Opravdu, dosazení (9) do (10) dává

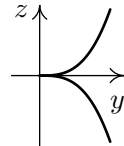
$$s^2 - s^2 + \gamma(s) = 0,$$

kde $\gamma(s)$ je funkce, která má v počátku funkční hodnotu a první 2 derivace nulové. □



5.12. Podobně, parametrické vyjádření průmětu křivky C do normálové roviny je

$$y = \frac{\varkappa(0)}{2}s^2 + \frac{1}{6}\frac{d\varkappa(0)}{ds}s^3 + \eta(s), \quad z = \frac{\varkappa(0)\tau(0)}{6}s^3 + \zeta(s).$$

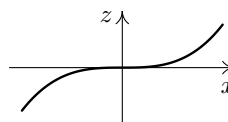


Označíme-li tuto vektorovou funkci $g(s)$, platí $\frac{dg(0)}{ds} = o$. Počátek je tedy v jistém smyslu bod vratu typu semikubické paraboly.

5.13. Pro průmět C do její rektifikační roviny platí

$$x = s - \frac{\varkappa^2(0)}{6}s^3 + \xi(s), \quad z = \frac{\varkappa(0)\tau(0)}{6}s^3 + \zeta(s).$$

Označíme-li $h(s)$ tuto vektorovou funkci, platí $\frac{dh(0)}{ds} = (1, 0)$, $\frac{d^2h(0)}{ds^2} = (0, 0)$. Počátek je tedy inflexní bod.



Srovnání všech tří průmětů dává názornou představu o tom, jakým způsobem křivka C prochází svým Frenetovým repérem.

5.14. Z Frenetových rovnic dále vyplývá, že planární bod prostorové křivky C lze jednoduše charakterizovat pomocí torze.

Věta. Bod $f(s_0)$ je planární, právě když $\tau(s_0) = 0$.

Důkaz. Podle (6) je vektor $\frac{d^3f(s_0)}{ds^3}$ lineární kombinací vektorů $e_1(s_0)$ a $e_2(s_0)$, právě když $\tau(s_0) = 0$. \square

5.15. Křivku $C \subset E_3$ nazýváme **rovinná**, jestliže leží v nějaké rovině $\rho \subset E_3$. Protože C v ρ leží, je každý její bod planární, takže torze rovinné křivky je nulová. Z Frenetových rovnic vyplývá i obrácené tvrzení.

Věta. Jednoduchá křivka, jejíž každý bod je planární, je rovinná.

Důkaz. Podmínka $\tau = 0$ dává $\frac{de_3}{ds} = 0$, takže e_3 je konstantní vektor. Uvažujme rovinu, která jde bodem $f(s_0)$ a je kolmá na vektor $e_3(s_0)$. Její rovnice je $(e_3(s_0), w - f(s_0)) = 0$, kde $w = (x, y, z)$ je libovolný bod prostoru E_3 . Uvažujme funkci $\varphi(s) = (e_3(s_0), f(s) - f(s_0))$. Platí $\frac{d\varphi}{ds} = (e_3(s_0), e_1(s)) = 0$, protože $e_3(s_0) = e_3(s)$. Tedy φ je konstantní funkce. Dále $\varphi(s_0) = 0$, takže φ je funkce identicky nulová. Celá křivka tedy leží v uvažované rovině. \square

5.16. Základní geometrický význam torze plyne přímo z (5).

Věta. Platí $|\tau| = \left\| \frac{de_3}{ds} \right\|$. \square

Lze tedy říci, že torze je rychlost otáčení vektoru binormály. Nulovému otáčení logicky odpovídají rovinné křivky. Obecně řečeno, čím větší je absolutní hodnota torze, tím více se uvažovaná křivka odchyluje od rovinné křivky.

5.17. Nalezneme vzorec pro výpočet křivosti \varkappa při libovolné parametrizaci $f(t)$ křivky C . Z (6) plyne $\varkappa = \left\| \frac{df}{ds} \times \frac{d^2f}{ds^2} \right\|$. Pišme $t = t(s)$. Pravidlo pro derivování složené funkce dává

$$(11) \quad \frac{df}{ds} = \frac{df}{dt} \frac{dt}{ds}, \quad \frac{d^2f}{ds^2} = \frac{d^2f}{dt^2} \left(\frac{dt}{ds} \right)^2 + \frac{df}{dt} \frac{d^2t}{ds^2}.$$

Dále víme $\left| \frac{dt}{ds} \right| = 1 / \left\| \frac{df}{dt} \right\|$. Protože vektorový součin dvou kolineárních vektorů je nulový, platí

$$\frac{df}{ds} \times \frac{d^2 f}{ds^2} = \left(\frac{df}{dt} \frac{dt}{ds} \right) \times \left(\frac{d^2 f}{dt^2} \left(\frac{dt}{ds} \right)^2 + \frac{df}{dt} \frac{d^2 t}{ds^2} \right) = \left(\frac{df}{dt} \times \frac{d^2 f}{dt^2} \right) \left(\frac{dt}{ds} \right)^3.$$

Dokázali jsme tedy

Větu. Platí

$$(12) \quad \varkappa = \frac{\left\| \frac{df}{dt} \times \frac{d^2 f}{dt^2} \right\|}{\left\| \frac{df}{dt} \right\|^3}$$

5.18. Odvodíme rovněž vzorec pro výpočet torze τ při libovolné parametrizaci $f(t)$ křivky C . Připomínáme, že tři vektory $u = (u_1, u_2, u_3)$, $v = (v_1, v_2, v_3)$, $w = (w_1, w_2, w_3)$ orientovaného trojrozměrného euklidovského vektorového prostoru určují vnější součin

$$[u, v, w] = \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix}.$$

Věta. Platí

$$(13) \quad \tau = \frac{\left[\frac{df}{dt}, \frac{d^2 f}{dt^2}, \frac{d^3 f}{dt^3} \right]}{\left\| \frac{df}{dt} \times \frac{d^2 f}{dt^2} \right\|^2}.$$

Důkaz. Uvědomněme si nejprve, že pro vnější součin platí

$$[u, v + au, w + bu + cv] = [u, v, w].$$

Z (6) dostáváme

$$\left[\frac{df}{ds}, \frac{d^2 f}{ds^2}, \frac{d^3 f}{ds^3} \right] = \varkappa^2 \tau [e_1, e_2, e_3] = \varkappa^2 \tau,$$

neboť e_1, e_2, e_3 je kladná orientovaná báze. Při důkazu věty 17 jsme odvodili (11). To nyní přepíšeme ve tvaru

$$(14) \quad \frac{df}{ds} = \frac{df}{dt} \frac{dt}{ds}, \quad \frac{d^2 f}{ds^2} = \frac{d^2 f}{dt^2} \left(\frac{dt}{ds} \right)^2 + g \frac{df}{dt},$$

kde sice víme, že $g = \frac{d^2 t}{ds^2}$, ale to nás nezajímá. Dalším derivováním dostáváme

$$(15) \quad \frac{d^3 f}{ds^3} = \frac{d^3 f}{dt^3} \left(\frac{dt}{ds} \right)^3 + h \frac{d^2 f}{dt^2} + k \frac{df}{dt},$$

kde koeficienty h a k nás rovněž nezajímají. Máme tedy

$$\begin{aligned}\varkappa^2 \tau &= \left[\frac{df}{ds}, \frac{d^2 f}{ds^2}, \frac{d^3 f}{ds^3} \right] = \left[\frac{dt}{ds} \frac{df}{dt}, \left(\frac{dt}{ds} \right)^2 \frac{d^2 f}{dt^2}, \left(\frac{dt}{ds} \right)^3 \frac{d^3 f}{dt^3} \right] = \\ &= \left(\frac{dt}{ds} \right)^6 \left[\frac{df}{dt}, \frac{d^2 f}{dt^2}, \frac{d^3 f}{dt^3} \right].\end{aligned}$$

Užitím vzorce (12) pro \varkappa a vztahu $\left| \frac{dt}{ds} \right| = 1 / \left\| \frac{df}{dt} \right\|$ dostáváme (13). \square

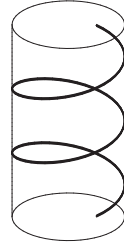
5.19 Příklad. Nalezneme křivost a torzi šroubovice. Tato křivka vzniká jako trajektorie rovnoměrného šroubového pohybu. Její parametrické vyjádření tedy je

$$f(t) = (a \cos t, a \sin t, bt), \quad t \in (-\infty, \infty), \quad a > 0.$$

Číslo a je poloměr rotačního válce, na němž uvažovaná šroubovice leží, číslo b se nazývá **zdvih** (též výška závitu) **šroubovice**.

Postupným derivováním dostáváme

$$\begin{aligned}f' &= (-a \sin t, a \cos t, b), \\ f'' &= (-a \cos t, -a \sin t, 0), \\ f''' &= (a \sin t, -a \cos t, 0).\end{aligned}$$



Tedy $f' \times f'' = (ab \sin t, -ab \cos t, a^2)$, $\|f' \times f''\| = a\sqrt{a^2 + b^2}$. Dále $\|f'\| = \sqrt{a^2 + b^2}$. Podle (12) máme $\varkappa = \frac{a}{a^2 + b^2}$. Ke stanovení torze spočítáme determinant

$$[f', f'', f'''] = \begin{vmatrix} -a \sin t & a \cos t & b \\ -a \cos t & -a \sin t & 0 \\ a \sin t & -a \cos t & 0 \end{vmatrix} = ba^2.$$

Podle (13) máme $\tau = \frac{ba^2}{a^2(a^2 + b^2)} = \frac{b}{a^2 + b^2}$.

Šroubovice má tedy konstantní křivost i torzi.

5.20. Připomínáme, že **přímá shodnost v orientovaném prostoru** E_3 je takové shodné zobrazení $\varphi: E_3 \rightarrow E_3$, které zachovává orientaci. Podobně jako v rovině nazveme dvě křivky $C, \bar{C} \subset E_3$ shodné, jestliže existuje taková přímá shodnost φ , že platí $\varphi(C) = \bar{C}$. Stejně jako v rovině budeme předpokládat, že C a \bar{C} jsou jednoduché a že máme dány jejich parametrizaci obloukem na společném intervalu I .

Věta. Necht' křivky C a \bar{C} jsou bez inflexních bodů, necht' $f: I \rightarrow E_3$ a $\bar{f}: I \rightarrow E_3$ jsou jejich parametrizace obloukem na společném intervalu I a $\varkappa(s), \bar{\varkappa}(s)$ resp. $\tau(s), \bar{\tau}(s)$ jsou jejich křivosti resp. torze. Pak křivky C a \bar{C} jsou shodné, právě když na I platí $\varkappa = \bar{\varkappa}$ a $\tau = \bar{\tau}$.

Důkaz. Na jedné straně, z geometričnosti konstrukce Frenetova repéru přímo plyne, že u dvou shodných křivek jsou křivosti a torze stejnou funkcí oblouku. Obráceně, uvažujme C resp. \bar{C} s Frenetovým repérem $(f(s), e_1(s), e_2(s), e_3(s))$ resp. $(\bar{f}(s), \bar{e}_1(s), \bar{e}_2(s), \bar{e}_3(s))$. Vedle (5) platí také

$$(16) \quad \frac{d\bar{f}}{ds} = \bar{e}_1, \quad \frac{d\bar{e}_1}{ds} = \varkappa\bar{e}_2, \quad \frac{d\bar{e}_2}{ds} = -\varkappa\bar{e}_1 + \tau\bar{e}_3, \quad \frac{d\bar{e}_3}{ds} = -\tau\bar{e}_2$$

s tímž \varkappa a τ . Tedy (5) a (16) je tatáž soustava diferenciálních rovnic pro dvanáct číselných funkcí, které jsou složkami f, e_1, e_2 a e_3 . Pro $s_0 \in I$ je $f(s_0), e_1(s_0), e_2(s_0), e_3(s_0)$ stejně jako $\bar{f}(s_0), \bar{e}_1(s_0), \bar{e}_2(s_0), \bar{e}_3(s_0)$ bod a kladný ortonormální repér. Existuje tedy jediná přímá shodnost $\varphi: E_3 \rightarrow E_3$, která převádí první z těchto čtveřic do druhé z nich. Pak parametrizace $\bar{f}: I \rightarrow E_3$ křivky \bar{C} spolu s vektorovými funkcemi \bar{e}_1, \bar{e}_2 a \bar{e}_3 a parametrizace $\varphi \circ f: I \rightarrow E_3$ křivky $\varphi(C)$ spolu s vektorovými funkcemi $\varphi \circ e_1, \varphi \circ e_2$ a $\varphi \circ e_3$ splňují tutéž soustavu diferenciálních rovnic se stejnými počátečními podmínkami. Podle věty o jednoznačnosti řešení soustavy diferenciálních rovnic platí zejména $\bar{f} = \varphi \circ f$. Odtud plyne $\bar{C} = \varphi(C)$. \square

5.21. Stejně jako v rovině se dokáže i obrácené tvrzení.

Věta. Necht' $\varkappa, \tau: I \rightarrow \mathbb{R}$ jsou funkce, $\varkappa > 0$. Pak lokálně existuje taková křivka C parametrizovaná obloukem na I , že \varkappa je její křivost a τ je její torze.

5.22 Příklad. Ukážeme, že šroubovice jsou jediné křivky s konstantní křivostí a torzí. (Případu nulové torze odpovídá kružnice jako šroubovice s nulovým zdvihem.) Opravdu, pro šroubovici jsme v bodě 19 spočítali

$$(17) \quad \varkappa = \frac{a}{a^2 + b^2}, \quad \tau = \frac{b}{a^2 + b^2}.$$

Necht' je dáno $\varkappa > 0$ a τ . Pak z (17) spočteme nejprve $\frac{\tau}{\varkappa} = \frac{b}{a}$, tedy $a = k\varkappa, b = k\tau$ pro nějaké $k > 0$. Dosazením do vzorce pro \varkappa dostáváme $\varkappa = \frac{k\varkappa}{k^2(\varkappa^2 + \tau^2)}$, tedy $k = \frac{1}{\varkappa^2 + \tau^2}$. Z vět 20 a 21 vyplývá, že části šroubovice s hodnotami $a = \frac{\varkappa}{\varkappa^2 + \tau^2}, b = \frac{\tau}{\varkappa^2 + \tau^2}$ jsou jediné křivky se zadaným konstantním \varkappa a τ .

5.23 Poznámka. Dalším zajímavým, i když prakticky méně významným, geometrickým objektem určeným křivkou $C \equiv f(s)$ je její **oskulační sféra**. Platí, že v neplanárním bodě $f(s_0)$ existuje jediná sféra S , která má s křivkou C styk 3. řádu. Způsob jejího nalezení pouze naznačíme. Ze styku 1. řádu vyplývá, že tečna křivky v bodě $f(s_0)$ je současně tečnou S , takže střed oskulační sféry musí

ležet v normálové rovině. Nechť je to bod $f(s_0) + ae_2(s_0) + be_3(s_0)$. Rovnici sféry S zapíšeme ve tvaru skalárního součinu

$$(w - f(s_0) - ae_2(s_0) - be_3(s_0), w - f(s_0) - ae_2(s_0) + be_3(s_0)) = a^2 + b^2,$$

kde $w = (x, y, z)$ je libovolný bod v E_3 . K vyšetřování styku C a S užijeme tedy funkci

$$\begin{aligned}\Phi(s) &= (f(s) - f(s_0) - ae_2(s_0) - be_3(s_0), \\ &\quad f(s) - f(s_0) - ae_2(s_0) - be_3(s_0)) - a^2 - b^2.\end{aligned}$$

Vztahy $\Phi(s_0) = 0$ a $\frac{d\Phi(s_0)}{ds} = 0$ jsou splněny podle konstrukce. Podmínky $\frac{d^2\Phi(s_0)}{ds^2} = 0$ a $\frac{d^3\Phi(s_0)}{ds^3} = 0$ dávají

$$(18) \quad a = \frac{1}{\varkappa(s_0)}, \quad b = -\frac{\varkappa'(s_0)}{\varkappa^2(s_0)\tau(s_0)}, \quad \varkappa'(s) = \frac{d\varkappa}{ds}.$$

Poloměr $r = \sqrt{a^2 + b^2}$ oskulační sféry tedy je

$$(19) \quad r = \frac{1}{\varkappa^2|\tau|} \sqrt{\varkappa^2\tau^2 + \left(\frac{d\varkappa}{ds}\right)^2}.$$

Všimněme si, že vzorce (18) a (19) ilustrují zajímavý obecný poznatek. Podle vět 20 a 21 je křivka C geometricky určena svou křivostí a torzí. Tedy také další geometrické objekty křivkou určené a její číselné invarianty se vyjadřují pomocí \varkappa a τ a jejich derivací podle oblouku.

6 První základní forma plochy

Začínáme se systematicky zabývat studiem ploch v E_3 .

6.1. Uvažujme plochu S s lokálním parametrickým vyjádřením $f(u_1, u_2)$, $(u_1, u_2) \in D$, viz 4.4. Při delších výpočtech budeme užívat zkrácené označení $f_1 = \partial_1 f$, $f_2 = \partial_2 f$. Tedy $f_1(u_0)$, $f_2(u_0)$ tvoří bázi tečného prostoru $T_p S$ plochy S v bodě $p = f(u_0)$.

Uvažujme dva vektory $A, B \in T_p S$, $A = a_1 f_1 + a_2 f_2$, $B = b_1 f_1 + b_2 f_2$. Jejich skalární součin je dán výrazem

$$(1) \quad (A, B) = (a_1 f_1 + a_2 f_2, b_1 f_1 + b_2 f_2).$$

Označme

$$(2) \quad g_{11} = (f_1, f_1), \quad g_{12} = (f_1, f_2), \quad g_{22} = (f_2, f_2).$$

Tedy g_{ij} , $i, j = 1, 2$ jsou funkce na D . Pak (1) můžeme zapsat ve tvaru

$$(3) \quad (A, B) = g_{11} a_1 b_1 + g_{12} (a_1 b_2 + a_2 b_1) + g_{22} a_2 b_2.$$

To je bilineární forma na $T_p S$. Příslušná kvadratická forma určuje velikost vektoru A ,

$$\|A\| = \sqrt{g_{11} a_1^2 + 2g_{12} a_1 a_2 + g_{22} a_2^2}.$$

Pro odchylku φ vektorů A, B platí

$$(4) \quad \cos \varphi = \frac{g_{11} a_1 b_1 + g_{12} (a_1 b_2 + a_2 b_1) + g_{22} a_2 b_2}{\sqrt{g_{11} a_1^2 + 2g_{12} a_1 a_2 + g_{22} a_2^2} \sqrt{g_{11} b_1^2 + 2g_{12} b_1 b_2 + g_{22} b_2^2}}$$

6.2. Na S uvažujme křivku $u(t) = (u_1(t), u_2(t))$. Pro její tečný vektor máme, viz 4.(4), $\frac{df}{dt} = f_1 \frac{du_1}{dt} + f_2 \frac{du_2}{dt}$, takže

$$\left\| \frac{df}{dt} \right\| = \sqrt{g_{11} \left(\frac{du_1}{dt} \right)^2 + 2g_{12} \frac{du_1}{dt} \frac{du_2}{dt} + g_{22} \left(\frac{du_2}{dt} \right)^2}$$

Ze vzorce pro výpočet oblouku prostorové křivky dostáváme

Větu. Délka s oblouku křivky $u(t)$ na ploše $f(u)$ mezi body o parametrech t_1 a t_2 je

$$(5) \quad s = \int_{t_1}^{t_2} \sqrt{g_{11} \left(\frac{du_1}{dt} \right)^2 + 2g_{12} \frac{du_1}{dt} \frac{du_2}{dt} + g_{22} \left(\frac{du_2}{dt} \right)^2} dt.$$

Diferenciál ds je tedy roven výrazu za symbolem integrálu. Jeho čtverec

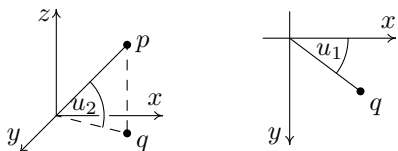
$$(6) \quad (ds)^2 = g_{11}(du_1)^2 + 2g_{12}du_1du_2 + g_{22}(du_2)^2$$

je kvadratická forma určená bilineární formou (3).

6.3 Definice. Kvadratickou formu (6) nazýváme **první základní forma plochy**. Značíme ji Φ_1 nebo $(ds)^2$.

Stejným symbolem Φ_1 budeme značit i polární bilineární formu, která je touto kvadratickou formou určena.

6.4 Příklad. Uvažujme sféru S se středem v počátku a poloměrem r . Pro bod $p \in S$ neležící na ose z označíme q jeho průmět do roviny (x, y) . Jako parametr u_1 zvolíme úhel průvodiče bodu q s kladnou poloosou x , tedy $u_1 \in [0, 2\pi)$, jako parametr u_2 zvolíme úhel průvodiče bodu p s rovinou (x, y) , takže $u_2 \in (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$.



Tedy $z = r \sin u_2$ a velikost průvodiče bodu q je $r \cos u_2$. V rovině (x, y) máme situaci odpovídající polárním souřadnicím, takže $x = r \cos u_2 \cos u_1$, $y = r \cos u_2 \sin u_1$.

Celkově tedy dostáváme

$$(7) \quad f(u_1, u_2) = (r \cos u_1 \cos u_2, r \sin u_1 \cos u_2, r \sin u_2),$$

$$u_1 \in (0, 2\pi), \quad u_2 \in \left(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right).$$

Sféra není jednoduchá plocha, takže naše parametrizace nezahrnuje polokružnici, která je průnikem sféry s polorovinou $x \geq 0$ v rovině (x, z) . Při běžných praktických úvahách se však s touto drobnou neúplností dovedeme snadno vyrovnat.

Nalezneme první základní formu sféry. Máme

$$f_1 = r(-\sin u_1 \cos u_2, \cos u_1 \cos u_2, 0),$$

$$f_2 = r(-\cos u_1 \sin u_2, -\sin u_1 \sin u_2, \cos u_2).$$

Tedy $g_{11} = (f_1, f_1) = r^2 \cos^2 u_2$, $g_{12} = (f_1, f_2) = 0$, $g_{22} = r^2$. První základní forma sféry má tvar

$$(8) \quad \Phi_1 = r^2 [\cos^2 u_2 (du_1)^2 + (du_2)^2].$$

6.5. Spočteme první základní formu plochy dané explicitně $z = f(x, y)$, $(x, y) \in D$, viz 4.5. Její parametrické vyjádření je $\bar{f}(x, y) = (x, y, f(x, y))$. Tedy $\bar{f}_1 = (1, 0, f_x)$, $\bar{f}_2 = (0, 1, f_y)$, kde f_x resp. f_y je parciální derivace funkce f podle x resp. y . Spočtením skalárních součinů (2) dostáváme

$$(9) \quad \Phi_1 = (1 + f_x^2) (dx)^2 + 2f_x f_y dx dy + (1 + f_y^2) (dy)^2.$$

6.6 Definice. **Vrstvou křivek** na jednoduché ploše S nazýváme takovou jednoparametrickou soustavu \mathcal{L} křivek na S , že každým bodem plochy S prochází právě jedna křivka soustavy \mathcal{L} .

Uvažujme nejprve vrstvu \mathcal{L} v oblasti D roviny (u_1, u_2) . Předpokládejme, že tečny křivek vrstvy nejsou rovnoběžné s osou u_2 . Pak pro směrnice $L(u_1, u_2)$ tečen vrstvy \mathcal{L} platí

$$(10) \quad \frac{du_2}{du_1} = L(u_1, u_2).$$

Říkáme, že (10) je **diferenciální rovnice vrstvy** \mathcal{L} .

Vektorovým polem na oblasti D rozumíme pravidlo, které každému bodu $p \in D$ přiřazuje vektor v tečném prostoru $T_p D$. Máme-li na D nějaké všude nenulové vektorové pole $(F_1(u_1, u_2), F_2(u_1, u_2))$ tečné k vrstvě \mathcal{L} , nerovnoběžnost tečen s osou u_2 je rovnocenná $F_1(u_1, u_2) \neq 0$. Pak diferenciální rovnice vrstvy \mathcal{L} je

$$(11) \quad \frac{du_2}{du_1} = \frac{F_2(u_1, u_2)}{F_1(u_1, u_2)}.$$

Na libovolné ploše S vrstvu křivek \mathcal{L} zpravidla zadáváme v oblasti parametrů. **Vektorové pole na ploše** S se rovněž definuje jako pravidlo, které každému bodu $p \in S$ přiřazuje vektor v tečném prostoru $T_p S$.

6.7 Definice. **Ortogonalními trajektoriemi vrstvy** \mathcal{L} na ploše S nazýváme takovou vrstvu \mathcal{L}' na S , že křivky vrstev \mathcal{L} a \mathcal{L}' jsou kolmé v každém bodě.

Věta. Je-li $(F_1(u_1, u_2), F_2(u_1, u_2))$ souřadné vyjádření nějakého vektorového pole tečného k vrstvě \mathcal{L} , pak diferenciální rovnice jejich ortogonálních trajektorií je

$$(12) \quad \frac{du_2}{du_1} = -\frac{g_{11}F_1 + g_{12}F_2}{g_{12}F_1 + g_{22}F_2}.$$

Důkaz. Necht' (du_1, du_2) je tečný vektor k hledané vrstvě \mathcal{L}' . Podle (3), podmínka kolmosti obou vrstev zní

$$g_{11}F_1 du_1 + g_{12}(F_1 du_2 + F_2 du_1) + g_{22}F_2 du_2 = 0.$$

Algebraickou úpravou dostaneme (12). □

Poznámka. Pokud se v nějakém bodě plochy objeví na pravé straně (12) nulový jmenovatel, znamená to, že ortogonální trajektorie tímto bodem má, uvažovány v oblasti parametrů, tečnu rovnoběžnou s osou u_2 . Pak je třeba uvažovat diferenciální rovnici vrstvy se zaměněním u_1 a u_2 .

6.8 Příklad. Na sféře z bodu 4 nalezneme ortogonální trajektorie vrstvy $u_1 + u_2 = \text{konst.}$ Diferencováním dostáváme $du_1 + du_2 = 0$, takže diferenciální rovnice uvažované vrstvy je $\frac{du_2}{du_1} = -1$. Můžeme tedy vzít např. $F_1 = 1, F_2 = -1$. V bodě 4 jsme našli $g_{11} = r^2 \cos^2 u_2, g_{12} = 0, g_{22} = r^2$. Podle (2), diferenciální rovnice ortogonálních trajektorií je

$$(13) \quad \frac{du_2}{du_1} = \cos^2 u_2.$$

Separací proměnných v (13) a integrací dostáváme rovnici ortogonálních trajektorií uvažované vrstvy ve tvaru

$$\text{tg } u_2 = u_1 + \text{konst.}$$

6.9 Definice. Síť na ploše S nazýváme dvě vrstvy $\mathcal{L}_1, \mathcal{L}_2$, jejichž křivky svírají nenulový úhel v každém bodě. Síť se nazývá **ortogonální**, jestliže tento úhel je v každém bodě pravý.

Jednoduchým příkladem je parametrická či souřadnicová síť, která je tvořena křivkami $u_1 = \text{konst.}$ a $u_2 = \text{konst.}$ dané parametrizace $f(u_1, u_2)$ plochy S . Nenulovost úhlu svíraného oběma parametrickými vrstvami je zaručena podmínkou $f_1 \times f_2 \neq 0$.

Následující tvrzení využijeme v mnoha konkrétních situacích.

Věta. Parametrická síť je ortogonální, právě když $g_{12} = 0$.

Důkaz. Vektory f_1 a f_2 jsou tečné k parametrickým vrstvám a $g_{12} = (f_1, f_2)$. \square

6.10 Lemma. Platí $g_{11}g_{22} - g_{12}^2 > 0$.

Důkaz. Známá Cauchyho nerovnost pro dva vektory a, b říká, že $|(a, b)| \leq \|a\| \cdot \|b\|$, neboli $(a, b)^2 \leq \|a\|^2 \cdot \|b\|^2$, přičemž rovnost platí pouze pro kolinéární vektory. Vezmeme-li $a = f_1, b = f_2$, máme $\|a\|^2 = g_{11}, \|b\|^2 = g_{22}, (a, b) = g_{12}$, přičemž vektory f_1 a f_2 nejsou kolinéární. Odtud plyne naše lemma. \square

6.11. V analýze se ukazuje, že obsah plochy vyjádřené explicitně ve tvaru $z = f(x, y), (x, y) \in D$, kde f je ohraničená funkce na ohraničené oblasti D , je dán dvojným integrálem

$$(14) \quad \iint_D \sqrt{1 + f_x^2 + f_y^2} dx dy.$$

6.12. O zobrazení $f: D \rightarrow E_3$ řekneme, že je **ohraničené**, jestliže množina $f(D)$ celá leží uvnitř nějaké koule.

Věta. Necht' plocha S je dána ohraničeným zobrazením $f(u_1, u_2)$ na ohraničené oblasti $D \subset \mathbb{R}^2$. Pak její obsah je roven

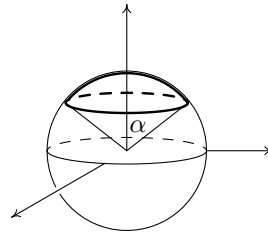
$$(15) \quad \iint_D \sqrt{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} du_1 du_2.$$

Důkaz. Víme, že plochu můžeme v okolí každého jejího bodu zadat explicitně, třeba ve tvaru $z = f(x, y)$. V příkladu 5 jsme našli $g_{11} = 1 + f_x^2$, $g_{12} = f_x f_y$, $g_{22} = 1 + f_y^2$, takže $g_{11}g_{22} - g_{12}^2 = 1 + f_x^2 + f_y^2$. Lokálně se tedy (15) redukuje na klasický výraz (14). Globálně naše tvrzení plyne z aditivnosti obsahu plochy. \square

Výraz $dV := \sqrt{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} du_1 du_2$ se také nazývá **objemový element plochy** S . Vzorec pro obsah plochy lze tedy psát ve tvaru $V = \iint_D dV$.

6.13 Příklad. Stanovíme obsah V tzv. vrchlíku na sféře o poloměru r určeného úhlem α podle obrázku. Tedy $D = (0, 2\pi) \times (\frac{\pi}{2} - \alpha, \frac{\pi}{2})$. V příkladu 4 jsme našli $g_{11} = r^2 \cos^2 u_2$, $g_{12} = 0$, $g_{22} = r^2$. Tedy

$$\begin{aligned} V &= \iint_D r^2 \cos u_2 du_1 du_2 \\ &= r^2 \int_0^{2\pi} du_1 \int_{\pi/2 - \alpha}^{\pi/2} \cos u_2 du_2 \\ &= 2\pi r^2 [\sin u_2]_{\pi/2 - \alpha}^{\pi/2} = 2\pi r^2 (1 - \cos \alpha). \end{aligned}$$



V případě $\alpha = \frac{\pi}{2}$ dostáváme plošný obsah $2\pi r^2$ poloviny sféry.

6.14. Závěrem můžeme shrnout, že první základní forma Φ_1 , která je určena skalárním součinem v každém tečném prostoru plochy, slouží především k výpočtu délky křivek na ploše, odchylek těchto křivek a obsahu plochy. Zásadní teoretický význam formy Φ_1 poznáme později.

7 Druhá základní forma plochy

7.1. Uvažujme normálu $N_p S$ plochy S v bodě p . Na normále máme dva jednotkové vektory, výběr jednoho z nich představuje orientaci přímky $N_p S$.

Definice. Orientací plochy S nazýváme výběr orientací jejích normál, který je proveden spojitým způsobem.

Jednoduchou plochu lze vždy orientovat. Máme-li dáno její parametrické vyjádření $f(u_1, u_2)$, můžeme za orientaci normály vzít směr vektorového součinu $f_1 \times f_2$.

7.2. Příklad Möbiova listu ukazuje, že existují plochy, které globálně nelze orientovat.

Definice. Plochu S , kterou lze orientovat, nazýváme **orientovatelná**. Orientovatelnou plochu spolu s výběrem jedné z jejích orientací nazýváme **orientovaná**.

Jednotkový vektor orientované normály značíme n . Chceme-li vyjádřit jeho závislost na parametrech plochy, píšeme $n(u_1, u_2)$. V případě orientace normály určené parametrizací $f(u)$ máme

$$(1) \quad n = \frac{f_1 \times f_2}{\|f_1 \times f_2\|}.$$

Podmínka kolmosti normály na tečnou rovinu je charakterizována rovnicemi

$$(2) \quad (n, f_1) = 0, \quad (n, f_2) = 0.$$

7.3. Dále uvažujeme orientovanou plochu S .

Pro libovolný pohyb $\gamma(t)$ v prostoru E_3 , vektor $\frac{d^2\gamma}{dt^2}$ nazýváme jeho **zrychlením**. Uvažujme pohyb na ploše S s lokální parametrizací $f(u)$, který je zadán v oblasti parametrů D jako $(u_1(t), u_2(t))$, takže v E_3 jde o pohyb $\gamma(t) = f(u_1(t), u_2(t))$. Spočteme jeho zrychlení. První derivování této složené funkce dává známý výraz

$$\frac{d\gamma}{dt} = f_1(u_1(t), u_2(t)) \frac{du_1}{dt} + f_2(u_1(t), u_2(t)) \frac{du_2}{dt}.$$

Při výpočtu druhé derivace použijeme zkrácené označení

$$(3) \quad f_{11} = \partial_{11}f, \quad f_{12} = \partial_{12}f, \quad f_{22} = \partial_{22}f.$$

Máme tedy

$$(4) \quad \frac{d^2\gamma}{dt^2} = f_{11} \left(\frac{du_1}{dt} \right)^2 + 2f_{12} \frac{du_1}{dt} \frac{du_2}{dt} + f_{22} \left(\frac{du_2}{dt} \right)^2 + f_1 \frac{d^2u_1}{dt^2} + f_2 \frac{d^2u_2}{dt^2}.$$

Podle (2) skalární součin vektorů n a $\frac{d^2\gamma}{dt^2}$ závisí jen na $\frac{d\gamma}{dt}$.

Definice. Skalární součin $(n, \frac{d^2\gamma}{dt^2})$ nazýváme **normálové zrychlení** přiřazené vektoru $\frac{d\gamma}{dt} \in T_pS$. V případě $\|\frac{d\gamma}{dt}\|=1$ hovoříme o **normálové křivosti orientované plochy** S ve směru tohoto vektoru.

Znaménko normálového zrychlení tedy závisí na orientaci plochy.

7.4. Uvažujme skalární součiny

$$(5) \quad h_{11} = (n, f_{11}), \quad h_{12} = (n, f_{12}), \quad h_{22} = (n, f_{22}),$$

kteřé jsou funkcemi na oblasti D . Ze (4) vyplývá, že pravidlo, které ke každému vektoru $(du_1, du_2) \in T_pS$ přiřazuje příslušné normálové zrychlení, je kvadratická forma na T_pS tvaru

$$(6) \quad h_{11}(du_1)^2 + 2h_{12}du_1 du_2 + h_{22}(du_2)^2.$$

Definice. Kvadratickou formu (6) nazýváme **druhá základní forma plochy** S a značíme ji Φ_2 .

Druhá základní forma orientované plochy S je tedy pravidlo, které každému vektoru $A \in T_pS$ přiřazuje číslo $\Phi_2(A)$, které jsme získali takto. Na ploše S uvažujeme pohyb $\gamma(t)$ takový, že $A = \frac{d\gamma(t_0)}{dt}$. Spočteme jeho zrychlení $\frac{d^2\gamma(t_0)}{dt^2}$. Číslo $\Phi_2(A)$ je pak rovno skalárnímu součinu $(n(\gamma(t_0)), \frac{d^2\gamma(t_0)}{dt^2})$, kde $n(\gamma(t_0))$ je orientovaný vektor normály v bodě $\gamma(t_0)$.

7.5. V tečném prostoru T_pS uvažujme směr určený nenulovým vektorem A . Řez plochy S rovinou určenou normálou N_pS a směrem A je křivka, kterou nazýváme **normálový řez plochy ve směru** A .

Základní geometrický význam formy Φ_2 podává

Věta. Absolutní hodnota normálové křivosti ve směru vektoru A je rovna křivosti normálového řezu v tomto směru.

Důkaz. Uvažujme parametrizaci $\gamma(s)$ tohoto řezu obloukem, $\gamma(s_0) = p$. Pak $\frac{d\gamma}{ds}$ je jednotkový vektor a $\frac{d^2\gamma(s_0)}{ds^2}$ je vektor k němu kolmý, o němž z teorie křivek víme, že jeho velikost je rovna křivosti uvažovaného normálového řezu. Vektory $n(p)$ a $\frac{d^2\gamma(s_0)}{ds^2}$ jsou tedy kolineární. Protože vektor $n(p)$ je jednotkový, absolutní hodnota skalárního součinu $(n(p), \frac{d^2\gamma(s_0)}{ds^2})$ je rovna velikosti druhého vektoru. \square

7.6. Pro normálovou křivost \varkappa ve směru vektoru $A = (du_1, du_2)$ platí

$$(7) \quad \varkappa = \frac{h_{11}(du_1)^2 + 2h_{12}du_1 du_2 + h_{22}(du_2)^2}{g_{11}(du_1)^2 + 2g_{12}du_1 du_2 + g_{22}(du_2)^2}.$$

Opravdu, jednotkový vektor v tomto směru je $\frac{1}{\|A\|}(du_1, du_2)$, přičemž $\|A\|^2 = g_{11}(du_1)^2 + 2g_{12}du_1 du_2 + g_{22}(du_2)^2$. Dosazením do (6) dostáváme (7).

7.7 Definice. Bod $f(u_0) \in S$ nazýváme **planární bod**, jestliže $\Phi_2(u_0)$ je nulová forma, tj. platí $h_{11}(u_0) = 0$, $h_{12}(u_0) = 0$, $h_{22}(u_0) = 0$.

7.8 Definice. Plocha S se nazývá **souvislá**, jestliže každé dva její body lze spojit dráhou, která celá na S leží.

7.9 Věta. Jednoduchá souvislá plocha S , jejíž každý bod je planární, je částí roviny.

Důkaz. Pišme $n_1 = \partial_1 n$, $n_2 = \partial_2 n$. Derivací (2) podle u_1 a u_2 dostáváme

$$(8) \quad \begin{aligned} (n_1, f_1) + (n, f_{11}) &= 0, & (n_1, f_2) + (n, f_{12}) &= 0, \\ (n_2, f_1) + (n, f_{12}) &= 0, & (n_2, f_2) + (n, f_{22}) &= 0. \end{aligned}$$

Zde především vidíme, že v případě roviny, jejíž normálový vektor je konstantní, je každý bod planární. Dále využijeme skutečnost, že n je jednotkový vektor. Derivováním vztahu $(n, n) = 1$ dostáváme

$$(9) \quad (n, n_1) = 0, \quad (n, n_2) = 0.$$

Je-li každý bod plochy S planární, anulují se podle (5) druhé členy v (8). Pak první dvě rovnice (8) a první rovnice (9) říkají, že vektor n_1 je kolmý ke třem lineárně nezávislým vektorům n , f_1 , f_2 . Je to tedy nulový vektor. Ze zbývajících rovnic (8) a (9) stejným způsobem plyne, že n_2 je nulový vektor. Normálový vektor je tedy konstantní, $n = a$. Uvažujme funkci

$$\varphi(u_1, u_2) = (a, f(u_1, u_2) - f(u_1^0, u_2^0)).$$

Máme $\frac{\partial \varphi}{\partial u_1} = (a, f_1) = 0$, $\frac{\partial \varphi}{\partial u_2} = (a, f_2) = 0$, takže φ je konstantní funkce. Přitom $\varphi(u_1^0, u_2^0) = 0$, tedy $\varphi(u) = 0$ pro všechna u . To znamená, že celá plocha S leží na své tečné rovině jdoucí bodem $f(u_0)$. \square

7.10 Definice. Bod $f(u_0) \in S$ nazýváme **sférický bod**, jestliže forma $\Phi_2(u_0)$ je nenulovým konstantním násobkem formy $\Phi_1(u_0)$.

Sférický bod $f(u_0)$ je tedy charakterizován podmínkami

$$(10) \quad h_{11}(u_0) = cg_{11}(u_0), \quad h_{12}(u_0) = cg_{12}(u_0), \quad h_{22}(u_0) = cg_{22}(u_0),$$

kde $0 \neq c \in \mathbb{R}$.

Pro normálový vektor $n(u)$ sféry se středem v počátku a poloměrem r platí $n(u) = \frac{1}{r} f(u)$. Rovnice (8) pak ukazují, že každý bod sféry je sférický.

7.11 Věta. Jednoduchá souvislá plocha S , jejíž každý bod je sférický, je částí sféry.

Důkaz. Necht' (10) platí v každém bodě. Tedy

$$(11) \quad (n, f_{11}) = c(f_1, f_1), \quad (n, f_{12}) = c(f_1, f_2), \quad (n, f_{22}) = c(f_2, f_2).$$

Z (8) a (11) plyne

$$(12) \quad \begin{aligned} (f_1, n_1 + cf_1) &= 0, & (f_2, n_1 + cf_1) &= 0, \\ (f_1, n_2 + cf_2) &= 0, & (f_2, n_2 + cf_2) &= 0. \end{aligned}$$

Podle (2) a (9) platí také

$$(13) \quad (n, n_1 + cf_1) = 0, \quad (n, n_2 + cf_2) = 0.$$

Stejně jako v důkazu věty 9 odtud plyne

$$(14) \quad n_1 + cf_1 = 0, \quad n_2 + cf_2 = 0.$$

Derivováním první rovnice podle u_2 a druhé podle u_1 dostáváme

$$(15) \quad n_{12} + \frac{\partial c}{\partial u_2} f_1 + cf_{12} = 0, \quad n_{12} + \frac{\partial c}{\partial u_1} f_2 + cf_{12} = 0,$$

kde $n_{12} = \frac{\partial^2 n}{\partial u_1 \partial u_2}$. Nulový je tedy i rozdíl

$$\frac{\partial c}{\partial u_2} f_1 - \frac{\partial c}{\partial u_1} f_2 = 0.$$

Protože vektory f_1 a f_2 jsou lineárně nezávislé, musí platit $\frac{\partial c}{\partial u_1} = 0$, $\frac{\partial c}{\partial u_2} = 0$, takže c je konstanta. Podle (14) je bod $f + \frac{1}{c}n$ pevný. Každý bod plochy S má od tohoto bodu konstantní vzdálenost $\frac{1}{|c|}$, takže S je částí příslušné sféry. \square

7.12 Definice. Směr v tečné rovině plochy nazýváme **asymptotický směr**, jestliže normálová křivost v něm je nulová. Tečnu v tomto směru nazýváme **asymptotická tečna**.

Rovnice asymptotických směrů tedy je

$$(16) \quad h_{11}(du_1)^2 + 2h_{12}du_1 du_2 + h_{22}(du_2)^2 = 0.$$

V planárním bodě je každý směr asymptotický.

Předpokládáme-li, že směr $du_2 = 0$ není asymptotický, tedy $h_{11} \neq 0$, položíme $\varrho = \frac{du_1}{du_2}$ a (16) dává kvadratickou rovnici pro asymptotické směry

$$(17) \quad h_{11}\varrho^2 + 2h_{12}\varrho + h_{22} = 0.$$

Pro její kořeny platí $\varrho_{1,2} = \frac{-h_{12} \pm \sqrt{h_{12}^2 - h_{11}h_{22}}}{h_{11}}$. Označme

$$(18) \quad h = \begin{vmatrix} h_{11} & h_{12} \\ h_{12} & h_{22} \end{vmatrix} = h_{11}h_{22} - h_{12}^2.$$

Dva (reálné) asymptotické směry máme tedy při $h < 0$, oba směry splývají při $h = 0$ a imaginární kořeny dostáváme při $h > 0$. Je-li $h_{11} = 0$ a $h_{22} \neq 0$, (16) dává kvadratickou rovnici pro podíl $\frac{du_2}{du_1}$ a máme stejnou situaci. Pokud $h_{11} = 0$ a $h_{22} = 0$, v neplanárním bodě musí být $h_{12} \neq 0$, takže asymptotické směry jsou $du_1 = 0$ a $du_2 = 0$.

7.13 Definice. Neplanární bod se nazývá **hyperbolický** resp. **parabolický** resp. **eliptický**, jestliže $h < 0$ resp. $h = 0$ resp. $h > 0$.

Ve sférickém bodě z nerovnosti 6.10 plyne $h > 0$, takže jde o speciální případ eliptického bodu.

7.14 Definice. Křivka C na ploše S se nazývá **asymptotická**, jestliže její tečna v každém bodě je asymptotická tečna.

Na ploše s pouze hyperbolickými body máme tedy dvě vrstvy asymptotických křivek. Na ploše jen s parabolickými body máme jednu vrstvu asymptotických křivek. Na ploše jen s eliptickými body asymptotické křivky neexistují.

7.15 Věta. Přímka v tečné rovině $\tau_p S$ je asymptotická tečna, právě když má s plochou styk 2. řádu.

Důkaz. Je-li směr asymptotický, pak normálový řez v tomto směru má v bodě p nulovou křivost. Tedy p je inflexní bod normálového řezu, takže tečna má s ním styk 2. řádu. Obráceně, má-li nějaká tečna v bodě $p \in S$ styk 2. řádu s nějakou křivkou $\gamma(t)$ na S , $\gamma(t_0) = p$, jde o inflexní bod této křivky. Tedy vektor $\frac{d^2\gamma(t)}{dt^2}$ je kolineární s vektorem $\frac{d\gamma(t_0)}{dt}$, který je kolmý na normálový vektor $n(p)$, takže

$$(19) \quad \left(n(p), \frac{d^2\gamma(t_0)}{dt^2} \right) = 0.$$

□

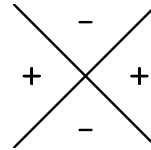
7.16. Připomínáme, že oskulační rovina prostorové křivky není určena v jejích inflexních bodech.

Věta. Křivka C na ploše S je asymptotická, právě když v každém bodě její oskulační rovina splývá s tečnou rovinou plochy nebo není určena.

Důkaz. Oskulační rovina křivky $C \equiv \gamma(t)$ v bodě $p = \gamma(t_0)$ je určena vektory $\frac{d\gamma(t_0)}{dt}$, $\frac{d^2\gamma(t_0)}{dt^2}$, pokud jsou lineárně nezávislé. Přitom $\frac{d\gamma(t_0)}{dt}$ leží v tečné rovině plochy. Tedy tečná rovina plochy S splývá s oskulační rovinou křivky C , právě když normálový vektor $n(s)$ je kolmý na $\frac{d^2\gamma(t_0)}{dt^2}$, tj. platí (19). Jde-li o inflexní bod, je vektor $\frac{d^2\gamma(t_0)}{dt^2}$ kolineární s $\frac{d\gamma(t_0)}{dt}$, a rovněž platí (19). Obráceně, je-li $\Phi_2\left(\frac{d\gamma(t_0)}{dt}\right) = 0$, platí (19) a stejně jako v první části důkazu nahlédneme, že nastává jeden z obou uvažovaných případů. \square

7.17. Z 1.28 víme, že přímka nebo její část je charakterizována tím, že každý její bod je inflexní. Pokud tedy leží na ploše přímka nebo její část, je to asymptotická křivka. Tím máme např. stanoveny asymptotické směry a křivky na regulárních přímkových kvadrikách, tj. na jednodílném hyperboloidu a hyperbolickém paraboloidu.

7.18. V hyperbolickém bodě asymptotické směry rozdělují směry v tečné rovině na dvě části. V jedné z nich mají normálové křivosti kladné znaménko, v druhé znaménko záporné. V kladné části tedy lokálně leží normálové řezy nad tečnou rovinou ve směru orientované normály, v záporné části lokálně leží normálové řezy na druhé straně tečné roviny. Plocha tedy leží po obou stranách své tečné roviny. Výrazným příkladem je plocha $z = xy$. Osy x a y na ní leží, takže to jsou asymptotické křivky, a tečná rovina v počátku je $z = 0$. Pro $x > 0, y > 0$ nebo $x < 0, y < 0$ plocha leží nad tečnou rovinou, pro $x > 0, y < 0$ nebo $x < 0, y > 0$ leží plocha pod tečnou rovinou.



V eliptickém bodě je znaménko křivosti ve všech směrech stejné, takže celá plocha lokálně leží po jedné straně tečné roviny. Nejjednoduššími příklady jsou sféra nebo elipsoid.

Dalším pěkným příkladem je anuloid. Na “vnější straně pneumatiky” leží plocha celá po jedné straně tečné roviny, jsou tam vesměs eliptické body. Na celé vnitřní části anuloid lokálně leží po obou stranách každé tečné roviny, jsou tam vesměs hyperbolické body. “Horní a dolní” kružnice jsou pak tvořeny body parabolickými.

7.19 Poznámka. Závěrem ještě ukážeme, jak lze planární a sférické body charakterizovat pomocí obecného pojmu **styk ploch**.

Nechť p je společný bod ploch S a \bar{S} . Řekneme, že **plochy S a \bar{S} mají v bodě p styk řádu k** , jestliže ke každé křivce $C \subset S$ jdoucí bodem p existuje taková křivka $\bar{C} \subset \bar{S}$, že křivky C a \bar{C} mají v bodě p styk k -tého řádu. Ve skriptu [5] se ukazuje, že takto vzniká relace ekvivalence, a odvozuje se toto početní kritérium pro styk ploch, které je podobné 2.5 a 4.7.

Jestliže plocha S je zadána parametrickým vyjádřením $f(u)$ a plocha \bar{S} je dána rovnicí $F(x, y, z) = 0$, pak vytvoříme funkci dvou proměnných

$$\Phi(u_1, u_2) = F(f_1(u_1, u_2), f_2(u_1, u_2), f_3(u_1, u_2)).$$

Platí, že plochy S a \bar{S} mají ve společném bodě $p = f(u_0)$ styk k -tého řádu, právě když všechny parciální derivace funkce Φ v bodě $u_0 = (u_1^0, u_2^0)$ až do řádu k včetně jsou nulové. Pro $k = 1$ takto dostáváme, že dvě plochy mají ve společném bodě styk 1. řádu, právě když v něm mají společnou tečnou rovinu.

Uvažujme-li jako plochu \bar{S} rovinu

$$ax + by + cz + d = 0,$$

máme

$$\Phi(u_1, u_2) = af_1(u_1, u_2) + bf_2(u_1, u_2) + cf_3(u_1, u_2) + d.$$

Podmínky pro styk 1. řádu

$$a\partial_1 f_1(u_0) + b\partial_1 f_2(u_0) + c\partial_1 f_3(u_0) = 0, \quad a\partial_2 f_1(u_0) + b\partial_2 f_2(u_0) + c\partial_2 f_3(u_0) = 0$$

znamenaají, že vektor (a, b, c) je kolineární s normálovým vektorem $n(u_0)$ plochy S v bodě $f(u_0)$. Podmínka pro styk 2. řádu pak zní

$$(n(u_0), \partial_{11} f(u_0)) = 0, \quad (n(u_0), \partial_{12} f(u_0)) = 0, \quad (n(u_0), \partial_{22} f(u_0)) = 0.$$

Tedy bod $p \in S$ je planární, právě když tečná rovina plochy S v něm má s plochou styk 2. řádu.

Podobným výpočtem dokážeme, že bod $f(u_0) \in S$ je sférický, právě když existuje sféra Q taková, že S a Q mají v bodě $f(u_0)$ styk 2. řádu.

8 Hlavní křivky

8.1. Rozložení normálové křivosti plochy $S \equiv f(u)$ v jejím neplanárním bodě p lze vizualizovat následujícím způsobem. Na tečnu v neasymptotickém směru nanese, v obou směrech, hodnotu $\frac{1}{\sqrt{|\varkappa|}}$, kde \varkappa je normálová křivost v tomto směru. Je-li $a_1 f_1(p) + a_2 f_2(p)$ vektor odpovídající takovému bodu, je čtverec jeho velikosti roven $\frac{1}{|\varkappa|}$, tj.

$$(1) \quad g_{11}a_1^2 + 2g_{12}a_1a_2 + g_{22}a_2^2 = \frac{1}{|\varkappa|}.$$

Ale \varkappa je dáno výrazem 7.(7), takže (1) je rovnocenné rovnici

$$(2) \quad |h_{11}a_1^2 + 2h_{12}a_1a_2 + h_{22}a_2^2| = 1.$$

Definice. Křivka (2) se nazývá **Dupinova indikatrix** v neplanárním bodě plochy.

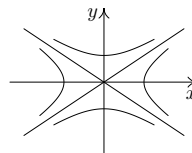
8.2. V eliptickém bodě je (2) elipsa. Uvědomíme-li si, že rovnice jednotkové kružnice v naší afinní souřadné soustavě v tečné rovině je

$$g_{11}a_1^2 + 2g_{12}a_1a_2 + g_{22}a_2^2 = 1$$

pak z 7.(10) plyne, že uvažovaná elipsa je kružnicí právě ve sférických bodech plochy.

V hyperbolickém bodě můžeme rovnici $h_{11}a_1^2 + 2h_{12}a_1a_2 + h_{22}a_2^2 = 1$ převést změnou souřadné soustavy na tvar

$$(3) \quad \frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1.$$



Tedy (2) představuje dvojici tzv. sdružených hyperbol, která vedle (3) sestává ještě z hyperboly $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = -1$.

V parabolickém bodě představuje (2) rovnici dvojice rovnoběžných přímk v tečné rovině, která je souměrná podle bodu dotyku. Opravdu, v tomto případě platí $h_{11}h_{22} = h_{12}^2$. Uvažujme případ $h_{11} > 0, h_{12} > 0$. Pak $h_{12} = \pm\sqrt{h_{11}}\sqrt{h_{22}}$. Začneme případem kladného znaménka. Tedy rovnice (2) má tvar

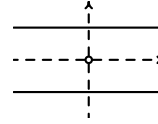
$$(4) \quad 1 = h_{11}a_1^2 + 2\sqrt{h_{11}}\sqrt{h_{22}}a_1a_2 + h_{22}a_2^2 = (\sqrt{h_{11}}a_1 + \sqrt{h_{22}}a_2)^2.$$

To je rovnice dvojice rovnoběžných přímk

$$(5) \quad 1 = \sqrt{h_{11}}a_1 + \sqrt{h_{22}}a_2, \quad -1 = \sqrt{h_{11}}a_1 + \sqrt{h_{22}}a_2.$$

Tato dvojice je souměrná podle počátku. Stejný výsledek dostaneme v případě záporného znaménka. Pokud je $h_{11} < 0$, $h_{22} < 0$, dává podobný výpočet též výsledek.

8.3. V nesférickém bodě definujeme **osy Dupinovy indikatrix** jako osy elipsy nebo jako společné osy dvojice sdružených hyperbol nebo jako osu dvojice rovnoběžných přímk a přímku na ni kolmou jdoucí počátkem.



Definice. Směry os Dupinovy indikatrix nazýváme **hlavní směry plochy** S v uvažovaném bodě. Křivku na S , která se v každém svém bodě dotýká hlavního směru, nazýváme **hlavní křivka**.

V planárních a sférických bodech nejsou hlavní směry definovány.

Na ploše bez planárních a sférických bodů máme tedy **sít' hlavních křivek**. Tato sít' je ortogonální.

8.4. Protože Φ_2 je kvadratická forma, určuje polární bilineární formu, kterou budeme značit stejným symbolem. Pro dva vektory $A = (a_1, a_2)$, $B = (b_1, b_2) \in T_p S$ tedy platí

$$(6) \quad \Phi_2(A, B) = h_{11}(p)a_1b_1 + h_{12}(p)(a_1b_2 + a_2b_1) + h_{22}(p)a_2b_2.$$

Podmínka $\Phi_2(A, B) = 0$ závisí jen na směrech určených vektory A, B . Je to podmínka polární sdruženosti vzhledem k $\Phi_2(p)$.

Definice. Směry v tečné rovině plochy určené nenulovými vektory $A, B \in T_p S$ nazýváme **sdružené**, jsou-li polárně sdružené vzhledem k $\Phi_2(p)$.

Početně je podmínka sdruženosti dána anulováním výrazu (6).

8.5 Věta. Hlavní směry plochy jsou směry, které jsou současně sdružené a kolmé.

Důkaz. Z analytické geometrie víme, že takto jsou charakterizovány osy elipsy a hyperboly. Příklad dvojice rovnoběžných přímk se snadno spočítá samostatně. \square

8.6. Vedle anulování (6) tedy hlavní směry splňují i podmínku kolmosti

$$(7) \quad \Phi_1(A, B) = g_{11}a_1b_1 + g_{12}(a_1b_2 + a_2b_1) + g_{22}a_2b_2 = 0.$$

Je-li (b_1, b_2) nenulový směr, který splňuje (7) a anuluje (6), máme soustavu dvou homogenních lineárních rovnic s nenulovým řešením. Determinant soustavy je tedy nulový, tj.

$$(8) \quad \begin{vmatrix} g_{11}a_1 + g_{12}a_2 & g_{12}a_1 + g_{22}a_2 \\ h_{11}a_1 + h_{12}a_2 & h_{12}a_1 + h_{22}a_2 \end{vmatrix} = 0.$$

Přejdeme-li k diferenciálům $du_1 = a_1$, $du_2 = a_2$, dostáváme

Větu. Diferenciální rovnice sítě hlavních křivek je

$$(9) \quad \begin{vmatrix} g_{11}du_1 + g_{12}du_2, & g_{12}du_1 + g_{22}du_2 \\ h_{11}du_1 + h_{12}du_2, & h_{12}du_1 + h_{22}du_2 \end{vmatrix} = 0.$$

Uvědomněme si, že (9) je v obecném případě kvadratická rovnice pro podíl $\frac{du_2}{du_1}$. Její dvě řešení $\frac{du_2}{du_1} = F_1(u_1, u_2)$, $\frac{du_2}{du_1} = F_2(u_1, u_2)$ jsou diferenciální rovnice obou vrstev hlavních křivek.

8.7 Definice. Normálové křivosti \varkappa_1, \varkappa_2 v hlavních směrech nazýváme **hlavní křivosti plochy**. Součet $H = \varkappa_1 + \varkappa_2$ hlavních křivostí se nazývá **střední křivost**, součin $K = \varkappa_1 \varkappa_2$ se nazývá **Gaussova** (či **totální**) **křivost**.

Ve sférickém bodě má normálová křivost ve všech směrech stejnou hodnotu \varkappa . Zde definujeme $H = 2\varkappa$, $K = \varkappa^2$. V planárním bodě jsou všechny normálové křivosti nulové. Zde klademe $H = 0$, $K = 0$.

Při změně orientace plochy S normálové křivosti mění znaménko. Znaménko střední křivosti H tedy závisí na orientaci plochy, znaménko Gaussovy křivosti K však na orientaci plochy nezávisí.

8.8. Na Dupinově indikatrix vidíme, že normálová křivost má v hlavních směrech extrém. Toho využijeme k odvození vzorce pro stanovení hlavních křivostí. Následující přehledný výpočet se bude týkat jen “obecného” případu, ale laskavý čtenář si prodiskutuje sám, že výsledek platí ve všech případech. Uvažujeme-li směr $\varrho = \frac{du_1}{du_2}$, pak pro normálovou křivost $\varkappa(\varrho)$ v tomto směru podle 7. (7) platí

$$\varkappa(\varrho) = \frac{h_{11}\varrho^2 + 2h_{12}\varrho + h_{22}}{g_{11}\varrho^2 + 2g_{12}\varrho + g_{22}}.$$

K ulehčení výpočtu to zapíšeme ve tvaru

$$(10) \quad \varkappa(g_{11}\varrho^2 + 2g_{12}\varrho + g_{22}) - (h_{11}\varrho^2 + 2h_{12}\varrho + h_{22}) = 0.$$

Derivováním podle ϱ a dosazením podmínky pro extrém $\frac{d\varkappa}{d\varrho} = 0$ dostáváme

$$(11) \quad \varkappa(g_{11}\varrho + g_{12}) - (h_{11}\varrho + h_{12}) = 0.$$

Násobíme-li to $-\varrho$ a přičteme k (10), dostáváme

$$(12) \quad \varkappa(g_{12}\varrho + g_{22}) - (h_{12}\varrho + h_{22}) = 0.$$

Po zpětném dosazení $\varrho = \frac{du_1}{du_2}$ a úpravě má (11) a (12) tvar

$$(13) \quad \begin{aligned} (\varkappa g_{11} - h_{11}) du_1 + (\varkappa g_{12} - h_{12}) du_2 &= 0, \\ (\varkappa g_{12} - h_{12}) du_1 + (\varkappa g_{22} - h_{22}) du_2 &= 0. \end{aligned}$$

Zde (du_1, du_2) je nenulový směr, v němž extrém nastává. Tedy determinant soustavy dvou lineárních rovnic (13) musí být nulový. Odtud plyne

Věta. Hlavní křivosti \varkappa_1, \varkappa_2 jsou kořeny kvadratické rovnice

$$(14) \quad \begin{vmatrix} \varkappa g_{11} - h_{11} & \varkappa g_{12} - h_{12} \\ \varkappa g_{12} - h_{12} & \varkappa g_{22} - h_{22} \end{vmatrix} = 0.$$

8.9. Jednoduchým důsledkem (14) je

Věta. Pro střední a Gaussovu křivost platí

$$(15) \quad H = \frac{g_{11}h_{22} - 2g_{12}h_{12} + g_{22}h_{11}}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2}, \quad K = \frac{h_{11}h_{22} - h_{12}^2}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2}.$$

Důkaz. Úpravou rovnice (14) dostáváme

$$\varkappa^2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2) - \varkappa(g_{11}h_{22} - 2g_{12}h_{12} + g_{22}h_{11}) + (h_{11}h_{22} - h_{12}^2) = 0.$$

Součet $H = \varkappa_1 + \varkappa_2$ resp. součin $K = \varkappa_1 \varkappa_2$ kořenů má tvar (15) podle známé vlastnosti kořenů kvadratické rovnice. \square

Ukážeme ještě, že (15) platí i ve sférickém a planárním bodě. Ve sférickém bodě podle 7. (7) máme $h_{ij} = \varkappa g_{ij}, i = 1, 2$, kde \varkappa je společná hodnota normálové křivosti ve všech směrech. Pak z (15) dostáváme $H = 2\varkappa, K = \varkappa^2$. V planárním bodě máme $h_{ij} = 0$, takže $H = 0$ a $K = 0$.

8.10. Protože $g_{11}g_{22} - g_{12}^2 > 0$ a $h_{11}h_{22} - h_{12}^2$ je výraz použitý v definici 7.13, získali jsme i jiný pohled na tuto definici.

Důsledek. Eliptický resp. parabolický resp. hyperbolický bod je charakterizován podmínkou $K > 0$ resp. $K = 0$ resp. $K < 0$.

Poznámka. V planárním bodě rovněž platí $K = 0$. Proto se planární body někdy také zařazují mezi body parabolické.

8.11 Příklad. Gaussova křivost sféry o poloměru r je $\frac{1}{r^2}$. Opravdu, všechny její body jsou sférické a normálový řez v každém směru je kružnice o poloměru r . Tedy $K = \frac{1}{r^2}$.

8.12. Následující formule přehledně vyjadřuje normálovou křivost v libovolném směru pomocí hlavních křivostí.

Věta (Eulerův vzorec). Necht' σ_1 a σ_2 jsou hlavní směry v bodě p plochy S , necht' \varkappa_1 a \varkappa_2 jsou příslušné hlavní křivosti a s je směr, který se směrem σ_1 svírá úhel φ . Pak pro normálovou křivost \varkappa_s v tomto směru platí

$$(16) \quad \varkappa_s = \varkappa_1 \cos^2 \varphi + \varkappa_2 \sin^2 \varphi.$$

Důkaz. Necht' e_1, e_2 jsou jednotkové vektory ve směrech σ_1, σ_2 . Na S můžeme uvažovat takové parametry u_1, u_2 , že e_1 a e_2 jsou tečné vektory k parametrické síti, tj. $e_1 = (du_1, 0)$, $e_2 = (0, du_2)$. Pak $g_{11}(p) = g_{22}(p) = 1$, $g_{12}(p) = 0$ a sdruženost směrů σ_1 a σ_2 dává $h_{12}(p) = 0$. Z obecného vzorce 7.(7) pro \varkappa pak plyne $\varkappa_1 = h_{11}(p)$, $\varkappa_2 = h_{22}(p)$. Jednotkový vektor ve směru s má tvar $e_1 \cos \varphi + e_2 \sin \varphi$. Dosazením tohoto vektoru do 7.(7) dostáváme $\varkappa_s = \varkappa_1 \cos^2 \varphi + \varkappa_2 \sin^2 \varphi$. \square

8.13. Probereme ještě jednu geometrickou vlastnost, která přímo charakterizuje hlavní křivky. Pro křivku $\gamma(t)$ na ploše S označíme n_γ jednoparametrickou soustavu normálových vektorů podél γ .

Věta. Křivka $\gamma(t)$ je hlavní křivka plochy S , právě když vektor $\frac{dn_\gamma}{dt}$ je kolineární s vektorem $\frac{d\gamma}{dt}$ pro všechna t .

Důkaz. Necht' S je zadána parametrizací $f(u)$ a γ je v oblasti parametrů vyjádřena jako $(u_1(t), u_2(t))$. Tedy

$$(17) \quad \frac{d\gamma}{dt} = f_1 \frac{du_1}{dt} + f_2 \frac{du_2}{dt}.$$

Označme

$$(18) \quad a_1 f_1 + a_2 f_2$$

vektor kolmý k (17). Podobně máme $n_\gamma(t) = n(u_1(t), u_2(t))$, takže

$$(19) \quad \frac{dn_\gamma}{dt} = n_1 \frac{du_1}{dt} + n_2 \frac{du_2}{dt}.$$

Tento vektor leží v tečné rovině, protože vektory n_1 a n_2 jsou kolmé na n , viz 7.(9). Vektory (17) a (19) jsou kolineární, právě když vektory (18) a (19) jsou kolmé. S užitím vzorců 7.(8) dostáváme

$$(20) \quad \begin{aligned} 0 &= \left(f_1 a_1 + f_2 a_2, n_1 \frac{du_1}{dt} + n_2 \frac{du_2}{dt} \right) \\ &= - \left[h_{11} a_1 \frac{du_1}{dt} + h_{12} \left(a_2 \frac{du_1}{dt} + a_1 \frac{du_2}{dt} \right) + h_{22} a_2 \frac{du_2}{dt} \right]. \end{aligned}$$

Směry $\left(\frac{du_1}{dt}, \frac{du_2}{dt} \right)$ a (a_1, a_2) jsou tedy ortogonální a sdružené, takže to jsou hlavní směry. Tedy $\gamma(t)$ je hlavní křivka. Obráceně, je-li $\gamma(t)$ hlavní křivka, je vektor $\frac{d\gamma}{dt}$ sdružen s kolmým vektorem, takže platí druhá rovnice v (20). Pak z první rovnice v (20) plyne, že vektor $\frac{dn_\gamma}{dt}$ je kolineární s vektorem $\frac{d\gamma}{dt}$ pro všechna t . \square

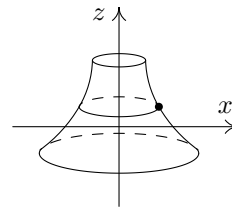
8.14 Příklad. Uvažujme **rotační plochu** S vznikající rotací rovinné křivky C podle osy, která leží v téže rovině a křivku neprotíná. Podobně jako na zeměkouli, **rovnoběžky** na S jsou kružnice, které vznikají rotací jednotlivých bodů křivky C , zatímco **poledníky** na S jsou polohy křivky C v jednotlivých okamžicích rotace. Ukážeme, že rovnoběžky a poledníky jsou hlavní křivky na rotační ploše S .



Uvažujme libovolný poledník plochy S , který ztotožníme s křivkou C . Tedy normály $n_C(t)$ rovinné křivky C jsou současně normálami plochy. Všechny vektory $n_C(t)$ jsou jednotkové. Derivací vztahu $(n_C(t), n_C(t)) = 1$ dostáváme, že vektory $\frac{dn_C(t)}{dt}$ jsou kolmé na $n_C(t)$ a tedy kolinéární s tečným vektorem křivky C . Tedy poledníky jsou hlavní křivky podle věty 13. Rovnoběžky jsou na ně kolmé, takže jsou to rovněž hlavní křivky, protože síť hlavních křivek je ortogonální síť.

8.15. Jako užitečnou ilustraci odvodíme předchozí výsledek také početně. Křivku C zadáme v rovině (x, z) lokální parametrizací $x = g(t)$, $z = h(t)$, $t \in I$, takže dvourozměrný vektor $(g'(t), h'(t))$ je nenulový pro každé $t \in I$. Přitom můžeme předpokládat, že hodnoty parametru t jsou kladné.

Rotaci provedeme kolem osy z a požadavek, aby C neprotínala osu rotace, zajistíme předpokladem, že C leží v polovině $x > 0$, tedy $g(t) > 0$ pro všechna $t \in I$. Jako v označíme odchylku, kterou průmět rotujícího bodu do roviny (x, y) svírá s kladnou poloosou x . Oblast parametrů D můžeme nazírat jako mezikruží v \mathbb{R}^2 , které je v polárních souřadnicích charakterizováno tím, že velikost průvodiče leží v intervalu I a polární úhel je libovolný. V tomto smyslu můžeme psát $v \in [0, 2\pi)$.



Bod o x -ové souřadnici $g(t)$ opisuje v rovině $z = h(t)$ kružnici $x = g(t) \cos v$, $y = g(t) \sin v$. Parametrické vyjádření naší rotační plochy tedy je

$$f(t, v) = (g(t) \cos v, g(t) \sin v, h(t)), \quad t \in I, v \in [0, 2\pi).$$

Z hlediska obecné teorie hraje t resp. v roli parametru u_1 resp. u_2 .

Parciální derivování podle t a v dává

$$f_1 = (g' \cos v, g' \sin v, h'), \quad f_2 = g(-\sin v, \cos v, 0).$$

Koeficienty první základní formy tedy jsou

$$g_{11} = g'^2 + h'^2, \quad g_{12} = 0, \quad g_{22} = g^2.$$

Dále máme

$$f_1 \times f_2 = g(-h' \cos v, -h' \sin v, g'), \quad n = \frac{1}{\sqrt{g'^2 + h'^2}}(-h' \cos v, -h' \sin v, g').$$

V druhém řádu dostáváme parciální derivace

$$f_{11} = (g'' \cos v, g'' \sin v, h''),$$

$$f_{12} = g'(-\sin v, \cos v, 0),$$

$$f_{22} = g(-\cos v, -\sin v, 0).$$

Podle 7. (5) koeficienty druhé základní formy jsou

$$h_{11} = \frac{g'h'' - h'g''}{\sqrt{g'^2 + h'^2}}, \quad h_{12} = 0, \quad h_{22} = \frac{h'g}{\sqrt{g'^2 + h'^2}}.$$

Obecně již samy podmínky $g_{12} = 0$, $h_{12} = 0$ zjednodušují diferenciální rovnici hlavních křivek (9) na tvar

$$\begin{vmatrix} g_{11} & g_{22} \\ h_{11} & h_{22} \end{vmatrix} du_1 du_2 = 0.$$

Anulování determinantu znamená $h_{11} = cg_{11}$, $h_{22} = cg_{22}$, takže se jedná o sférický nebo planární bod, které jsou z úvah o hlavních křivkách vyloučeny. Rovnice $du_1 du_2 = 0$ pak charakterizuje parametrickou síť $u_1 = \text{konst.}$ a $u_2 = \text{konst.}$ V našem případě rotační plochy to jsou rovnoběžky a poledníky.

8.16. Popíšeme vztah křivosti libovolného rovinného řezu plochy S a křivosti normálového řezu ve stejném směru. Necht' ϱ je libovolná rovina jdoucí bodem $p \in S$ různá od tečné roviny $\tau_p S$.

Věta (Meusnierova). Necht' \varkappa_n je křivost normálového řezu plochy S ve směru přímky $\varrho \cap \tau_p S$ a $0 \leq \alpha < \frac{\pi}{2}$ je odchylka, kterou normála $N_p S$ svírá s rovinou ϱ . Pak pro křivost \varkappa_ϱ řezu plochy S rovinou ϱ v bodě p platí

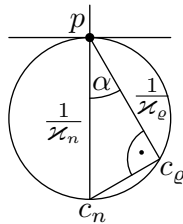
$$\varkappa_n = \varkappa_\varrho \cos \alpha.$$

Důkaz. Necht' $\gamma(s)$ je parametrizace průsečné křivky obloukem, $\gamma(0) = p$. Podle věty 7.5 platí

$$\varkappa_n = \left| \left(n, \frac{d^2\gamma(0)}{ds^2} \right) \right|.$$

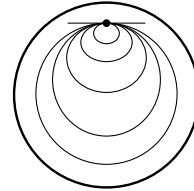
Z teorie rovinných křivek víme, že $\frac{d^2\gamma(0)}{ds^2} = \varkappa_\varrho e_2$, kde e_2 je jednotkový vektor v rovině ϱ . V naší situaci $|(n, e_2)| = \cos \alpha$. \square

8.17.



Uvažujme neasymptotický směr A v tečné rovině. Označme c_n střed křivosti normálového řezu a c_ϱ střed křivosti řezu rovinou ϱ , viz obrázek, na němž je znázorněn řez rovinou kolmou na směr A . Z Meusnierovy věty plyne $\cos \alpha = \frac{\varkappa_n}{\varkappa_\varrho}$, takže trojúhelník $p c_n c_\varrho$ má při vrcholu c_ϱ pravý úhel.

Geometricky to znamená, že středy křivostí všech rovinných řezů plochy S ve směru A leží na kružnici, pro niž je úsečka $p c_n$ průměrem. Při daném A má tedy normálový řez nejmenší křivost a křivost ostatních rovinných řezů se zvětšuje způsobem popsaným v Meusnierově větě. Jako příklad uvádíme sféru, kde tyto řezy jsou kružnice s poloměrem, který se zmenšuje uvedeným způsobem.



8.18. Závěrem se zmíníme o jedné třídě ploch, které jsou zajímavé jak z ryze geometrického, tak i aplikačního hlediska.

Definice. Plocha S se nazývá **minimální**, jestliže její střední křivost H je nulová ve všech bodech.

Netriviálním příkladem minimální plochy je **helikoid**, kterým se budeme zabývat v bodech 10.7 a 10.9.

Přívlastek “minimální” má kořeny ve variačním počtu. Jedním z důležitých variačních problémů je úloha “natáhnout” na zadanou hraniční křivku v E_3 plochu s minimálním plošným obsahem. Za dosti obecných předpokladů je řešením této úlohy plocha s nulovou střední křivostí.

9 Obálky soustav ploch

V případě ploch můžeme uvažovat obálku jednoparametrické i dvouparametrické soustavy. Probereme nejprve dvouparametrický případ, který je jednodušší.

9.1. Uvažujme **dvouparametrickou soustavu ploch** určených rovnicí

$$(1) \quad F(x, y, z, u, v) = 0,$$

$(u, v) \in D$, kde F je funkce třídy C^1 definovaná na otevřené množině $U \subset \mathbb{R}^5$. Plochu o rovnici $F(x, y, z, u_0, v_0) = 0$ značíme S_{u_0, v_0} , $(u_0, v_0) \in D$, takže o (1) hovoříme také jako o soustavě ploch $(S_{u, v})$.

9.2. Společné body ploch $S_{u, v}$, $S_{a, v}$, $S_{u, b}$, $a \neq u$, $b \neq v$ jsou určeny soustavou rovnic

$$F(x, y, z, u, v) = 0, \quad F(x, y, z, a, v) = 0, \quad F(x, y, z, u, b) = 0.$$

Ta je ekvivalentní soustavě

$$F(x, y, z, u, v) = 0, \quad \frac{F(x, y, z, a, v) - F(x, y, z, u, v)}{a - u} = 0,$$
$$\frac{F(x, y, z, u, b) - F(x, y, z, u, v)}{b - v} = 0$$

Uvažujeme-li pevné (u, v) , pak v limitě pro $a \rightarrow u$ a $b \rightarrow v$ dostáváme rovnice

$$(2) \quad F(x, y, z, u, v) = 0, \quad \frac{\partial F(x, y, z, u, v)}{\partial u} = 0, \quad \frac{\partial F(x, y, z, u, v)}{\partial v} = 0.$$

Definice. Body určené rovnicemi (2) nazýváme **charakteristické body** na ploše $S_{u, v}$. Množinu těchto bodů pro všechna $(u, v) \in D$ nazýváme **charakteristická množina soustavy** $(S_{u, v})$.

Stejně jako v 3.2 máme dvě základní početní možnosti vyjádření charakteristické množiny. Když v (2) vyloučíme parametry u a v , dostáváme popis charakteristické množiny rovnicí tvaru $G(x, y, z) = 0$. Jestliže z (2) spočteme x, y, z jako funkce u a v , dostáváme parametrické vyjádření charakteristické množiny.

9.3. Podobně jako v 3.3 řekneme, že **dvě plochy se ve společném bodě dotýkají**, jestliže v něm mají společnou tečnou rovinu. (Ve smyslu poznámky 7.19 jde o styk 1. řádu.)

Definice. Plochu E danou parametrizací $f(u, v), (u, v) \in D$, nazýváme **obálka soustavy** (1), jestliže E se v bodě $f(u, v)$ dotýká plochy $S_{u,v}$ pro všechna $(u, v) \in D$.

9.4 Věta. Každá obálka soustavy $(S_{u,v})$ je podmnožinou její charakteristické množiny. Obráceně, je-li $f(u, v)$ plocha, která splňuje rovnice (2), pak je to obálka soustavy $(S_{u,v})$.

Důkaz. Podmínka, aby bod obálky $f(u, v)$ ležel na ploše $S_{u,v}$, zní

$$(3) \quad F(f_1(u, v), f_2(u, v), f_3(u, v), u, v) = 0.$$

Tečná rovina k ploše $S_{u,v}$ v bodě $f(u, v)$ je kolmá na vektor

$$\left(\frac{\partial F}{\partial x}, \frac{\partial F}{\partial y}, \frac{\partial F}{\partial z} \right) (f_1(u, v), f_2(u, v), f_3(u, v), u, v).$$

Tečná rovina k ploše $f(u, v)$ je určena vektory $\partial_1 f, \partial_2 f$. Podmínka splývání obou tečných rovin tedy zní

$$(4) \quad \begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial x} \frac{\partial f_1}{\partial u} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{\partial f_2}{\partial u} + \frac{\partial F}{\partial z} \frac{\partial f_3}{\partial u} &= 0, \\ \frac{\partial F}{\partial x} \frac{\partial f_1}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{\partial f_2}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial z} \frac{\partial f_3}{\partial v} &= 0. \end{aligned}$$

Derivováním rovnice (3) podle u a v dostáváme

$$(5) \quad \begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial x} \frac{\partial f_1}{\partial u} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{\partial f_2}{\partial u} + \frac{\partial F}{\partial z} \frac{\partial f_3}{\partial u} + \frac{\partial F}{\partial u} &= 0, \\ \frac{\partial F}{\partial x} \frac{\partial f_1}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{\partial f_2}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial z} \frac{\partial f_3}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial v} &= 0. \end{aligned}$$

Jestliže tečné roviny splývají, pak z (4) a (5) plyne $\frac{\partial F}{\partial u} = 0, \frac{\partial F}{\partial v} = 0$. Tedy obálka je podmnožinou charakteristické množiny. Obráceně, máme-li plochu E danou parametricky $f(u, v)$, která splňuje rovnice (2), pak z (5) plyne (4). Tedy E je obálka. \square

9.5. Jako ilustraci početního postupu probereme nejjednodušší příklad dvouparametrické soustavy sfér se středem v rovině $z = 0$ a konstantním poloměrem r . Máme tedy rovnice

$$\begin{aligned} F(x, y, z, u, v) &= (x - u)^2 + (y - v)^2 + z^2 - r^2 = 0, \\ \frac{\partial F}{\partial u} &= -2(x - u) = 0, \quad \frac{\partial F}{\partial v} = -2(y - v) = 0. \end{aligned}$$

Dosazením z druhé a třetí rovnice do první dostáváme $z^2 = r^2$. Samozřejmě, obálka sestává z dvojice rovin $z = \pm r$.

9.6. Uvažujme **jednparametrickou soustavu ploch** určených rovnicí

$$(6) \quad F(x, y, z, t) = 0,$$

$t \in I$, kde F je funkce třídy C^2 definovaná na otevřené množině $U \subset \mathbb{R}^4$. Plochu o rovnici $F(x, y, z, t_0) = 0$ značíme S_{t_0} , $t_0 \in I$, a o (6) hovoříme také jako o soustavě ploch (S_t) .

Společné body ploch S_t a S_s , $s \neq t$ jsou určeny soustavou rovnic

$$F(x, y, z, t) = 0, \quad F(x, y, z, s) = 0,$$

kteřá je ekvivalentní soustavě

$$F(x, y, z, t) = 0, \quad \frac{F(x, z, y, s) - F(x, y, z, t)}{s - t} = 0.$$

V limitě pro $s \rightarrow t$ dostáváme

$$(7) \quad F(x, y, z, t) = 0, \quad \frac{\partial F(x, y, z, t)}{\partial t} = 0.$$

Definice. Množinu určenou rovnicemi (7) nazýváme **charakteristikou na ploše** S_t . Sjednocení těchto množin pro všechna $t \in I$ nazýváme **charakteristická množina soustavy** (S_t) .

Rovnici charakteristické množiny získáme vyloučením t z rovnic (7).

Je-li charakteristika na S_t křivka (jsou-li tedy splněny kvalitativní podmínky definice 1.14), mluvíme o **charakteristické křivce** na ploše S_t .

9.7. Situace u jednparametrické soustavy ploch je taková, že po její obálce E se požaduje, aby se dotýkala každé plochy S_{t_0} podél křivky.

Definice. Plochu E s parametrickým vyjádřením $f(t, \tau)$, $(t, \tau) \in D \subset \mathbb{R}^2$, nazýváme **obálka soustavy** (S_t) , jestliže E se dotýká každé plochy S_{t_0} podél křivky $f(t_0, \tau)$.

Na křivce $f(t_0, \tau)$, kterou značíme C_{t_0} , je parametrem τ .

9.8 Věta. Každá obálka soustavy (S_t) je podmnožinou její charakteristické množiny.

Důkaz. Necht' $f(t, \tau)$ je parametrické vyjádření obálky E v souladu s definicí 7. Protože C_t leží na S_t , platí

$$F(f_1(t, \tau), f_2(t, \tau), f_3(t, \tau), t) = 0.$$

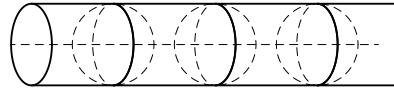
Derivací podle t dostáváme

$$\frac{\partial F}{\partial x} \frac{\partial f_1}{\partial t} + \frac{\partial F}{\partial y} \frac{\partial f_2}{\partial t} + \frac{\partial F}{\partial z} \frac{\partial f_3}{\partial t} + \frac{\partial F}{\partial t} = 0.$$

Anulování součtu prvních tří členů znamená kolmost normály plochy S_t na vektor $\frac{\partial f}{\partial t}$. Protože E a S_t mají podél křivky C_t stejné tečné roviny, tato podmínka je splněna. Platí tedy $\frac{\partial F}{\partial t} = 0$. \square

Z předchozího důkazu vidíme, že platí i toto obrácené tvrzení. Jestliže plocha E s parametrickým vyjádřením $f(t, \tau)$ splňuje rovnice (7), pak E je obálka soustavy (S_t).

9.9. Probereme opět jen nejjednodušší příklad jednoparametrické soustavy sfér konstantního poloměru r se středy na ose x . Máme tedy



$F(x, y, z, t) = (x - t)^2 + y^2 + z^2 - r^2 = 0$, $\frac{\partial F}{\partial t} = -2(x - t) = 0$. Dosazení $x = t$ do první rovnice dává $y^2 + z^2 = r^2$. Samozřejmě, tato válcová plocha je obálkou uvažované soustavy.

9.10. Uvažujme průnik charakteristiky (7) s plochou S_s o rovnici $F(x, y, z, s) = 0$, $s \neq t$. Místo ní můžeme ekvivalentně připojit k (7) rovnici

$$\frac{2}{(s - t)^2} \left[F(x, y, z, s) - F(x, y, z, t) - (s - t) \frac{\partial F(x, y, z, t)}{\partial t} \right] = 0.$$

Limitu levé strany pro $s \rightarrow t$ spočteme tak, že dvakrát použijeme l'Hospitalovo pravidlo. Tím dostáváme

$$(8) \quad \frac{\partial^2 F(x, y, z, t)}{\partial t^2} = 0.$$

Definice. Množinu H o rovnicích

$$(9) \quad F = 0, \quad \frac{\partial F}{\partial t} = 0, \quad \frac{\partial^2 F}{\partial t^2} = 0$$

nazýváme **hrana vratu** soustavy (S_t).

9.11 Poznámka. Příklad 9 je z hlediska konstrukce hrany vratu nezajímavý. Zde máme $\frac{\partial^2 F}{\partial t^2} = 2$, takže hrana vratu je prázdná množina.

Parametrické vyjádření hrany vratu získáme výpočtem x, y, z jako funkce t z těchto rovnic.

Název hrana vratu vysvětlíme v bodech 4 a 19 následující kapitoly o přímkových plochách, když budeme hovořit o ploše tečen prostorové křivky.

9.12. Dále předpokládáme, že charakteristiky C_t jsou křivky, které jsou průsečnicemi dvou ploch $F = 0$ a $\frac{\partial F}{\partial t} = 0$ ve smyslu 4.13.

Definice. Křivku Γ s parametrickým vyjádřením $f(t), t \in I$, nazýváme **obálka soustavy charakteristik** (C_t), jestliže Γ se v bodě $f(t_0)$ dotýká křivky C_{t_0} pro každé $t_0 \in I$.

9.13 Věta. Každá obálka soustavy charakteristických křivek (C_t) je podmnožinou hrany vratu. Obráceně, jestliže křivka $f(t)$ splňuje rovnice (9), tak je to obálka soustavy charakteristických křivek.

Důkaz. Necht' $f(t)$ je obálka. Protože $f(t) \in C_t$, platí

$$F(f_1(t), f_2(t), f_3(t), t) = 0,$$

$$\frac{\partial F}{\partial t}(f_1(t), f_2(t), f_3(t), t) = 0.$$

Derivováním druhé rovnice dostáváme

$$(10) \quad \frac{\partial^2 F}{\partial x \partial t} \frac{df_1}{dt} + \frac{\partial^2 F}{\partial y \partial t} \frac{df_2}{dt} + \frac{\partial^2 F}{\partial z \partial t} \frac{df_3}{dt} + \frac{\partial^2 F}{\partial t^2} = 0.$$

Pro pevné t uvažujme plochu

$$(11) \quad \frac{\partial F(x, y, z, t)}{\partial t} = 0.$$

Její normálový vektor je

$$\left(\frac{\partial^2 F}{\partial x \partial t}, \frac{\partial^2 F}{\partial y \partial t}, \frac{\partial^2 F}{\partial z \partial t} \right).$$

Tento vektor je kolmý k $\frac{df}{dt}$ podle podmínky obálky, protože $\frac{df}{dt}$ leží v tečné rovině plochy (11). Součet prvních tří členů v (10) se tedy anulují a zbývá $\frac{\partial^2 F}{\partial t^2} = 0$. Obrácené tvrzení získáme obráceným postupem v této úvaze. \square

9.14. Poznamenáváme ještě, že libovolná jednoparametrická soustava prostorových křivek nemusí mít obálku. Podobně jako dříve nalezneme, že obálka soustavy prostorových křivek

$$F(x, y, z, t) = 0, \quad G(x, y, z, t) = 0$$

musí splňovat také rovnice

$$\frac{\partial F(x, y, z, t)}{\partial t} = 0, \quad \frac{\partial G(x, y, z, t)}{\partial t} = 0.$$

To jsou 4 rovnice pro stanovení x, y, z jako funkcí t , což obecně je příliš mnoho.

10 Přímkové plochy

10.1. Jednparametrickou soustavou přímek v E_3 rozumíme zobrazení, které každému $t \in I$ přiřazuje přímku $p(t)$, kde I je otevřený interval. Přímka $p(t)$ se nazývá **tvůřící přímka soustavy**. Tuto přímku určujeme pomocí jednoho bodu $g(t) \in p(t)$ a nenulového směrového vektoru $h(t)$. Libovolný bod přímky $p(t)$ pak má tvar

$$(1) \quad f(t, v) = g(t) + vh(t), \quad v \in \mathbb{R}.$$

Podobně jako v úmluvě 1.15 nebo 4.7 budeme dále předpokládat, že $g(t)$ a $h(t)$ jsou funkce třídy C^r , kde řád r je dostatečně vysoký pro naše úvahy. Pak $f: I \times \mathbb{R} \rightarrow E_3$ je zobrazení třídy C^r . Jde tedy v jistém smyslu o dvouparametrický pohyb. Podmínka z definice plochy vyžaduje vedle injektivnosti f ještě to, že vektory $\frac{\partial f}{\partial t} =: f_t = g' + vh'$ a $\frac{\partial f}{\partial v} =: f_v = h$ jsou v každém bodě lineárně nezávislé. Budeme to nejprve ilustrovat na příkladech.

10.2. Nechť bod $g(t) = a$ je pevný. Tuto jednparametrickou soustavu přímek nazýváme **obecný kužel**

$$(2) \quad f(t, v) = a + v h(t).$$



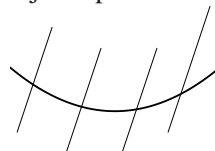
V tomto případě $f_t = v h'$, $f_v = h$, $f_t \times f_v = v(h' \times h)$. Pro $v = 0$ dostáváme vrchol kužele, který je zřejmě singulární. Pro $v \neq 0$ musí platit $h' \times h \neq o$ pro všechna $t \in I$. Je-li to splněno, pak při injektivnosti f jde o plochu. Platí-li $h' \times h = o$ všude, máme

$$(3) \quad \frac{\partial h}{\partial t} = k(t) h(t),$$

kde $k(t)$ je reálná funkce. Pokud místo $h(t)$ uvažujeme reálnou funkci $z(t)$, pak separací proměnných nalezneme, že naše diferenciální rovnice má obecné řešení $z = l(t)c$, kde $l(t) = e^{\int k(t) dt}$. Tuto situaci máme na každé složce vektorové funkce $h(t)$, takže $h(t) = l(t)b$, kde b je konstantní vektor. V tomto případě tedy jde o dvouparametrický pohyb po přímce, ne o plochu.

10.3. Nechť $h(t) = a$ je pevný nenulový vektor. Pak dostáváme jednparametrickou soustavu přímek, která se nazývá **obecný válec**

$$(4) \quad f(t, v) = g(t) + va, \quad t \in I, v \in \mathbb{R}.$$



Zde $f_t = g'$, $f_v = a$. Pokud je $g'(t) \times a \neq o$ pro všechna t a f je injektivní, jde o plochu. Je-li tečný vektor $g'(t)$ v nějakém bodě kolineární s vektorem a , jde o singulární případ.

10.4. Uvažujme křivku $C \equiv g(t)$ zadanou parametricky a v každém bodě $g(t)$ sestrojme její tečnu. Tato jednoparametrická soustava přímk se nazývá **plocha tečen křivky C** . Její parametrické vyjádření má tvar

$$(5) \quad f(t, v) = g(t) + v g'(t).$$

Máme $f_t = g'(t) + v g''(t)$, $f_v = g'(t)$, takže

$$(6) \quad f_t \times f_v = -v(g'(t) \times g''(t)).$$

Dále budeme předpokládat, že C nemá inflexní body. Pak vektor (6) je nulový, právě když $v = 0$, což je bod výchozí křivky.

V bodě $g(t_0)$ vezměme normálovou rovinu $\nu(t_0)$ křivky C a zkoumejme její průnik s plochou tečen. Rovnici $\nu(t_0)$ zapíšeme ve tvaru skalárního součinu

$$(7) \quad (g'(t_0), w - g(t_0)) = 0, \quad w = (x, y, z) \in E_3.$$

Tečna v bodě $g(t)$ má parametrické vyjádření

$$g(t) + v g'(t).$$

Označme $v(t)$ parametr jejího průsečíku s $\nu(t_0)$. Pro něj platí

$$(8) \quad (g'(t_0), g(t) + v(t) g'(t) - g(t_0)) = 0.$$

Uvažovaný průnik je pohyb v normálové rovině $\nu(t_0)$ s parametrickým vyjádřením

$$(9) \quad h(t) = g(t) + v(t) g'(t), \quad v(t_0) = 0.$$

Ukážeme, že platí $h'(t_0) = o$. Máme

$$h'(t_0) = g'(t_0) + v'(t_0) g'(t_0) + v(t_0) g''(t_0).$$

Protože $v(t_0) = 0$, stačí dokázat $v'(t_0) = -1$. Derivováním (8) dostáváme

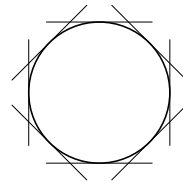
$$(g'(t_0), g'(t) + v'(t) g'(t) + v(t) g''(t)) = 0.$$

Dosazení $t = t_0$ dává

$$(g'(t_0), g'(t_0)) + v'(t_0)(g'(t_0), g'(t_0)) = 0.$$

Protože $(g'(t_0), g'(t_0)) \neq 0$, musí být $v'(t_0) = -1$.

Pro pohyb $h(t)$ podmínka $h'(t_0) = o$ znamená, že $h(t_0)$ je singulární bod. Obecně je to bod vratu, viz 1.9. Je užitečné si to představit na ploše tečen šroubovice, jejíž průmět ve směru osy šroubovice je na obrázku. Takto jsme geometricky objasnili, že plocha tečen není v okolí vytvářející křivky plochou ve smyslu definice 4.6.

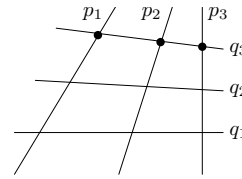


10.5. Chceme-li, abychom i v případě jednoparametrické soustavy přímek uvažovali plochu ve smyslu definice 4.6, můžeme použít tento přístup.

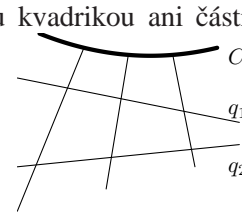
Definice. Plochu $S \subset E_3$ nazýváme **přímková plocha**, jestliže je částí jednoparametrické soustavy přímek.

Také v tomto případě hovoříme o tvořící přímce plochy S , i když to může být jen část přímky.

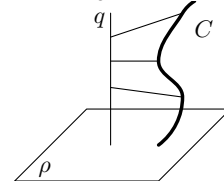
10.6. Probereme ještě dva příklady. Nejprve uvažujme 3 mimoběžky q_1, q_2, q_3 . Každým bodem $p \in q_3$ vedeme příčku mimoběžek q_1, q_2 , která je průsečnicí rovin určených bodem p a přímkou q_1 resp. q_2 . V projektivní geometrii se ukazuje, že takto vzniká regulární přímková kvadrika. Vezmeme-li 3 přímky námi vytvořené soustavy a opakujeme konstrukci, dostáváme druhou jednoparametrickou soustavu přímek na téže regulární přímkové kvadrice.



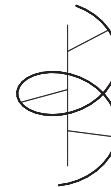
10.7. Na přímkové ploše, která není regulární přímkovou kvadrikou ani částí roviny, mohou tedy vedle tvořících přímek ležet nejvýše dvě další přímky. S tím souvisí následující obecná konstrukce. Vezmeme dvě mimoběžky q_1, q_2 a křivku C . Každým bodem křivky C vedeme příčku obou mimoběžek. Tím dostáváme jednoparametrickou soustavu přímek.



Významný pro technickou praxi je případ, kdy jedna z mimoběžek je nevlastní přímka nějaké roviny ρ . Máme tedy dānu rovinu ρ , přímku q a křivku C . Každým bodem křivky C pak vedeme přímku, která protíná q a je rovnoběžná s ρ . Takto vzniklá jednoparametrická soustava přímek se nazývá **konoid**. Je-li přímka q kolmā na rovinu ρ , hovoří se o **přímém konoidu**.



Příklad. Je-li C šroubovice, q je její osa a jako ρ zvolíme rovinu kolmou na q , pak příslušný přímý konoid se také nazývá **přímý šroubový konoid** neboli **helikoid**. O této ploše jsme se zmiňovali v 8.18. Vezmeme q za osu z a o C budeme předpokládat, že leží na rotačním válci s jednotkovým poloměrem. Parametrické vyjádření C tedy je $(\cos t, \sin t, bt)$, $b \neq 0, t \in \mathbb{R}$. Pro naši šroubovou plochu pak dostáváme



$$(10) \quad f(t, v) = (v \cos t, v \sin t, bt), \quad b \neq 0, v \in \mathbb{R}.$$

Snadno se nahlédne, že kinematicky tato plocha vznikā šroubováním tvořící přímky, která kolmo protínā osu q , ve směru této osy.

10.8 Definice. Přímková plocha se nazývá **rozvinutelná**, jestliže ve všech bodech libovolné tvořící přímky je tečná rovina plochy stejná.

Říkáme též, že tečná rovina je pevná podél tvořících přímek.

Geometricky je jasné (a početně se to snadno ověří), že tuto vlastnost mají obecné kužely a obecné válce. Ukážeme, že také pro plochu tečen křivky C je tečná rovina plochy ve všech bodech tvořící přímky stejná. Podle bodu 4, tečná rovina plochy $g(t) + vg'(t)$ v bodě $g(t_0) + v_0g'(t_0)$, $v_0 \neq 0$, je určena tímto bodem a vektory $g'(t_0)$ a $g''(t_0)$. Pro pevné t_0 a každé $v_0 \neq 0$ tato rovina splývá s oskulační rovinou křivky C v bodě $g(t_0)$, takže je pevná podél celé přímky $g(t_0) + vg(t_0)$.

Na druhé straně, tečná rovina podél tvořící přímky regulární kvadriky není pevná. Tečná rovina je totiž určena danou tvořící přímkou a přímkou druhé soustavy, která uvažovaným bodem prochází. Druhá soustava je však tvořena příčkami mimoběžek, které nemohou ležet v jedné rovině. Také u šroubové plochy z bodu 7 se tečná rovina podél tvořící přímky mění. Z (10) totiž dostáváme

$$(11) \quad f_t = (-v \sin t, v \cos t, b), \quad f_v = (\cos t, \sin t, 0),$$

takže jednotkový vektor normály plochy je

$$\frac{f_t \times f_v}{\|f_t \times f_v\|} = \frac{1}{\sqrt{v^2 + b^2}}(-b \sin t, b \cos t, -v),$$

a ten se při pevném $t = t_0$ mění v závislosti na v .

10.9. Pro další úvahy si **vyjádříme koeficienty druhé základní formy pomocí vnějšího součinu**. Víme, že vnější součin $[a, b, c]$ tří vektorů orientovaného euklidovského trojrozměrného prostoru je roven skalárnímu součinu vektorového součinu prvních dvou z nich s třetím vektorem, tj.

$$[a, b, c] = (a \times b, c).$$

Použijeme-li tuto formuli na vztahy 7.(1) a 7.(5), dostáváme

$$(12) \quad \begin{aligned} h_{11} &= \frac{1}{\|f_1 \times f_2\|} [f_1, f_2, f_{11}], \\ h_{12} &= \frac{1}{\|f_1 \times f_2\|} [f_1, f_2, f_{12}], \\ h_{22} &= \frac{1}{\|f_1 \times f_2\|} [f_1, f_2, f_{22}]. \end{aligned}$$

Příklad. Ukážeme, že helikoid z bodu 8 je minimální plocha ve smyslu 8.18, tj. platí $H = 0$. Derivováním (11) dostáváme $f_{tt} = (-v \cos t, -v \sin t, 0)$, $f_{tv} = (-\sin t, \cos t, 0)$, $f_{vv} = o$. Tedy $h_{11} = 0$, $h_{22} = 0$. Protože také $g_{12} = 0$, vzorec 8.(15) dává $H = 0$.

10.10. Protože každá přímka na ploše je asymptotická křivka, na přímkové ploše máme jen body hyperbolické, v nichž pro Gaussovu křivost platí $K < 0$, nebo body parabolické či planární, v nichž platí $K = 0$.

Věta. Rozvinutelná přímková plocha S má nulovou Gaussovu křivost.

Důkaz. Při parametrickém vyjádření $f(t, v) = g(t) + v h(t)$ plochy S máme $f_1 = g'(t) + v h'(t)$, $f_2 = h(t)$. Pro pevné t v zaměření tečné roviny leží vektor $h(t)$ a tečná rovina je stejná pro všechna v , právě když pro každé $v_1 \neq v_2$ jsou vektory $h(t)$, $g'(t) + v_1 h'(t)$, $g'(t) + v_2 h'(t)$ komplanární. Lineární kombinace dvou posledních vektorů dávají $g'(t)$ a $h'(t)$, takže podmínka pro pevnou tečnou rovinu zní

$$(13) \quad [g'(t), h(t), h'(t)] = 0.$$

Dalším výpočtem dostáváme $f_{11} = g''(t) + v h''(t)$, $f_{12} = h'(t)$, $f_{22} = o$. Podle (12) nalezneme nejprve $h_{22} = 0$, dále

$$h_{12} = \frac{1}{\|f_1 \times f_2\|} [g'(t) + v h'(t), h(t), h'(t)],$$

takže $h_{12} = 0$ podle (13). Ze vzorce 8.(15) pak plyne $K = 0$ nezávisle na h_{11} . \square

10.11. V obráceném směru platí toto tvrzení.

Věta. Jestliže každý bod plochy S je parabolický, pak S lokálně je rozvinutelná přímková plocha.

Důkaz. Na parabolické ploše zvolme lokální parametry tak, aby vrstva asymptotických křivek byla $u_1 = \text{konst.}$. Tedy $0 = h_{12} = (n, f_{12})$ a $0 = h_{22} = (n, f_{22})$. Víme, že platí $(n, f_1) = 0$, $(n, f_2) = 0$, $(n, n) = 1$. Derivováním podle u_2 dostáváme, podobně jako v 7.(8),

$$(n_2, f_1) = 0, \quad (n_2, f_2) = 0, \quad (n_2, n) = 0.$$

Odtud plyne $n_2 = o$, takže normálový vektor podle křivky $u_1 = \text{konst.}$ je pevný. Podle 7.(8) z $h_{12} = 0$ plyne $(n_1, f_2) = 0$. Derivováním tohoto vztahu podle u_2 a užitím $n_{12} = o$ dostáváme $(n_1, f_{22}) = 0$. Vektory f_2 a f_{22} jsou tedy kolmé na vektory n a n_1 , které jsou lineárně nezávislé. Opravdu, vektor n_1 je kolmý na n

a je nenulový. První z rovnic 7.(8) totiž říká $(n_1, f_1) + (n, f_{11}) = 0$. V případě $n_1 = 0$ tedy platí $h_{11} = 0$. Spolu s $h_{12} = 0$ a $h_{22} = 0$ to znamená, že by se jednalo o planární bod, ale tyto body neuvažujeme. Protože vektory f_2 a f_{22} jsou kolmé na dva lineárně nezávislé vektory, jsou kolineární. Každý bod křivky $u_1 = \text{konst.}$ je tedy inflexní, takže jde o část přímky. Tečná rovina podél této tvořící přímky je pevná, tedy S lokálně je rozvinutelná přímková plocha. \square

10.12 Definice. Tvořící přímka $g(t_0) + v h(t_0)$ přímkové plochy (1) se nazývá **cylindrická**, jestliže vektor $h'(t_0)$ je kolineární s $h(t_0)$.

Věta. Přímková plocha, jejíž každá tvořící přímka je cylindrická, je obecný válec.

Důkaz. V bodě 2 jsme ukázali, že ze vztahu $\frac{dh}{dt} = k(t) h(t)$ plyne $h(t) = l(t)b$, kde b je konstantní vektor. Můžeme tedy psát

$$f(t, v) = g(t) + v l(t)b,$$

což je obecný válec s jinou parametrizací tvořících přímek. \square

10.13. Podáme přímou geometrickou charakterizaci cylindrické přímky. Při parametrickém vyjádření $p(t) \equiv g(t) + v h(t)$ můžeme předpokládat, že vektor $h(t)$ je jednotkový. Pak $h(t)$ je pohyb po jednotkové sféře, který nazýváme **sférickým obrazem přímkové plochy**.

Derivování vztahu $(h, h) = 1$ dává $(h, h') = 0$, tedy vektor $h'(t)$ je kolmý na $h(t)$ pro každé t . Požadujeme-li ještě, že $h'(t_0)$ je kolineární s $h(t_0)$, musí být $h'(t_0) = 0$. Odtud plyne

Věta. Tvořící přímka $p(t_0)$ přímkové plochy S je cylindrická, právě když t_0 je singulární bod sférického obrazu plochy S .

10.14. Význam slova “obecně” v následujícím tvrzení bude definován během důkazu.

Věta. Rozvinutelná přímková plocha bez cylindrických přímek je obecně buď plocha tečen nebo obecný kužel.

Důkaz. Pevnost tečné roviny znamená $[g', h, h'] = 0$. Vektor $g'(t)$ je tedy lineární kombinací

$$(14) \quad g'(t) = k(t) h(t) + l(t) h'(t),$$

kde $k(t)$ a $l(t)$ jsou funkce. Pro bod $\tilde{g}(t) = g(t) - l(t) h(t)$ na tvořící přímce platí

$$\tilde{g}'(t) = g'(t) - l'(t) h(t) - l(t) h'(t) = (k(t) - l'(t)) h(t).$$

Za obecný případ budeme považovat buď to, že $k(t) - l'(t) \neq 0$ pro každé t nebo $k(t) - l'(t) = 0$ pro všechna t . V prvním případě je vektor $h(t)$ kolineární s $\tilde{g}'(t)$, takže jde o plochu tečen. V druhém případě je $\tilde{g}'(t) = o$ pro všechna t , takže $\tilde{g}(t)$ je pevný bod a máme případ obecného kužele. \square

10.15. Naše výsledky z bodů 12 a 14 se někdy shrnují slovy, že **plocha s nulovou Gaussovou křivostí je obecně plocha tečen nebo obecný kužel nebo obecný válec.**

10.16. Nyní se budeme zabývat obálkou jednoparametrické soustavy rovin (S_t) , $t \in I$. Její rovnice tedy jsou

$$(15) \quad F(x, y, z, t) = a(t)x + b(t)y + c(t)z + d(t) = 0.$$

Zde $n(t) = (a(t), b(t), c(t))$ je směrový vektor normály roviny S_t . Rovnici (15) tedy můžeme psát ve tvaru

$$(16) \quad (n(t), w) + d(t) = 0, \quad w = (x, y, z) \in E_3.$$

Podle 9.6 je charakteristika určena ještě rovnicí $\frac{\partial F}{\partial t} = 0$, tj.

$$(17) \quad (n'(t), w) + d'(t) = 0.$$

Jestliže

$$(18) \quad n(t) \times n'(t) \neq o,$$

pak (16) a (17) pro každé t určují přímkou. Protože (16) a (17) je soustava dvou nezávislých lineárních rovnic pro tři veličiny x, y, z , její řešení je tvaru

$$(19) \quad k(t) + v h(t),$$

kde $k(t)$ je jedno řešení nehomogenní soustavy a $v h(t)$ je obecné řešení homogenizované soustavy. Za předpokladu (18) je tedy charakteristická množina jednoparametrická soustava přímk (19).

10.17. Pro hranu vratu H máme ještě rovnici $\frac{\partial^2 F}{\partial t^2} = 0$, tj.

$$(20) \quad (n''(t), w) + d''(t) = 0.$$

Předpokládejme, že vektory $n(t)$, $n'(t)$ a $n''(t)$ jsou lineárně nezávislé. Pak soustava (16), (17), (20) má pro každé t jediné řešení, které označíme $f(t)$. Tedy $f(t)$, $t \in I$, je pohyb.

Definice. Řekneme, že **jednparametrická soustava rovin** (S_t) je **regulární**, jestliže $[n(t), n'(t), n''(t)] \neq 0$ pro všechna $t \in I$ a řešení soustavy (16), (17), (20) je křivka bez inflexních bodů.

Hrana vratu regulární soustavy rovin je tedy křivka, která odpovídá situaci z bodu 4.

10.18 Věta. Charakteristická množina regulární jednparametrické soustavy rovin je plocha tečen její hrany vratu.

Důkaz. Parametrické vyjádření (19) charakteristické množiny můžeme volit tak, že $k(t) = f(t)$ je bod hrany vratu. Podle (16) platí

$$(21) \quad (n(t), f(t)) + d(t) = 0.$$

Derivování dává

$$(22) \quad (n(t), f'(t)) + (n'(t), f(t)) + d'(t) = 0.$$

Součet druhého a třetího členu je nulový podle (17), takže platí

$$(23) \quad (n(t), f'(t)) = 0.$$

Derivováním vztahu $(n'(t), f(t)) + d'(t) = 0$ dostáváme

$$(24) \quad (n'(t), f'(t)) + (n''(t), f(t)) + d''(t) = 0.$$

Součet druhého a třetího členu je nulový podle (20). Vektor $f'(t)$ tedy splňuje rovnice

$$(25) \quad (n(t), f'(t)) = 0, \quad (n'(t), f'(t)) = 0.$$

To je homogenizovaná soustava k (16) a (17). Stejnou soustavu splňuje vektor $h(t)$. Tedy $f'(t)$ a $h(t)$ jsou kolineární vektory, takže v (19) můžeme vektor $h(t)$ nahradit vektorem $f'(t)$. Protože jsme volili $k(t) = f(t)$, (19) má tvar $f(t) + v f'(t)$. To je plocha tečen hrany vratu. \square

10.19. V případě obálky regulární jednparametrické soustavy rovin vzniká situace, která je popsána v bodě 4. Název hrana vratu má zde tedy jasnou geometrickou motivaci. Podobné geometrické důvody jsou i pro rozšíření názvu hrana vratu na obecnější situaci z bodu 9.10.

11 Isometrická zobrazení

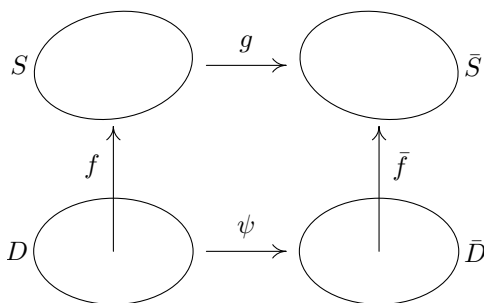
11.1. Necht' $D, \bar{D} \subset \mathbb{R}^2$ jsou otevřené množiny. Zobrazení $\varphi: D \rightarrow \bar{D}$ je určeno dvojicí číselných funkcí $\varphi_1, \varphi_2: D \rightarrow \mathbb{R}$, které nazýváme **složky zobrazení** φ . Označíme-li u_1, u_2 souřadnice v D a v_1, v_2 souřadnice v \bar{D} , máme $v_1 = \varphi_1(u_1, u_2), v_2 = \varphi_2(u_1, u_2)$.

Definice. Řekneme, že φ je **zobrazení třídy** C^r , jestliže φ_1 i φ_2 jsou funkce třídy C^r .

Všude dále předpokládáme, že φ je zobrazení třídy $C^r, r \geq 1$.

11.2 Definice. Determinant $J(\varphi) = \begin{vmatrix} \frac{\partial \varphi_1}{\partial u_1} & \frac{\partial \varphi_1}{\partial u_2} \\ \frac{\partial \varphi_2}{\partial u_1} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial u_2} \end{vmatrix}$ nazýváme **Jacobián zobrazení** φ .

11.3. Budeme studovat zobrazení $g: S \rightarrow \bar{S}$ mezi dvěma jednoduchými plochami třídy C^r . Předpokládejme, že S a \bar{S} jsou zadány parametricky $f(u_1, u_2), (u_1, u_2) \in D$ a $\bar{f}(v_1, v_2), (v_1, v_2) \in \bar{D}$. Zobrazení g určuje jediné zobrazení $\psi: D \rightarrow \bar{D}$ takové, že $g \circ f = \bar{f} \circ \psi$. Tedy ψ vyjadřuje g v oblasti parametru. Obráceně, máme-li zadáno ψ , je tím určeno g .



Definice. Řekneme, že $g: S \rightarrow \bar{S}$ je **zobrazení třídy** C^r , jestliže jím určené zobrazení $\psi: D \rightarrow \bar{D}$ je třídy C^r .

11.4. V předchozí definici se využívá parametrizací ploch S a \bar{S} . Ukážeme, že třída diferencovatelnosti zobrazení g nezávisí na volbě parametrizací f a \bar{f} . Nejprve probereme změnu parametrizace $f(u_1, u_2)$ plochy $S, (u_1, u_2) \in D$.

Uvažujme bijektivní zobrazení $\varphi: \bar{D} \rightarrow D$ třídy $C^r, \varphi = (\varphi_1(v_1, v_2), \varphi_2(v_1, v_2)), (v_1, v_2) \in \bar{D}$. Pak $\bar{f} = f \circ \varphi$ je opět zobrazení třídy C^r . U parametrizace plochy máme ještě podmínku $f_1 \times f_2 \neq 0$. Označíme-li $\bar{f}_1 = \partial_1(f \circ \varphi)$,

$\bar{f}_2 = \partial_2(f \circ \varphi)$, dostáváme podle pravidla pro derivování složené funkce

$$(1) \quad \bar{f}_1 = f_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial v_1} + f_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial v_1}, \quad \bar{f}_2 = f_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial v_2} + f_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial v_2}.$$

Tedy

$$\bar{f}_1 \times \bar{f}_2 = \left(\frac{\partial \varphi_1}{\partial v_1} \frac{\partial \varphi_2}{\partial v_2} - \frac{\partial \varphi_2}{\partial v_1} \frac{\partial \varphi_1}{\partial v_2} \right) f_1 \times f_2 = J(\varphi) f_1 \times f_2.$$

Definice. Bijektivní zobrazení $\varphi: \bar{D} \rightarrow D$ třídy C^r nazýváme **reparametrizace**, jestliže $J(\varphi) \neq 0$ pro všechna $(v_1, v_2) \in \bar{D}$.

11.5. Nyní je jasné, že definice 3 nezávisí na volbě parametrizací. Na S provedme reparametrizaci $\varphi: D_1 \rightarrow D$ a na S reparametrizaci $\bar{\varphi}: \bar{D}_1 \rightarrow \bar{D}$. Pak $\bar{\varphi}^{-1}: \bar{D} \rightarrow \bar{D}_1$ je také zobrazení třídy C^r (to přímo plyne ze zobecněné věty o implicitní funkci, viz skriptum [5]). V definici 3 pak místo zobrazení ψ máme $\bar{\varphi}^{-1} \circ \psi \circ \varphi$, což je rovněž zobrazení třídy C^r .

11.6. Pro pohyb na ploše budeme dále systematicky užívat název **dráha**, který je v této oblasti diferenciální geometrie obvyklý.

Zkoumejme nejprve zobrazení $\psi: D \rightarrow \bar{D}$, $v_1 = \psi_1(u_1, u_2)$, $v_2 = \psi_2(u_1, u_2)$. Samo D jako část roviny je plocha, takže pro každý bod $u \in D$ máme tečný prostor $T_u D$, který splývá s \mathbb{R}^2 . Jeho prvky jsou tečné vektory v nule ke dráhám $h(t)$, $h: I \rightarrow D$, $h(0) = u$, kde předpokládáme $0 \in I$. Souřadnice tečného vektoru jsou $\frac{dh_1(0)}{dt}$, $\frac{dh_2(0)}{dt}$. Uvažujme dráhu $\psi \circ h: I \rightarrow \bar{D}$. Souřadnice jejího tečného vektoru pro $t = 0$, které získáme derivováním složených funkcí $\psi_1(h_1(t), h_2(t))$ a $\psi_2(h_1(t), h_2(t))$, jsou

$$(2) \quad \frac{\partial \psi_1}{\partial u_1} \frac{dh_1(0)}{dt} + \frac{\partial \psi_1}{\partial u_2} \frac{dh_2(0)}{dt}, \quad \frac{\partial \psi_2}{\partial u_1} \frac{dh_1(0)}{dt} + \frac{\partial \psi_2}{\partial u_2} \frac{dh_2(0)}{dt}.$$

Odtud plyne, že tečný vektor $\frac{d(\psi \circ h)(0)}{dt}$ je určen pouze vektorem $\frac{dh(0)}{dt}$. S přihlédnutím k lineárnosti výrazů (2) dostáváme

Větu. Pravidlo $\frac{dh(0)}{dt} \mapsto \frac{d(\psi \circ h)(0)}{dt}$ určuje lineární zobrazení $T_u \psi: T_u D \rightarrow T_{\psi(u)} \bar{D}$ pro každé $u \in D$.

Definice. Toto zobrazení nazýváme **tečné zobrazení k zobrazení ψ v bodě u** .

Označíme-li (du_1, du_2) souřadnice v $T_u D$ a (dv_1, dv_2) souřadnice v $T_{\psi(u)} \bar{D}$, pak (2) lze psát ve tvaru

$$(3) \quad dv_1 = \frac{\partial \psi_1}{\partial u_1} du_1 + \frac{\partial \psi_1}{\partial u_2} du_2, \quad dv_2 = \frac{\partial \psi_2}{\partial u_1} du_1 + \frac{\partial \psi_2}{\partial u_2} du_2.$$

Jde tedy o diferenciály funkcí ψ_1 a ψ_2 .

11.7. Uvažujme původní zobrazení $g: S \rightarrow \bar{S}$ a označme $p = f(u) \in S$. Uvažujme tečný prostor $T_p S$ a v něm vektor A , který je tečný ke dráze $\gamma(t)$ na S , $A = \frac{d\gamma(0)}{dt}$. Pak $g \circ \gamma$ je dráha na \bar{S} a tečný vektor $\frac{d(g \circ \gamma)(0)}{dt}$ k této dráze závisí jen na A . Opravdu, v parametrizacích jde právě o výraz (2). Tím jsme dokázali

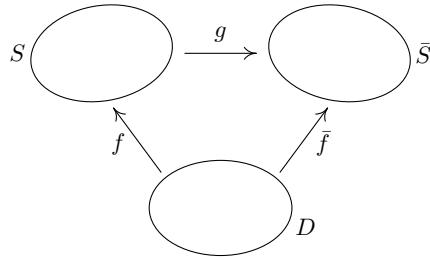
Větu. Pravidlo $\frac{d\gamma(0)}{dt} \mapsto \frac{d(g \circ \gamma)(0)}{dt}$ určuje lineární zobrazení $T_p g: T_p S \rightarrow T_{g(p)} \bar{S}$.

Definice. Zobrazení $T_p g$ nazýváme **tečné zobrazení k zobrazení g v bodě p** .

11.8 Definice. Řekneme, že zobrazení $g: S \rightarrow \bar{S}$ je **isometrické**, jestliže každé tečné zobrazení $T_p g: T_p S \rightarrow T_p \bar{S}$, $p \in S$, zachovává skalární součin.

To znamená $(A, B) = (T_p g(A), T_p g(B))$ pro každé $A, B \in T_p S$.
Je-li g bijektivní, pak hovoříme o **isometrii** ploch S a \bar{S} .

11.9. Bijektivní zobrazení $g: S \rightarrow \bar{S}$ můžeme realizovat tak, že vezmeme společnou oblast parametrů D a odpovídající si body jsou $f(u_1, u_2) \in S$ a $\bar{f}(u_1, u_2) \in \bar{S}$. V tomto případě říkáme, že zobrazení g je dáno rovností parametrů.



Věta. Bijekce $g: S \rightarrow \bar{S}$ daná rovností parametrů je isometrie, právě když první základní formy Φ_1 a $\bar{\Phi}_1$ ploch S a \bar{S} jsou stejné.

Důkaz. Báze v $T_p S$ je dána vektory f_1, f_2 , báze v $T_{g(p)} \bar{S}$ je dána vektory \bar{f}_1, \bar{f}_2 a $T_p g$ má tvar $du_1 = du_1, du_2 = du_2$. Podle 6.1 skalární součiny tečných vektorů k S i \bar{S} jsou dány první základní formou. \square

Podmínka $\Phi_1 = \bar{\Phi}_1$ explicitně znamená $g_{11} = \bar{g}_{11}, g_{12} = \bar{g}_{12}, g_{22} = \bar{g}_{22}$, kde pruhované veličiny jsou spočteny na ploše \bar{S} v týchž parametrech (u_1, u_2) .

11.10. Následující tvrzení zdůvodňuje název isometrie.

Věta. Bijekce $g: S \rightarrow \bar{S}$ je isometrie, právě když zachovává délky křivek.

Důkaz. Bijekci g můžeme zadat rovností parametrů. Protože délka křivky $(u_1(t), u_2(t))$, $t \in [a, b]$ je

$$(4) \quad s = \int_a^b \sqrt{g_{11} \left(\frac{du_1}{dt} \right)^2 + 2g_{12} \frac{du_1}{dt} \frac{du_2}{dt} + g_{22} \left(\frac{du_2}{dt} \right)^2} dt,$$

z věty 9 plyne, že při isometrii jsou délky odpovídajících si křivek stejné. Obráceně, jsou-li délky křivek s tímž parametrickým vyjádřením stejné, pak i délky jejich tečných vektorů jsou stejné podle (4). Tedy lineární zobrazení $T_p g$ pro každé $p \in S$ zachovává velikosti vektorů. Z lineární algebry víme, že takové zobrazení zachovává i skalární součin. \square

11.11. Geometricky je evidentní, že rotační válcová plocha $f(u) = (r \cos u_1, r \sin u_1, u_2)$, $u_1 \in (0, 2\pi)$, $u_2 \in \mathbb{R}$ je isometrická rovinnému pruhu $(0, 2\pi) \times \mathbb{R}$. Fyzikálně tato isometrie vzniká rozvinutím válcové plochy do roviny. Ověříme to i početně užitím věty 9. Pro válcovou plochu máme $f_1 = (-r \sin u_1, r \cos u_1, 0)$, $f_2 = (0, 0, 1)$, takže $g_{11} = r^2$, $g_{12} = 0$, $g_{22} = 1$. Rovinu $z = 0$ lze parametricky vyjádřit ve tvaru $\bar{f}(u) = (ru_1, u_2, 0)$. Tedy $\bar{f}_1 = (r, 0, 0)$, $\bar{f}_2 = (0, 1, 0)$ a $\bar{g}_{11} = r^2$, $\bar{g}_{12} = 0$, $\bar{g}_{22} = 1$ stejně jako u válcové plochy.

11.12 Definice. Vnitřní geometrii plochy S rozumíme ty její vlastnosti, které se zachovávají při isometriích.

Podle věty 9 patří tedy do vnitřní geometrie plochy ty její vlastnosti, které lze odvodit z první základní formy. O těch vlastnostech plochy S , které podstatně závisejí na druhé základní formě, se také říká, že patří do **vnější geometrie plochy**.

11.13. Pojem vnitřní geometrie plochy vznikl nad Gaussovými pracemi. On odvodil její nejvýznamnější tvrzení. Je to hluboký výsledek, který dokážeme v následující kapitole ve 12.14. Gauss sám si ho latinsky nazval Theorema egregium (v překladu: znamenitá věta). Necht' K_S značí totální křivost plochy S a $K_{\bar{S}}$ totální křivost plochy \bar{S} .

Teoréma egregium (Gauss). Je-li $g: S \rightarrow \bar{S}$ isometrie, pak $K_S(p) = K_{\bar{S}}(g(p))$ pro všechna $p \in S$.

Je třeba zdůraznit, že obě hlavní křivosti nepatří do vnitřní geometrie plochy (při jejich výpočtu se podstatně užívá druhá základní forma), jejich součin však ano.

11.14 Příklad. Otevřená množina v rovině nemůže být isometrická otevřené množině na sféře. Opravdu, totální křivost roviny je nulová a totální křivost sféry o poloměru r je $\frac{1}{r^2}$.

11.15. Připomínáme, že okolím na ploše S bodu $p \in S$ rozumíme průnik okolí bodu p v E_3 s plochou S .

Definice. Plocha S se nazývá **rozvinutelná**, jestliže každý bod $p \in S$ má okolí, které je isometrické otevřené množině v rovině.

Tato isometrie se chápe jako rozvinutí příslušné části plochy do roviny, viz příklad 11, což zdůvodňuje použitý název. Na druhé straně, v 10.8 jsem zavedli pojem rozvinutelná přímková plocha. Shoda názvů je založena na tom, že oba pojmy téměř splývají, jak nyní ukážeme. Při potřebě rozlišení budeme v případě právě zavedené definice hovořit o rozvinutelnosti v metrickém smyslu.

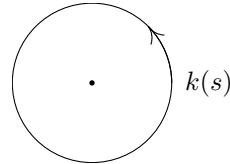
11.16. Uvažujme obecný válec. Osu z zvolme rovnoběžně s tvořícími přímkami válce, za křivku g vezměme řez válce rovinou $z = 0$ a parametrizujme ji obloukem. Parametrické vyjádření našeho válce je

$$f(s, v) = (g_1(s), g_2(s), v).$$

Tedy $f_1 = (g'_1, g'_2, 0)$, $f_2 = (0, 0, 1)$, $g_{11} = 1$, $g_{12} = 0$, $g_{22} = 1$. Při parametrizaci roviny $\bar{f}(s, v) = (s, v, 0)$ dostáváme stejně $\bar{g}_{11} = 1$, $\bar{g}_{12} = 0$, $\bar{g}_{22} = 1$. Rovnost parametrů tedy dává lokální isometrii obou ploch.

11.17. Uvažujme obecný kužel s vrcholem v počátku, takže $f(t, v) = g(t)v$. Přitom můžeme ještě předpokládat, že křivka g je parametrizována obloukem s a $\|g(s)\| = 1$ pro všechna s . Tedy $f_1 = g'(s)v$, $f_2 = g(s)$, takže $g_{11} = v^2$, $g_{22} = 1$ a $g_{12} = 0$, neboť vektory $g(s)$ a $g'(s)$ jsou kolmé.

Jestliže v rovině zvolíme za g jednotkovou kružnici $k(s)$, můžeme rovinu lokálně parametrizovat ve tvaru $\bar{f}(s, v) = k(s)v$. Tedy $\bar{g}_{11} = v^2$, $\bar{g}_{12} = 0$, $\bar{g}_{22} = 1$, což dokazuje lokální isometrii obecného kužele a roviny.



11.18. Uvažujme plochu tečen $g(t) + vg'(t)$ křivky C . Jako parametr na C vezmeme oblouk. Z hlediska Frenetových rovnic můžeme psát parametrické vyjádření naší plochy ve tvaru

$$f(s, v) = g(s) + ve_1(s).$$

Tedy $f_1 = e_1(s) + v\kappa(s)e_2(s)$, $f_2 = e_1(s)$, takže $g_{11} = 1 + v^2\kappa^2(s)$, $g_{12} = 1$, $g_{22} = 1$. V rovině uvažujme křivku $\bar{g}(s)$, která lokálně má stejnou křivost jako prostorová křivka C , a zaveďme lokální parametrizaci roviny $\bar{f}(s, v) = \bar{g}(s) + v\bar{g}'(s)$. To lze také psát ve tvaru

$$\bar{f}(s, v) = \bar{g}(s) + v\bar{e}_1(s).$$

Máme $\bar{f}_1 = \bar{e}_1(s) + v\kappa(s)\bar{e}_2(s)$, $\bar{f}_2 = \bar{e}_1(s)$. I zde platí $\bar{g}_{11} = 1 + v^2\kappa^2(s)$, $\bar{g}_{12} = 1$, $\bar{g}_{22} = 1$. Sestrojili jsme tedy lokální isometrii plochy tečen s rovinou.

11.19. V 10.11 jsme dokázali, že plocha s nulovou Gaussovou křivostí, na níž nejsou planární body, je lokálně rozvinutelná plocha přímková. Z 10.15 víme, že

rozvinutelná plocha přímková obecně je plocha tečen nebo obecný válec nebo obecný kužel. O těchto plochách jsme nyní dokázali, že jsou rozvinutelné v metrickém smyslu. Při jiném přístupu, kterým se zde již nebudeme zabývat, se dá dokázat následující tvrzení (viz též větu 14.6).

Věta. Plocha S je lokálně isometrická rovině, právě když má nulovou Gaussovu křivost.

12 Paralelní přenášení vektorů po ploše

12.1. Uvažujme plochu $S \subset E_3$ a dráhu $\gamma: I \rightarrow S$ na ní. Zaměření prostoru E_3 značíme V .

Definice. Zobrazení $A: I \rightarrow V$ nazýváme **tečné vektorové pole plochy S podél dráhy γ** , jestliže $A(t) \in T_{\gamma(t)}S$ pro všechna $t \in I$.

Nulové tečné vektory podél γ tvoří pole, které značíme 0_γ . Je-li A tečné vektorové pole podél γ a $g: I \rightarrow \mathbb{R}$ je funkce, pak $g(t)A(t)$ je opět tečné vektorové pole podél γ . Jsou-li A_1 a A_2 dvě tečná vektorová pole podél γ , pak i $A_1(t) + A_2(t)$ je tečné vektorové pole podél γ .

12.2. Připomínáme, že N_pS značí normálu plochy S v bodě p . Následující definice má pro diferenciální geometrii ploch zásadní význam.

Definice. Řekneme, že **tečné vektorové pole A podél dráhy γ je tvořeno vektory paralelními na S** , jestliže $\frac{dA}{dt} \in N_{\gamma(t)}S$ pro všechna $t \in I$.

12.3. Vektor $\frac{dA}{dt}$ se v každém bodě dráhy $\gamma(t)$ rozkládá do směru tečné roviny $T_{\gamma(t)}S$ a normály $N_{\gamma(t)}S$. Tečné složky představují opět tečné vektorové pole plochy S podél γ .

Definice. Tečné vektorové pole $\frac{\nabla A}{dt}$ plochy S podél dráhy γ , které je tvořeno tečnými složkami vektorů $\frac{dA}{dt}$, nazýváme **kovariantní derivací tečného vektorového pole A plochy S podél dráhy γ** .

Pole A je tedy tvořeno vektory paralelními na S , právě když $\frac{\nabla A}{dt}$ je nulové pole podél γ .

12.4. Nalezneme souřadné vyjádření pro $\frac{\nabla A}{dt}$. Protože vektory f_1, f_2, n jsou v každém bodě plochy lineárně nezávislé, platí pro druhé parciální derivace rozklady

$$\begin{aligned} f_{11} &= \Gamma_{11}^1(u_1, u_2) f_1 + \Gamma_{11}^2(u_1, u_2) f_2 + h_{11}(u_1, u_2) n, \\ (1) \quad f_{12} &= \Gamma_{12}^1(u_1, u_2) f_1 + \Gamma_{12}^2(u_1, u_2) f_2 + h_{12}(u_1, u_2) n, \\ f_{22} &= \Gamma_{22}^1(u_1, u_2) f_1 + \Gamma_{22}^2(u_1, u_2) f_2 + h_{22}(u_1, u_2) n. \end{aligned}$$

Skalární násobení každé z rovnic jednotkovým vektorem n kolmým na f_1 a f_2 ukazuje, že koeficienty při n jsou opravdu koeficienty druhé základní formy, jak označení napovídá.

Definice. Funkce $\Gamma_{jk}^i, i, j, k = 1, 2, \Gamma_{21}^i = \Gamma_{12}^i$, nazýváme **Christoffelovy symboly plochy S příslušné parametrizaci $f(u_1, u_2)$** .

12.5. Necht' dráha $\gamma(t)$ je dána parametricky $(u_1(t), u_2(t))$ a necht' $A(t) = (U_1(t), U_2(t))$. Tedy

$$(2) \quad A(t) = U_1(t) f_1(u_1(t), u_2(t)) + U_2(t) f_2(u_1(t), u_2(t)).$$

Odtud přímo spočteme a upravíme užitím (1)

$$\begin{aligned} \frac{dA}{dt} &= \frac{dU_1}{dt} f_1 + U_1 \left(f_{11} \frac{du_1}{dt} + f_{12} \frac{du_2}{dt} \right) + \frac{dU_2}{dt} f_2 + U_2 \left(f_{12} \frac{du_1}{dt} + f_{22} \frac{du_2}{dt} \right) \\ &= \left[\frac{dU_1}{dt} + \Gamma_{11}^1 U_1 \frac{du_1}{dt} + \Gamma_{12}^1 \left(U_1 \frac{du_2}{dt} + U_2 \frac{du_1}{dt} \right) + \Gamma_{22}^1 U_2 \frac{du_2}{dt} \right] f_1 \\ &\quad + \left[\frac{dU_2}{dt} + \Gamma_{11}^2 U_1 \frac{du_1}{dt} + \Gamma_{12}^2 \left(U_1 \frac{du_2}{dt} + U_2 \frac{du_1}{dt} \right) + \Gamma_{22}^2 U_2 \frac{du_2}{dt} \right] f_2 + (\dots)n. \end{aligned}$$

kde výraz u n nás nezajímá. Označíme-li $\frac{\nabla U_1}{dt}$, $\frac{\nabla U_2}{dt}$ souřadnice tečného vektorového pole $\frac{\nabla A}{dt}$ podél γ , máme

$$(3) \quad \begin{aligned} \frac{\nabla U_1}{dt} &= \frac{dU_1}{dt} + \sum_{i,j=1}^2 \Gamma_{ij}^1(u(t)) U_i \frac{du_j}{dt}, \\ \frac{\nabla U_2}{dt} &= \frac{dU_2}{dt} + \sum_{i,j=1}^2 \Gamma_{ij}^2(u(t)) U_i \frac{du_j}{dt}. \end{aligned}$$

12.6. Pro první seznámení se s vzorcí (3) odvodíme

Větu. Pro tečná vektorová pole A, B plochy S podél dráhy γ a funkci $g: I \rightarrow \mathbb{R}$ platí

$$(4) \quad \frac{\nabla(A+B)}{dt} = \frac{\nabla A}{dt} + \frac{\nabla B}{dt}, \quad \frac{\nabla(gA)}{dt} = \frac{dg}{dt} A + g \frac{\nabla A}{dt}.$$

Důkaz. To přímo plyne z (3). □

12.7. Následující tvrzení ukazuje, že paralelní přenášení podél zadané dráhy má podobné vlastnosti jako paralelní přenášení vektorů v rovině.

Věta. Pro každou dráhu $\gamma: I \rightarrow S$, každé $t_0 \in I$ a každý vektor $A_0 \in T_{\gamma(t_0)}S$ existuje právě jedno tečné vektorové pole podél γ splňující $A(t_0) = A_0$, které je tvořeno vektory paralelními na S .

Důkaz. Při dané dráze γ podmínka anulování rovnic (3) tvoří soustavu dvou obyčejných diferenciálních rovnic. Hodnota A_0 představuje počáteční podmínku pro tuto soustavu. Ta řešení jednoznačně určuje. □

12.8 Definice. Říkáme, že tečné vektorové pole A z věty 7 představuje **paralelní přenášení vektoru A podél dráhy γ na ploše S .**

Předpokládejme, že dráha $\gamma(t)$ je parametrizací jednoduché křivky C na S . Při reparametrizaci $t = \varphi(\tau)$ křivky C dostáváme jinou dráhu $\gamma \circ \varphi$. Když tuto změnu parametrizace dosadíme do (3), derivace podle t se násobí $\frac{d\varphi}{d\tau}$. Protože výrazy (3) jsou lineární v $\frac{dU_i}{dt}$ a $\frac{du_i}{dt}$, $i = 1, 2$, diferenciální rovnice $\frac{\nabla U_i}{dt} = 0$, $i = 1, 2$, pro paralelní přenášení jsou rovnocenné s $\frac{\nabla(U_i \circ \varphi)}{d\tau} = 0$. Geometricky to znamená, že při různých parametrizacích téže křivky C na S dostáváme totéž paralelní přenášení vektorů. Hovoříme tedy nejen o paralelním přenášení vektorů podél dráhy na S , ale také o **paralelním přenášení vektorů podél křivky na S .**

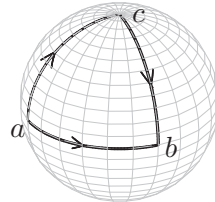
12.9 Věta. Jestliže tečné vektorové pole A resp. B podél dráhy γ představuje paralelní přenášení vektoru $A_0 \in T_{\gamma(t_0)}S$ resp. $B_0 \in T_{\gamma(t_0)}S$, pak pole $k_1A + k_2B$ představuje paralelní přenášení vektoru $k_1A_0 + k_2B_0$, $k_1, k_2 \in \mathbb{R}$.

Důkaz. Věta 6 pro konstantní $g = k$ dává $\frac{\nabla(kA)}{dt} = k\frac{\nabla A}{dt}$. Tedy $\frac{\nabla(k_1A+k_2B)}{dt} = k_1\frac{\nabla A}{dt} + k_2\frac{\nabla B}{dt}$. Z anulování pravé strany plyne anulování strany levé. \square

Geometricky řečeno, paralelní přenášení zachovává lineární kombinace vektorů.

12.10 Příklad. Uvažujme-li rovinu ϱ jako plochu v E_3 , pak pro každé tečné vektorové pole $A(t) = (U_1(t), U_2(t))$ podél libovolné dráhy $\gamma(t)$ v ϱ je normálová složka vektoru $\frac{dA}{dt}$ nulová, takže $A(t)$ se paralelně přenáší podle γ , právě když $\frac{dA}{dt} = 0$, tedy $U_1(t)$ a $U_2(t)$ jsou konstanty. To je klasické paralelní přenášení v rovině. Toto přenášení nezávisí na dráze.

Ukážeme však, že již na sféře S paralelní přenášení vektorů na dráze závisí. Uvažujme osminu sféry podle obrázku. Hlavní kružnice v rovině $z = 0$ má parametrické vyjádření $f(t) = (r \cos t, r \sin t)$. Její tečný vektor je $v(t) = \frac{df}{dt} = (-r \sin t, r \cos t)$. Tedy $\frac{dv}{dt} = (-r \cos t, -r \sin t)$. Vektor normály sféry v bodě $f(t)$ je $(\cos t, \sin t)$, takže $\frac{dv}{dt} \in N_{f(t)}S$. Tečné vektory k hlavní kružnici se tedy podél ní paralelně přenášejí. Označme a bod s parametrem $t = 0$ a b bod s parametrem $t = \frac{\pi}{2}$.



Přenášíme tentýž vektor $v = v(0)$ podél hlavní kružnice v rovině kolmé na v do bodu c o parametru $\frac{\pi}{2}$. Podél této křivky máme konstantní vektor v , takže $\frac{dv}{dt} = 0$. Pokračujeme v přenášení podle menšího oblouku hlavní kružnice z bodu c do b . Zde přenášíme opět tečné vektory podél hlavní kružnice, takže jde o paralelní přenášení. — Výsledkem přenesení vektoru v do bodu b po dvou různých dráhách I a II jsou tedy dva různé vektory, které dokonce jsou na sebe kolmé. Druhá dráha

je sice jen po částech diferencovatelná, ale její “zlom” v bodě c není příčinou různých výsledků paralelního přenosu vektoru v po dráhách I a II.

12.11. Rozklady (1) lze použít i k výpočtu Christoffelových symbolů. Velmi jednoduchou proceduru dostáváme v případě, že parametrická síť je ortogonální, tedy $g_{12} = (f_1, f_2) = 0$. Probereme případ sféry

$$f(u_1, u_2) = r(\cos u_1 \cos u_2, \sin u_1 \cos u_2, \sin u_2)$$

z 6.4. Tam jsme našli

$$(5) \quad \begin{aligned} f_1 &= r(-\sin u_1 \cos u_2, \cos u_1 \cos u_2, 0), \\ f_2 &= r(-\cos u_1 \sin u_2, -\sin u_1 \sin u_2, \cos u_2), \end{aligned}$$

$$g_{11} = (f_1, f_1) = r^2 \cos^2 u_2, \quad g_{12} = (f_1, f_2) = 0, \quad g_{22} = (f_2, f_2) = r^2.$$

Dalším derivováním dostáváme

$$(6) \quad \begin{aligned} f_{11} &= r(-\cos u_1 \cos u_2, -\sin u_1 \cos u_2, 0), \\ f_{12} &= r(\sin u_1 \sin u_2, -\cos u_1 \sin u_2, 0), \\ f_{22} &= r(-\cos u_1 \cos u_2, -\sin u_1 \cos u_2, -\sin u_2). \end{aligned}$$

Rovnice (1) skalárně násobíme postupně vektory f_1 a f_2 , přičemž skalární součiny na levé straně musíme vyčíslit. Takto dostáváme

$$\begin{aligned} 0 &= \Gamma_{11}^1 r^2 \cos^2 u_2, \quad r^2 \sin u_2 \cos u_2 = \Gamma_{11}^2 r^2, \quad -r^2 \sin u_2 \cos u_2 = \Gamma_{12}^1 r^2 \cos^2 u_2, \\ 0 &= \Gamma_{12}^2 r^2, \quad 0 = \Gamma_{22}^1 r^2 \cos u_2, \quad 0 = \Gamma_{22}^2 r^2. \end{aligned}$$

Tedy

$$\Gamma_{11}^1 = 0, \quad \Gamma_{11}^2 = \sin u_2 \cos u_2, \quad \Gamma_{12}^1 = -\operatorname{tg} u_2, \quad \Gamma_{12}^2 = 0, \quad \Gamma_{22}^1 = 0, \quad \Gamma_{22}^2 = 0.$$

12.12. Následující věta je především zásadní teoretický výsledek. Rovnice (7) ukazují, že Christoffelovy symboly lze vyjádřit pomocí koeficientů první základní formy. **Paralelní přenášení vektorů po ploše patří tedy do vnitřní geometrie plochy.**

Protože $g_{11}g_{22} - g_{12}^2 > 0$, čtvercová (2×2) -matice (g_{ij}) je regulární. Označme (\tilde{g}_{kl}) matici k ní inverzní.

Věta. Platí

$$(7) \quad \Gamma_{ij}^k = \frac{1}{2} \sum_{l=1}^2 \tilde{g}_{kl} \left(\frac{\partial g_{jl}}{\partial u_i} + \frac{\partial g_{li}}{\partial u_j} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial u_l} \right).$$

Důkaz. Derivováním vztahu $(f_i, f_j) = g_{ij}$ podle u_l dostáváme

$$(8) \quad \frac{\partial g_{ij}}{\partial u_l} = (f_{il}, f_j) + (f_i, f_{jl}).$$

Podle (1) máme $f_{ij} = \sum_{m=1}^2 \Gamma_{ij}^m f_m + h_{ij}n$. Dosazením dostáváme

$$(f_{il}, f_j) = \sum_{m=1}^2 \Gamma_{il}^m g_{mj}.$$

Tedy (8) můžeme přepsat jako

$$(9) \quad \frac{\partial g_{ij}}{\partial u_l} = \sum_{m=1}^2 (\Gamma_{il}^m g_{mj} + \Gamma_{jl}^m g_{mi}).$$

Další dvě rovnice získáme záměnou indexů

$$(10) \quad \frac{\partial g_{il}}{\partial u_j} = \sum_{m=1}^2 (\Gamma_{ij}^m g_{ml} + \Gamma_{lj}^m g_{mi}),$$

$$(11) \quad \frac{\partial g_{lj}}{\partial u_i} = \sum_{m=1}^2 (\Gamma_{ji}^m g_{ml} + \Gamma_{li}^m g_{mj}).$$

Sečtením (10) + (11) – (9) s přihlédnutím k symetrii g_{ij} a Γ_{ij}^k v dolních indexech dostáváme

$$(12) \quad \frac{\partial g_{il}}{\partial u_j} + \frac{\partial g_{lj}}{\partial u_i} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial u_l} = 2 \sum_{m=1}^2 \Gamma_{ij}^m g_{ml}.$$

Vydělíme číslem 2 a pro pevné i, j uvažujeme (Γ_{ij}^m) jako dvourozměrný řádkový vektor. Pak maticový tvar pravé strany (12) je $(\Gamma_{ij}^m)(g_{ml})$. Neznámé Γ_{ij}^m spočteme násobením inverzní maticí (\tilde{g}_{kl}) . To dává (7). \square

12.13. Samozřejmě, (7) může sloužit i jako vzorec pro výpočet Christoffelových symbolů. Jednoduchým příkladem je obecný válec z 11.16. Tam jsme našli $g_{11} = 1$, $g_{12} = 0$, $g_{22} = 1$. Všechny parciální derivace ve vzorci (7) jsou tedy nulové, protože jde o derivace konstant. Všechny Christoffelovy symboly obecného válce jsou tedy nulové.

12.14. Nyní dokážeme Gaussovu teorému egregium. Vyjdeme z rovnic (1), které budeme psát ve tvaru

$$(13) \quad f_{ij} = \sum_{l=1}^2 \Gamma_{ij}^l f_l + h_{ij} n.$$

Označíme $f_{ijk} = \frac{\partial^3 f}{\partial u_i \partial u_j \partial u_k}$, $\Gamma_{ij,k}^l = \frac{\partial \Gamma_{ij}^l}{\partial u_k}$, $n_i = \frac{\partial n}{\partial u_i}$, $h_{ij,k} = \frac{\partial h_{ij}}{\partial u_k}$. Rovnice 7.(8) zapíšeme ve tvaru

$$(14) \quad (n_i, f_j) = -h_{ij}.$$

Derivováním (13) podle u_k dostáváme

$$(15) \quad f_{ijk} = \sum_{m=1}^2 \Gamma_{ij,k}^m f_m + \sum_{n=1}^2 \Gamma_{ij}^n f_{nk} + h_{ij,k} n + h_{ij} n_k.$$

Podle (13) pro druhý člen na pravé straně platí

$$(16) \quad \sum_{n=1}^2 \Gamma_{ij}^n f_{nk} = \sum_{m,n=1}^2 \Gamma_{ij}^n (\Gamma_{nk}^m f_m + h_{nk} n).$$

Skalárním násobením (15) vektorem f_l dostáváme, s užitím (14),

$$(17) \quad (f_{ijk}, f_l) = \sum_{m=1}^2 \Gamma_{ij,k}^m g_{ml} + \sum_{m,n=1}^2 \Gamma_{ij}^n \Gamma_{nk}^m g_{ml} - h_{ij} h_{kl}.$$

Protože ze symetrie třetích parciálních derivací plyne $f_{ikj} = f_{ijk}$, musí (17) platit i při výměně j a k . Odečtením obou vztahů získáváme

$$(18) \quad h_{ij} h_{kl} - h_{ik} h_{jl} = \sum_{m=1}^2 g_{ml} \left[\Gamma_{ij,k}^m - \Gamma_{ik,j}^m + \sum_{n=1}^2 (\Gamma_{ij}^n \Gamma_{nk}^m - \Gamma_{ik}^n \Gamma_{nj}^m) \right].$$

Pro $i = 1, j = 1, k = 2, l = 2$ dostáváme

Větu (Gaussova rovnice). Platí

$$(19) \quad h_{11} h_{22} - h_{12}^2 = \sum_{m=1}^2 g_{m2} \left[\Gamma_{11,2}^m - \Gamma_{12,1}^m + \sum_{n=1}^2 (\Gamma_{11}^n \Gamma_{n2}^m - \Gamma_{12}^n \Gamma_{n1}^m) \right].$$

□

Podle věty 12 pravá strana závisí jen na koeficientech g_{ij} první základní formy a jejich parciálních derivacích prvního a druhého řádu. V 8.9 jsme našli $K = (h_{11}h_{22} - h_{12}^2)/(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)$. Tedy Gaussova křivost K patří do vnitřní geometrie plochy, jak tvrdí teorema egregium.

Poznamenáváme, že při dosazení jiných indexů i, j, k, l do (18) dostáváme buď stejnou rovnici (19) nebo identitu.

12.15. Informace. Jestliže podobně rozložíme vektory $n_i, i = 1, 2$ do repéru f_1, f_2, n a vyčíslíme vztah $\frac{\partial n_i}{\partial u_j} = \frac{\partial n_j}{\partial u_i} \left(= \frac{\partial^2 n}{\partial u_i \partial u_j} \right)$, dostáváme tzv. **Codazziho rovnice** (podstatné jsou dvě)

$$(20) \quad h_{ij,k} - h_{ik,j} + \sum_{l=1}^2 (\Gamma_{ij}^l h_{lk} - \Gamma_{ik}^l h_{lj}) = 0.$$

Užitím základní techniky pro soustavy parciálních diferenciálních rovnic (kterou je věta 7.8 ve skriptu [5]) se dokáže tato dvě tvrzení o existenci a jednoznačnosti, která se někdy nazývají **Základní věta teorie ploch**.

I. Jsou-li S resp. \bar{S} dvě jednoduché plochy s parametrizací $f: D \rightarrow E_3$ resp. $\bar{f}: D \rightarrow E_3$ na stejné oblasti D , které mají stejnou první a druhou základní formu, pak existuje shodnost $\varphi: E_3 \rightarrow E_3$ taková, že $\varphi \circ f = \bar{f}$.

Stručně řečeno: Plochy, které mají stejnou první a druhou základní formu, jsou shodné.

II. Uvažujme dvě kvadratické formy Φ_1 a Φ_2 na $D \subset \mathbb{R}^2$, přičemž Φ_1 je pozitivně definitní ve všech bodech. Jestliže Φ_1 a Φ_2 splňují Gaussovu a Codazziho rovnice, pak lokálně existuje plocha s parametrizací $f: D \rightarrow E_3$ taková, že Φ_1 a Φ_2 jsou její první a druhá základní forma.

13 Geodetické křivky

13.1. Na ploše S můžeme podél každé dráhy $\gamma: I \rightarrow S$ uvažovat pole jejích tečných vektorů, které označíme $\dot{\gamma}$.

Definice. Dráhu $\gamma: U \rightarrow S$ nazýváme **geodetická dráha**, jestliže pole $\dot{\gamma}$ jejích tečných vektorů se podél ní paralelně přenáší.

V rovině ϱ to znamená, že tečný vektor $\dot{\gamma} = a$ je konstantní, takže jde o rovnoměrný pohyb $p + ta$ po přímce, $p \in \varrho$.

13.2. Podmínka, aby dráha γ byla geodetická, tedy zní $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{dt} = 0$. Necht' $\gamma(t) = (u_1(t), u_2(t))$. Do vzorců 12.(4) tedy musíme dosadit $U_i = \frac{du_i}{dt}$, $i = 1, 2$ a anulovat je. Geodetická dráha je tedy řešením soustavy dvou diferenciálních rovnic 2. řádu

$$(1) \quad \frac{d^2 u_i}{dt^2} + \sum_{j,k=1}^2 \Gamma_{jk}^i(u(t)) \frac{du_j}{dt} \frac{du_k}{dt} = 0, \quad i = 1, 2.$$

Takováto soustava se v mnoha směrech chová podobně jako jedna diferenciální rovnice 2. řádu.

13.3. Je známo, že řešení diferenciální rovnice 2. řádu je určeno počáteční hodnotou a počáteční rychlostí (tj. hodnotou derivace). Analogicky v případě soustavy (1) platí

Věta. Pro každý bod $p \in S$ a každý vektor $A \in T_p S$ existuje interval $0 \in I_A \subset \mathbb{R}$ a jediná geodetická dráha $\gamma_A: I_A \rightarrow S$ taková, že $\gamma(0) = p$ a $\dot{\gamma}(0) = A$.

Interval I_A se obecně mění v závislosti na A .

13.4. Je užitečné si uvědomit tuto jednoduchou skutečnost.

Lemma. Je-li $\gamma(t)$ geodetická dráha, pak i dráha $\gamma(at+b)$ je geodetická pro každá $a, b \in \mathbb{R}$.

Důkaz. Označme $\tilde{\gamma}(t) = \gamma(at+b)$. Máme $\frac{d\tilde{\gamma}}{dt} = \frac{d\gamma}{dt} a$, $\frac{d^2\tilde{\gamma}(t)}{dt^2} = \frac{d^2\gamma}{dt^2} a^2$. Vynásobíme-li rovnice (1) výrazem a^2 , pak pro $\tilde{\gamma}(t) = (\tilde{u}_1(t), \tilde{u}_2(t))$ rovněž platí

$$\frac{d^2 \tilde{u}_i}{dt^2} + \sum_{j,k=1}^2 \Gamma_{jk}^i(\tilde{u}(t)) \frac{d\tilde{u}_j}{dt} \frac{d\tilde{u}_k}{dt} = 0, \quad i = 1, 2.$$

□

Toto lemma má v rovině přirozenou kinematickou interpretaci: Jestliže u rovnoměrného přímočarého pohybu lineárně změním parametrizaci, dostáváme opět rovnoměrný přímočarý pohyb.

13.5 Definice. Křivka $C \subset S$ se nazývá **geodetická křivka**, jestliže existuje taková její parametrizace $\gamma(t)$, že γ je geodetická dráha.

Stručně se hovoří o **geodeticce**. — Geodetické křivky v rovině jsou přímky. Z bodů 3 a 4 ihned plyne

Věta. Pro každý bod $p \in S$ a každý směr v $T_p S$ existuje jediná geodetika na S , která se v bodě p tohoto směru dotýká.

13.6. Z vlastností řešení soustav diferenciálních rovnic 2. řádu, které zde podrobněji nebudeme uvádět, dále plyne

Věta. Pro každý bod $p \in S$ existuje takové jeho okolí $Z \subset S$, že pro každé dva body $q_1 \neq q_2$ v Z existuje jediná geodetika v Z , která prochází body q_1 a q_2 .

Tato vlastnost je analogická tomu, že každé dva různé body v rovině lze spojit jedinou přímkou. Jednoduchý příklad však ukazuje, že na ploše je požadavek lokálnosti v tomto tvrzení podstatný. Hned v následujícím bodě dokážeme, že geodetiky na sféře S jsou hlavní kružnice. Každým bodem $q_1 \in S$ a každým bodem q_2 různým od “opačného pólu” prochází jediná hlavní kružnice. Jestliže však za q_2 vezmeme bod souměrný s q_1 vzhledem ke středu sféry, pak body q_1 a q_2 prochází nekonečně mnoho hlavních kružnic.

13.7. Připomínáme, že oskulační rovina křivky není definována v inflexních bodech. Následující věta podává “vnější” charakteristiku geodetik.

Věta. Křivka $C \subset S$ je geodetická, právě když její oskulační rovina v každém bodě obsahuje normálu plochy nebo oskulační rovina není definována.

Důkaz. Podmínka $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{dt} = o$ znamená, že vektor $\frac{d\dot{\gamma}}{dt}$ leží v zaměření normály. Je-li $\frac{d\dot{\gamma}}{dt} \neq o$, vektory $\dot{\gamma}$ a $\frac{d\dot{\gamma}}{dt}$ určují oskulační rovinu, která tedy obsahuje normálu plochy. Je-li $\frac{d\dot{\gamma}}{dt} = o$, jde o inflexní bod. Obráceně, uvažujme křivku C parametrizovanou obloukem $\gamma(s)$. Pak $(\dot{\gamma}(s), \dot{\gamma}(s)) = 1$. Derivováním dostáváme $(\dot{\gamma}, \frac{d\dot{\gamma}}{ds}) = 0$. Je-li $\frac{d\dot{\gamma}}{ds} \neq o$, vektory $\dot{\gamma}$ a $\frac{d\dot{\gamma}}{ds}$ určují oskulační rovinu, o níž předpokládáme, že obsahuje normálu plochy. Protože vektor $\frac{d\dot{\gamma}}{ds}$ je kolmý na vektor $\dot{\gamma}(s)$, je rovnoběžný s normálou. Tedy $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} = o$. Je-li $\frac{d\dot{\gamma}}{ds} = o$, pak také $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} = o$. \square

Příklad. Hlavní kružnice C na sféře S je kružnice, jejíž střed splývá se středem sféry. Její oskulační rovina v každém bodě splývá s rovinou, v níž tato kružnice leží, a v této rovině také leží normály sféry podél C . Každá hlavní kružnice je tedy geodetika. Na druhé straně, každým bodem $p \in S$ v každém směru v $T_p S$ prochází jediná hlavní kružnice. Podle věty 5 jiné geodetiky na S neexistují.

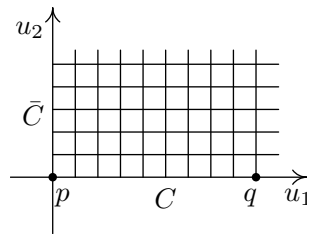
13.8 Důsledek. Je-li C geodetická křivka a $\gamma(s)$ je její parametrizace obloukem, pak $\gamma(s)$ je geodetická dráha.

Důkaz. Podle věty 7 prochází oskulační rovina křivky C normálou plochy. Podle druhé části důkazu této věty je $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} = o$. \square

13.9. Necht' $Z \subset S$ je nějaké okolí bodu $p \in S$ s vlastností věty 6.

Věta. Pro každé $q \in Z$, $q \neq p$, geodetika procházející body p a q je nejkratší křivka v Z , která spojuje body p a q .

Důkaz.



Označme C geodetiku spojující body p a q . Bodem p veďme nějakou křivku \bar{C} kolmou na C . Každým bodem křivky \bar{C} veďme geodetiku kolmou na ni. To dává jednu vrstvu parametrických křivek. Jako druhou vrstvu zvolme ortogonální trajektorie. Vezmeme-li na C nějaký parametr u_1 a na \bar{C} nějaký parametr u_2 , dostáváme tak souřadnou soustavu na jistém okolí U geodetiky C . Můžeme volit $p = (0, 0)$, $q = (a, 0)$, $a > 0$.

Parametrizujeme-li křivku $u_2 = c$ obloukem s , tedy $u_1 = s$, je to geodetická dráha. Splňuje tedy rovnice (1). Máme $\frac{du_2}{ds} = 0$, $\frac{d^2 u_2}{ds^2} = 0$, neboť $u_2 = c$, a dále $\frac{du_1}{ds} = 1$ (parametr je oblouk) a $\frac{d^2 u_1}{ds^2} = 0$. Když to dosadíme do (1), dostáváme

$$\Gamma_{11}^1 = 0, \quad \Gamma_{11}^2 = 0.$$

Protože parametrická síť je ortogonální, máme $g_{12} = (f_1, f_2) = 0$. Užitím rozkladů 12.(1) dostáváme

$$\frac{dg_{11}}{du_1} = \frac{\partial(f_1, f_1)}{\partial u_1} = 2(f_1, f_{11}) = 2\Gamma_{11}^1(f_1, f_1) = 0.$$

Derivování $(f_1, f_2) = 0$ dává pomocný vztah

$$0 = \frac{\partial(f_1, f_2)}{\partial u_1} = (f_{11}, f_2) + (f_1, f_{12}) = \Gamma_{11}^2(f_2, f_2) + (f_1, f_{12}) = 0,$$

takže $(f_1, f_{12}) = 0$. Nyní dostáváme

$$\frac{\partial g_{11}}{\partial u_2} = \frac{\partial(f_1, f_1)}{\partial u_2} = 2(f_1, f_{12}) = 0.$$

Tedy g_{11} je konstanta $k > 0$.

Vezměme křivku z p do q danou parametricky $u_1 = t, u_2 = f(t), f(0) = 0, f(a) = 0$. Její délka je rovna

$$(2) \quad \int_0^a \sqrt{k + g_{22}(t, f(t)) \left(\frac{df}{dt}\right)^2} dt.$$

Délka geodetiky C je $\int_0^a \sqrt{k} dt = a\sqrt{k}$. Protože $g_{22} > 0$, integrál (2) je větší nebo roven $a\sqrt{k}$ a rovnost platí jedině pro $\frac{df}{dt} = 0$. Spolu s $f(0) = 0$ to znamená $f(t) = 0$ pro všechna t . \square

13.10 Poznámka. Nejstarší přístup k pojmu geodetika vycházel právě z toho, že jde o nejkratší spojnicí dvou bodů na ploše. Diferenciální rovnice geodetik se tehdy odvozovaly metodami variačního počtu.

13.11. Křivost \varkappa rovinné křivky $f(s)$ splňuje $\varkappa = \left\| \frac{de_1}{ds} \right\|, e_1 = \frac{df}{ds}$. Analogie této vlastnosti se bere jako definice geodetické křivosti křivky $C \subset S$. Předpokládejme, že C je parametrizována obloukem $\gamma(s)$. Pak $\dot{\gamma} = \frac{d\gamma}{ds}$ je jednotkový vektor.

Definice. Geodetickou křivost \varkappa_g křivky $\gamma(s)$ na ploše S definujeme vztahem $\varkappa_g = \left\| \frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} \right\|$.

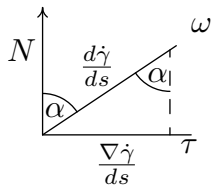
Geodetická křivost tedy patří do vnitřní geometrie plochy.

Poznámka. Existuje i pojem **geodetická torze křivky na ploše**, ale ten již nepatří do vnitřní geometrie plochy.

13.12. Podáme srovnání obyčejné křivosti \varkappa a geodetické křivosti \varkappa_g křivky C na ploše S .

Věta. Necht' α je úhel, který svírá normála plochy s oskulační rovinou křivky $C \subset S$. Pak $\varkappa_g = \varkappa \sin \alpha$. V inflexním bodě křivky C je $\varkappa_g = 0$.

Důkaz.



V neinflexním bodě vektor $\frac{d\dot{\gamma}}{ds}$ leží v oskulační rovině. Z obrázku, na němž je nakreslen řez rovinou kolmou na oskulační rovinu ω křivky C , plyne $\left\| \frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} \right\| = \left\| \frac{d\dot{\gamma}}{ds} \right\| \sin \alpha$. V inflexním bodě je $\frac{d\dot{\gamma}}{ds} = 0$, takže také $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} = 0$. \square

13.13 Důsledek. Křivka C na ploše S je geodetická, právě když $\varkappa_g = 0$ ve všech jejích bodech.

Důkaz. To přímo plyne z vět 7 a 12. □

V rovině jsou přímky charakterizovány vlastností $\varkappa = 0$. I toto ukazuje analogii některých vlastností přímek v rovině a geodetik na ploše.

13.14. Pomocí geodetik můžeme na plochu přenášet některé konstrukce z rovinné euklidovské geometrie. Nejjednodušší je pojem geodetické kružnice na ploše S .

Z vlastností řešení soustavy diferenciálních rovnic 2. řádu plyne, že ke každému bodu $p \in S$ existuje takové číslo $r_p > 0$, že pro každé $0 < r < r_p$ na každé geodetice bodem p existují právě dva body q_1 a q_2 , v každém směru jeden, takové, že délka oblouku geodetiky mezi body p a q_1 stejně jako mezi body p a q_2 je rovna r a množina $K(p, r)$ všech těchto bodů je křivka na S .

Definice. Křivku $K(p, r)$ nazýváme **geodetická kružnice** o poloměru r a středu p na ploše S .

Na příkladě sféry S o poloměru ϱ ukážeme, že uvažovaná konstrukce má obecně jen lokální charakter. Je-li $r < \pi\varrho$, pak $K(p, r)$ je obyčejná kružnice na S , což je křivka. Pro $r = \pi\varrho$ se po geodetikách ve všech směrech dostáváme do bodu protilehlého k p na S . V jistém smyslu lze říci, že pro $r = \pi\varrho$ kružnice $K(p, r)$ “kolabuje” v jediný bod.

13.15. V rovině mají kružnice konstantní křivost a právě jsme viděli, že i na sféře mají geodetické kružnice konstantní geodetickou křivost. Obecně to však neplatí. Již na trojosém elipsoidu (tj. elipsoidu s různými délkami os) geodetické kružnice nemají konstantní geodetickou křivost. — Jedno obecné tvrzení v tomto směru uvedeme ještě v 14.7.

14 Plochy s konstantní Gaussovou křivostí

V této kapitole chceme především ukázat souvislosti vnitřní geometrie ploch s neeuclidovskou geometrií. Tyto poznatky jsou nejen geometricky krásné, ale hrály i významnou roli v historii matematiky. Byly to hlavně nové výsledky z vnitřní geometrie ploch, které začátkem druhé poloviny 19. století vedly přední geometry té doby k přesvědčení, že neeuclidovská geometrie tvoří matematickou teorii ve stejném smyslu jako geometrie euklidovská. — Důkazy některých tvrzení v této kapitole vyžadují buď příliš rozsáhlé výpočty nebo použití jiných prostředků, než máme k dispozici. Tyto důkazy budeme vypouštět — jde nám více o celkový pohled než o detailní zvládnutí technických záležitostí.

14.1. Nejprve budeme zkoumat lokální isometrie plochy S do sebe. V případě libovolné plochy je předpoklad lokálnosti isometrie natolik přirozený, že přívlastek “lokální” budeme dále vynechávat. Uvažujme rotační plochu S z bodu 8.15, parametr t však přejmenujeme na u . Parametrické vyjádření plochy S tedy je

$$(1) \quad f(u, v) = (g(u) \cos v, g(u) \sin v, h(u)).$$

V 8.15 jsme našli $g_{11} = g'^2 + h'^2$, $g_{12} = 0$, $g_{22} = g^2$. Rotační plocha zřejmě má jednoparametrickou soustavu isometrií, která je určena rotacemi. To vidíme i na 1. základní formě

$$(2) \quad \Phi_1 = g_{11}(u) du^2 + g_{22}(u) dv^2, \quad g_{11} = g'^2 + h'^2, \quad g_{22} = g^2.$$

Zobrazení $u = \bar{u}$, $v = \bar{v} + c$ tuto formu zachovává, neboť $du = d\bar{u}$, $dv = d\bar{v}$.

14.2. Předpokládejme obráceně, že plocha S má jednoparametrickou soustavu isometrií takovou, že její trajektorie tvoří vrstvu \mathcal{L} křivek. Uvažujme ortogonální trajektorie \mathcal{L}' této vrstvy. Křivky vrstvy \mathcal{L}' přecházejí při isometriích jedna na druhou, protože isometrie zachovává úhly. Zvolme \mathcal{L} za souřadné křivky $u = \text{konst.}$ a \mathcal{L}' za souřadné křivky $v = \text{konst.}$ Naše isometrie pak mají tvar $\bar{u} = u$, $\bar{v} = v + c$. Forma Φ_1 se při nich zachovává a máme $g_{12} = 0$ podle ortogonálnosti souřadné sítě, takže

$$(3) \quad \Phi_1 = A_1(u) du^2 + A_2(u) dv^2, \quad A_1 > 0, A_2 > 0.$$

Změníme parametr u na \bar{u} tak, že platí $d\bar{u} = \sqrt{A_1} du$, tedy $\bar{u} = \int \sqrt{A_1} du$, přičemž ponecháváme $\bar{v} = v$. Pak máme

$$\Phi_1 = d\bar{u}^2 + B(\bar{u}) d\bar{v}^2, \quad B > 0.$$

To je 1. základní forma rotační plochy vytvořené grafem funkce $x = \sqrt{B(z)}$, přičemž tuto křivku parametrizujeme obloukem. Dokázali jsme tedy

Větu. Pokud plocha S má jednoparametrickou soustavu isometrií, pak je lokálně isometrická rotační ploše.

14.3. Víme, že Gaussova křivost se zachovává při isometriích. Pokud tedy plocha S má více než jednoparametrickou soustavu isometrií, musí mít konstantní Gaussovu křivost. Z 11.19 víme, že plocha je lokálně isometrická rovině, právě když má nulovou Gaussovu křivost. Platí však i obecněji, že každé dvě plochy s touž konstantní Gaussovou křivostí K jsou lokálně isometrické, viz bod 14.6 dále.

Základní příklad plochy s nulovým K je rovina. Základní příklad plochy s konstantní kladnou křivostí $K = \frac{1}{r^2}$ je sféra o poloměru r , viz 8.11. S příkladem plochy o konstantní záporné křivostí $K = -\frac{1}{a^2}$ se nyní seznámíme.

14.4. Budeme potřebovat vzorec pro Gaussovu křivost rotační plochy (1). Koeficienty 1. a 2. základní formy jsme spočetli v 8.15. Tedy

$$(4) \quad K = \frac{h_{11}h_{22} - h_{12}^2}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} = \frac{h'(g'h'' - h'g'')}{g(g'^2 + h'^2)^2}.$$

Protože rotace jsou isometriemi, K nezávisí na rotačním parametru v .

14.5. Rovinná křivka s parametrickým vyjádřením

$$(5) \quad x = a \sin u = g(u), \quad z = a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right] = h(u),$$

$$u \in (0, \pi), u \neq \frac{\pi}{2}$$

se nazývá **traktrix** s parametrem $a > 0$, viz obrázek. (Pro $u = \frac{\pi}{2}$ je $x = a$ a $\lim_{u \rightarrow \frac{\pi}{2}} h(u) = 0$.

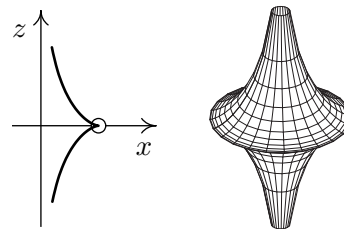
Bod $(a, 0)$ však na křivce neleží, zde jde o jistý druh singularity.) Rotací kolem osy z vzniká plocha trubkovitého tvaru, která se nazývá **pseudo-sféra**. Její Gaussovu křivost spočteme podle (4).

Máme $g' = a \cos u$, $g'' = -a \sin u$,

$$h' = a \left(\frac{1}{\operatorname{tg} \frac{u}{2} \cos^2 \frac{u}{2}} \cdot \frac{1}{2} - \sin u \right) = a \left(\frac{1}{\sin u} - \sin u \right), \quad h'' = a \left(-\frac{\cos u}{\sin^2 u} - \cos u \right).$$

Dosazení do (4) dává $K = -\frac{1}{a^2}$.

Pseudosféra s parametrem a má tedy zápornou konstantní Gaussovu křivost $-\frac{1}{a^2}$. V tomto směru je protipólem sféry, pro niž $K = \frac{1}{r^2}$. Odtud také pochází název plochy.



14.6. O rovině, jejíž isometrie jsou klasická shodná zobrazení, dobře víme, že má trojparametrickou soustavu isometrií. Isometrie sféry S vznikají zúžením těch shodných zobrazení v E_3 , která S zachovávají. Geometricky snadno nahlédneme, že pro každé dva body $p, \bar{p} \in S$ a každé dvě dvojice jednotkových kolmých vektorů $e_1, e_2 \in T_p S$ a $\bar{e}_1, \bar{e}_2 \in T_{\bar{p}} S$ existuje jediná isometrie $g: S \rightarrow S$ taková, že $g(p) = \bar{p}$, $T_p g(e_1) = \bar{e}_1$, $T_p g(e_2) = \bar{e}_2$. Podobné tvrzení platí i pro libovolné plochy s konstantní Gaussovou křivostí. Uvádíme je bez důkazu.

Věta (Mindingova). Necht' S a \bar{S} jsou plochy s touž konstantní Gaussovou křivostí. Pak pro každé body $p \in S$ a $\bar{p} \in \bar{S}$ a každé dvojice jednotkových kolmých vektorů $e_1, e_2 \in T_p S$ a $\bar{e}_1, \bar{e}_2 \in T_{\bar{p}} \bar{S}$ existuje jediná lokální isometrie g z S do \bar{S} taková, že $g(p) = \bar{p}$, $T_p g(e_1) = \bar{e}_1$, $T_p g(e_2) = \bar{e}_2$. \square

Lokální isometrie každé plochy s konstantní Gaussovou křivostí tvoří tedy trojparametrickou soustavu, stejně jako shodnosti v rovině.

14.7. Uvažujme geodetickou kružnici $K(p, r)$ na ploše S s konstantní Gaussovou křivostí. Z věty 6 plyne, že na S existuje jednoparametrická soustava lokálních isometrií, která zachovává bod p (v jistém smyslu jde o rotace kolem bodu p). Pro malá r odtud plyne, že geodetická křivost geodetické kružnice je ve všech bodech stejná. Příklad sféry byl již zmíněn v 13.15. Dá se ukázat, že toto tvrzení platí i globálně, jak říká

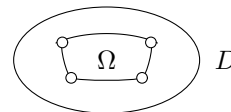
Věta. Na ploše s konstantní Gaussovou křivostí mají geodetické kružnice konstantní geodetickou křivost.

14.8. Dalším naším nástrojem bude Gaussova-Bonnetova věta. Vyložíme nejprve potřebné pojmy.

Necht' C je křivka s parametrizací $f(t)$, $t \in I$.

Definice. Úsekem U křivky C odpovídajícím uzavřenému intervalu $[a, b] \subset I$ rozumíme množinu $f(t)$, $t \in [a, b]$.

14.9. Necht' $D \subset \mathbb{R}^2$ je otevřená množina. **Jednoduchou oblastí** $\Omega \subset D$ rozumíme takovou otevřenou, konvexní a ohraničenou podmnožinu, že i její uzávěr $\bar{\Omega}$ leží v D a její hranice $\partial\Omega$ je tvořena konečným počtem úseků křivek.



Definice. Podmnožinu $W \subset S$ nazýváme **jednoduchá oblast na ploše** S , existuje-li taková parametrizace $f: D \rightarrow E_3$ plochy S , že $W = f(\Omega)$, kde Ω je jednoduchá oblast v D .

Uvědomněme si, že je třeba jasně rozlišovat mezi jednoduchou plochou a jednoduchou oblastí na ploše.

14.10. Necht' h je funkce definovaná na křivce C . Při dané parametrizaci $f: I \rightarrow E_3$ křivky C jde o funkci $h(t): I \rightarrow \mathbb{R}$. Uvažujme úsek U křivky C , který odpovídá intervalu $[a, b] \subset I$. Pak **integrál** $\int_U h ds$ definujeme výrazem

$$(6) \quad \int_U h ds = \int_a^b h(t) \sqrt{(f'_1)^2 + (f'_2)^2 + (f'_3)^2} dt.$$

Tato definice nezávisí na volbě parametrizace křivky.

Integrál $\int_C h ds$ se definuje pomocí rozkladu křivky C na úseky.

14.11. Necht' h je funkce definovaná na ploše S . Při dané parametrizaci $f: D \rightarrow E_3$ jde o funkci $h(u_1, u_2): D \rightarrow \mathbb{R}$. Necht' $\Omega \subset D$ je ohraničená oblast taková, že $\bar{\Omega} \subset D$. Pišme $W = f(\Omega)$. Připomínáme, že v 6.12 jsme zavedli objemový element plochy $dV = \sqrt{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} du_1 du_2$. **Integrál** $\iint_W h dV$ definujeme výrazem

$$(7) \quad \iint_W h dV = \iint_{\Omega} h(u_1, u_2) \sqrt{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} du_1 du_2.$$

Také tato definice nezávisí na volbě parametrizace plochy.

14.12. Bez důkazu uvádíme jeden z nejzajímavějších výsledků vnitřní geometrie ploch.

Věta (Gaussova-Bonnetova). Necht' W je jednoduchá oblast na ploše S , jejíž hranicí je křivka C třídy C^2 . Necht' κ_g je geodetická křivost křivky C a K je Gaussova křivost plochy S . Pak platí

$$(8) \quad \iint_W K dV = 2\pi - \int_C \kappa_g ds.$$

Příklad. Pro první seznámení se s touto větou probereme případ jednoduché oblasti Ω v rovině, jejíž hranicí je křivka C třídy C^2 . Její geodetická křivost je obyčejná křivost a pro rovinu máme $K = 0$. Tedy (8) dává

$$(9) \quad \int_C \kappa ds = 2\pi.$$

Na případě kružnice $f(t) = (r \cos t, r \sin t)$, $t \in [0, 2\pi)$ si to ověříme i výpočtem. Máme $\varkappa = \frac{1}{r}$, $ds = \sqrt{r^2 \cos^2 t + r^2 \sin^2 t} dt = r dt$. Tedy

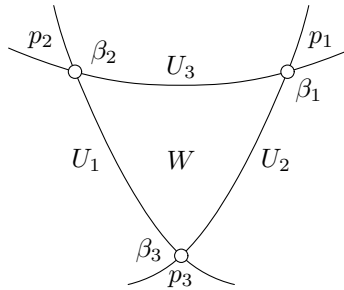
$$\int_C \varkappa ds = \int_0^{2\pi} \frac{1}{r} r dt = 2\pi.$$

Všimněme si ještě, že v tomto případě platí $\int_{t_1}^{t_2} \varkappa ds = t_2 - t_1$.

14.13. Gaussovu-Bonnetovu větu lze rozšířit i na některé jednoduché oblasti, jejichž hranice není diferencovatelná, ale jsou na ní “zlomy”. Budeme se zabývat pouze případem křivočarého trojúhelníka na ploše S . V následující definici chápeme trojúhelník v \mathbb{R}^2 jako uzavřenou množinu, do níž se počítá i celý jeho vnitřek.

Definice. Množinu $W \subset S$ nazveme **křivočarý trojúhelník na ploše S** , jestliže existuje taková lokální parametrizace $f: D \rightarrow E_3$ plochy S a takový trojúhelník $\Delta \subset D$, že $W = f(\Delta)$.

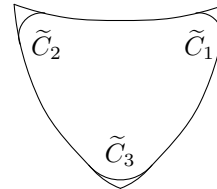
Křivočarý trojúhelník je tedy jednoduchá oblast na S . Jeho strany jsou úseky U_1, U_2, U_3 křivek na S . Označme $\beta_1, \beta_2, \beta_3$ vnější úhly jejich tečen ve vrcholech p_1, p_2, p_3 podle obrázku.



Věta (Zobecněná Gaussova-Bonnetova). Platí

$$(10) \quad \iint_W K dV = 2\pi - \sum_{i=1}^3 \beta_i - \sum_{i=1}^3 \int_{U_i} \varkappa_g ds.$$

Idea důkazu: V okolí vrcholu p_i “vyhladíme” hranici W pomocí geodetické kružnice \tilde{C}_i o malém poloměru r podle obrázku. Pak lze dokázat, že $\lim_{r \rightarrow 0} \int_{\tilde{C}_i} \varkappa_g ds = \beta_i$.



To můžeme říci i tak, že v limitě máme situaci podobnou rovině, o níž jsme se zmínili na konci příkladu 12. Podle (8) v limitě dostáváme formuli (10).

14.14 Definice. Křivočarý trojúhelník W nazýváme **geodetický trojúhelník na ploše S** , jestliže všechny jeho strany jsou úseky geodetických křivek.

Tento pojem je tedy přímým přenesením pojmu trojúhelníka do vnitřní geometrie ploch.

V tomto případě v (10) máme $\varkappa_g = 0$. To dokazuje

Důsledek. Pro geodetický trojúhelník W na ploše S platí

$$(11) \quad \iint_W K dV = 2\pi - \beta_1 - \beta_2 - \beta_3.$$

14.15. Z (11) přímo plyne toto geometricky velmi zajímavé tvrzení.

Věta (Speciální Gaussova-Bonnetova). Je-li W geodetický trojúhelník na ploše s konstantní Gaussovou křivostí K o obsahu V a $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ jsou jeho vnitřní úhly, pak platí

$$(12) \quad \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 = \pi + KV.$$

Důkaz. Pro konstantní K je integrál v (11) roven KV a vnitřní úhly jsou s vnějšími svázány vztahem $\beta_i = \pi - \alpha_i, i = 1, 2, 3$. \square

14.16. Příklady. a) Na rozvinutelné ploše máme stejně jako v rovině $K = 0$. Pak (12) dává dobře známou větu o součtu úhlů v trojúhelníku $\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 = \pi$.

b) Na sféře S o poloměru r máme $K = \frac{1}{r^2}$. Součet úhlů v geodetickém trojúhelníku je tedy větší než π . Z (12) dokonce plyne, že součet úhlů zmenšený o π je úměrný obsahu geodetického trojúhelníka. Je zábavné si uvědomit, že z (12) lze spočítat plošný obsah sféry. Protože geodetické křivky na S jsou hlavní kružnice, osmina koule je geodetický trojúhelník, jehož všechny úhly jsou pravé. Označme V jeho obsah. Protože Gaussova křivost sféry o poloměru r je $\frac{1}{r^2}$, z (12) plyne $\frac{3\pi}{2} = \pi + \frac{1}{r^2}V$, tedy $V = \frac{1}{2}\pi r^2$.

14.17. Obsahem Euklidova 5. postulátu je tvrzení, že k přímce p v rovině lze každým bodem $A \notin p$ vést jedinou přímku, která p neprotíná. Z dnešního pohledu hovoříme o Euklidově axiomu o rovnoběžkách. Toto tvrzení je tak zásadně odlišné od ostatních Euklidových axiomů, že po řadu staletí se mnoho matematiků snažilo ukázat, že 5. postulát je důsledkem ostatních Euklidových axiomů. Nepodařilo se však dokázat, přes mnoho chybných pokusů, že z negace Euklidova axiomu o rovnoběžkách plyne spor.

Jedním z důsledků negace 5. postulátu, tedy předpokladu o existenci alespoň dvou přímek bodem A neprotínajících p , je tvrzení, že součet Σ úhlů v trojúhelníku je menší než π a rozdíl $\pi - \Sigma$, tzv. **úhlový defekt uvažovaného trojúhelníka**, je úměrný velikosti plochy trojúhelníka. Mnoha matematikům se toto tvrzení zdálo

být absurdní. Speciální Gaussova-Bonnetova věta však jasně ukazuje, že tato situace nastává ve vnitřní geometrii plochy se zápornou konstantní Gaussovou křivostí. Rovněž naše věta 6 o trojparametrické soustavě lokálních isometrií na ploše s konstantní Gaussovou křivostí odpovídá shodnostem v klasické geometrii roviny, ať s platností Euklidova axiomu o rovnoběžkách, nebo při jeho negaci. — Přesné konstrukce neeuklidovských geometrií byly pak podány v 2. polovině 19. století v podstatě prostředky projektivní geometrie.

14.18. Negace 5. postulátu vede pouze k jednomu druhu neeuklidovských geometrií, který se nazývá **geometrie Lobačevského** či **hyperbolická**. Jí odpovídají plochy se zápornou konstantní Gaussovou křivostí. Přitom D. Hilbert v r. 1901 dokázal, že Lobačevského rovinu nelze globálně realizovat na ploše v E_3 . (To je zásadní vysvětlení k tomu, že v bodě 5 máme na traktrix, jejíž rotací pseudosféra vzniká, singulární bod.)

Významné analogie mezi vlastnostmi ploch s kladnou a zápornou konstantní Gaussovou křivostí, uvedené zejména ve větách 6 a 15, vedly k tomu, že se mezi neeuklidovské geometrie začaly řadit i tzv. **eliptické geometrie**, někdy spojované se jménem B. Riemanna. Jejich geometrie odpovídá vnitřní geometrii ploch s kladnou konstantní Gaussovou křivostí. (Upozornujeme, že název **Riemannova geometrie** se běžně užívá v jiném významu než pro eliptické geometrie. Označuje se tak mnohem významnější teorie, jejímž otcem také B. Riemann byl a která je jednou z nejdůležitějších částí dnešní diferenciální geometrie, viz např. skriptum [5] pro první informaci.)

Reference k části I.

- [1] J. Bureš, K. Hrubčík, Diferenciální geometrie křivek a ploch, Skriptum, UK Praha, 1998.
- [2] M. P. Do Carmo, Differential Geometry of Curves and Surfaces, Prentice-Hall, New Jersey, 1976.
- [3] M. Doupovec, Diferenciální geometrie a tenzorový počet, Skriptum, VUT Brno, 1999.
- [4] W. Klingenberg, A Course in Differential Geometry, Springer-Verlag, 1978.
- [5] I. Kolář, Úvod do globální analýzy, Skriptum, MU Brno, 2003.
- [6] A. Vanžurová, Diferenciální geometrie křivek a ploch, Skriptum, UP Olomouc, 1996.

Část II
Cvičení

Předmluva k druhé části

Druhá část skripta obsahuje řešené příklady z diferenciální geometrie křivek a ploch. Kromě samotného vzorového řešení je většina příkladů doplněna výpočty pomocí systému počítačové algebry (CAS) Maple. Toto počítačové řešení není nezbytné k prostudování jednotlivých úloh, ale v mnohém případě dané téma objasňuje a rozšiřuje, obzvláště pak v souvislosti s uvedenými vizualizacemi.

Všechny uvedené programové kódy jsou optimalizovány pro Maple verze 9.5. Tyto kódy jsou dostupné ke stažení na stejné webové adrese jako samotný text skripta. Autorka předpokládá alespoň nejzákladnější znalost softwaru Maplu, případně některého z dalších softwarů CAS. Ale i bez těchto znalostí lze programové kódy a hlavně jejich výstupy zkoumat pouhým spuštěním příslušného souboru *.mws. Příslušné výsledky lze nejnázetji získat vyhodnocením celého zápisníku pomocí posloupnosti příkazů Edit->Execute->Worksheet v hlavním menu.

Názvy veškerých uživatelských procedur a proměnných jsou odvozovány z výrazů anglického jazyka. Pro větší přehlednost jsou proměnné označující grafické PLOT struktury psány velkými písmeny. Pokud potřebujeme zjistit bližší informace o některém z příkazů, použijeme syntaxi

> ?příkaz

U složitějších programových kódů není v textu uváděn komentář, protože problematika přesahuje rámec skripta. Pokud je výstupem trojrozměrný obrázek, lze pomocí myši zobrazovaným objektem otáčet. V případě animací je nutné na obrázek kliknout a poté animaci spustit. Většina obrázků odpovídajících animaci není ze zřejmých důvodů v textu vyobrazena.

1 Rovinné křivky

1.1 Příklad.

Parametrické vyjádření kružnice $x^2 + y^2 = r^2$ je $x = r \cos t$, $y = r \sin t$. Napište parametrické vyjádření elipsy $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$.

Řešení.

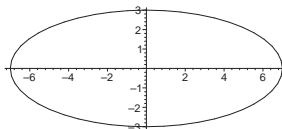
Srovnáním s parametrickými rovnicemi kružnice a ze vztahů mezi goniometrickými funkcemi dostáváme parametrické vyjádření elipsy

$$x = a \cos t, y = b \sin t.$$

Tato parametrizace neodpovídá vyjádření pomocí polárních souřadnic!

Maple. Vykreslení konkrétní elipsy (např. pro velikosti poloos $a = 7$, $b = 3$) lze provést více způsoby¹:

```
> restart;with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> plot([7*cos(t),3*sin(t),t=0..2*Pi]);
```



Robustnější řešení dostaneme, pokud si nejdříve příslušnou elipsu nadefinujeme jako parametrickou funkci:

```
> ellipse1:=t->[7*cos(t),3*sin(t)]:
> plot([ellipse1(t)[1],ellipse1(t)[2],t=0..2*Pi]);
```

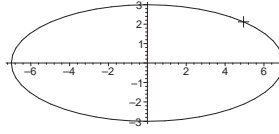
Z hlediska dalšího využití je asi nejvýhodnější následující postup:

```
> ellipse:=t->[a*cos(t),b*sin(t)]:
> E:=plot(subs(a=7,b=3,[ellipse(t)[1],ellipse(t)[2],t=0..2*Pi)):
> display(E);
```

Uvažujme nyní bod elipsy $(7 \cos t, 3 \sin t)$ pro $t = \frac{\pi}{4}$. Bod zakreslíme na elipsu pomocí příkazů:

```
> P:=pointplot([ellipse1(Pi/4)[1],ellipse1(Pi/4)[2]],
symbol=cross,symbolsize=30):
> display(E,P);
```

¹V uvedeném programovém kódu jsou kvůli přehlednosti jména všech PLOT struktur označena velkým písmenem.



Daný bod $t = \frac{\pi}{4}$ zcela evidentně neleží na ose prvního kvadrantu. Úhel bodu v polární parametrizaci spočítáme pomocí funkce `arctan`. Výsledek vyjádříme ve stupních příkazem `convert(% ,degrees)`:

```
> arctan(ellipse(Pi/4)[2]/ellipse(Pi/4)[1]):
> evalf(convert(% ,degrees));
23.19859051degrees
```

1.2 Příklad.

Pro hyperbolické funkce platí $\cosh x = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$, $\sinh x = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$.

- Dokažte, že $(\cosh x)^2 - (\sinh x)^2 = 1$.
- Napište parametrické vyjádření hyperboly $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$.

Řešení.

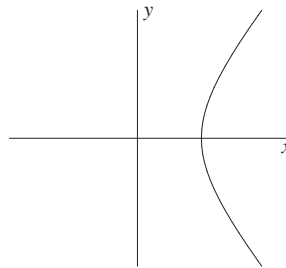
- Dosadíme příslušné výrazy za $\cosh x$ a $\sinh x$:

$$\left(\frac{e^x + e^{-x}}{2}\right)^2 - \left(\frac{e^x - e^{-x}}{2}\right)^2 = \frac{e^{2x} + 2 + e^{-2x}}{4} - \frac{e^{2x} - 2 + e^{-2x}}{4} = 1$$

- Srovnáním s parametrickými rovnicemi kružnice a ze vztahů mezi hyperbolickými funkcemi dostáváme parametrické vyjádření hyperboly

$$x = a \cosh t, y = b \sinh t.$$

Tato parametrizace neodpovídá oběma větvím hyperboly, ale pouze jedné z nich:



Druhá větev má parametrizaci

$$x = -a \cosh t, y = b \sinh t.$$

Maple. Nejdříve si zobrazíme průběh hyperbolických funkcí $\cosh x, \sinh x$. V případě funkce $\cosh x$ Maple nedává zcela přesný výsledek, pokud nepoužijeme volbu `view=[x1..x2,y1..y2]`:

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> plot(cosh(x),x=-2..2,view=[-2..2,0..4]);
> plot(sinh(x),x=-2..2);
```

V Maplu můžeme zobrazit implicitně zadané funkce příkazem `implicitplot`, tento příkaz však často vykreslí nevyhovující obrázky (viz Příklad 1.3).

Vykreslení hyperboly příkazem `implicitplot`:

```
> implicitplot(x^2/49-y^2/36=1,x=-10..10,y=-7..7);
```

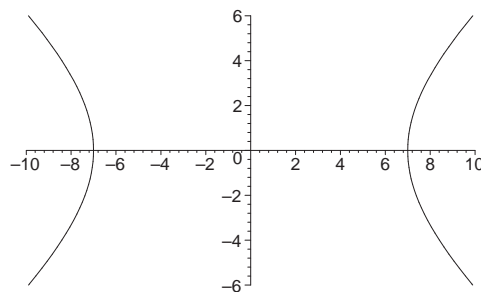
Ověříme parametrické vyjádření hyperboly dosazením do její implicitní rovnice:

```
> subs(x=a*cosh(t),y=b*sinh(t),x^2/a^2-y^2/b^2=1);simplify(%);
```

$$\begin{aligned} \cosh^2(t) - \sinh^2(t) &= 1 \\ 1 &= 1 \end{aligned}$$

Protože parametrické vyjádření $x = a \cosh t, y = b \sinh t$ odpovídá pouze jedné větvi hyperboly, vykreslíme celou hyperbolu použitím příkazu `display`:

```
> H1:=plot([7*cosh(t),6*sinh(t),t=-1..1]):
> H2:=plot([-7*cosh(t),6*sinh(t),t=-1..1]):
> display(H1,H2,view=[-10..10,-6..6]);
```



1.3 Příklad.

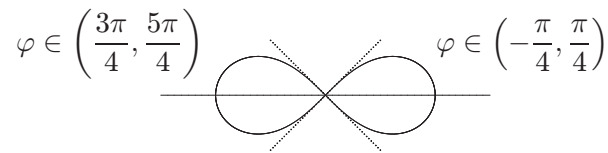
Užitím polárních souřadnic napište parametrické vyjádření lemniskáty

$$(x^2 + y^2)^2 = a^2(x^2 - y^2).$$

Řešení.

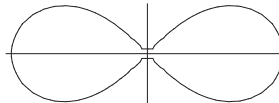
Polární souřadnice $x = \rho \cos \varphi, y = \rho \sin \varphi$ dosadíme do rovnice lemniskáty:

$$\begin{aligned}\rho^4 &= a^2 \rho^2 (\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi) \Rightarrow \rho^2 = a^2 \cos 2\varphi \\ \rho &= a \sqrt{\cos 2\varphi}\end{aligned}$$



Maple. Lemniskátu (pro $a = 2$) vykreslíme příkazem `implicitplot`, vykreslení je velice nepřesné:

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> lem_impl:=(x^2+y^2)^2=a^2*(x^2-y^2):
> implicitplot(subs(a=2,lem_impl),x=-2..2,y=-1..1);
```



Výsledek se dá sice vylepšit volbou `numpoints`, přesto bude pořád málo kvalitní:

```
> implicitplot(subs(a=2,lem_impl),x=-2..2,y=-1..1,numpoints=5000);
```

Odvodíme vyjádření v polárních souřadnicích:

```
> subs(x=rho*cos(phi),y=rho*sin(phi),lem_impl);
(\rho^2 \cos(\phi)^2 + \rho^2 \sin(\phi)^2)^2 = a^2(\rho^2 \cos(\phi)^2 - \rho^2 \sin(\phi)^2)
```

```
> combine(%,trig);
```

$$\rho^4 = a^2 \rho^2 \cos(2\phi)$$

```
> solve(%,rho);
```

$$0, 0, \sqrt{\cos(2\phi)a}, -\sqrt{\cos(2\phi)a}$$

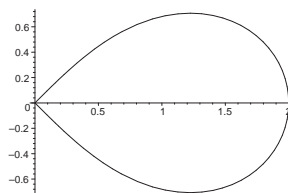
Jediné řešení vyhovující pro polární souřadnici ρ je $\rho = a\sqrt{\cos 2\varphi}$.

V Maplu používáme pro vykreslování křivek v polárních souřadnicích volbu `coords=polar`. Kvalita vykreslení bývá mnohem vyšší než v případě implicitního vyjádření. Uvažujme lemniskátu pro $a = 2$ a pro $\varphi \in (-\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{4})$. Dostaneme pouze jednu část lemniskáty, druhou část bychom dostali pro $\varphi \in (\frac{3\pi}{4}, \frac{5\pi}{4})$:²

²Srovnejte výsledný obrázek s obrázkem odpovídajícím kódu

```
> plot([2*sqrt(cos(2*phi)),phi,phi=-Pi/4..Pi/4],coords=polar);
```

```
> plot(2*sqrt(cos(2*phi)), phi=-Pi/4..Pi/4, coords=polar);
```

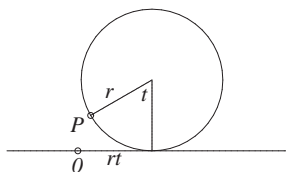


1.4 Příklad.

Cykloida je opisována bodem P ležícím na kružnici, která se kotálí (valí) po přímce. Napište parametrické vyjádření tohoto pohybu. Ve kterých bodech není křivka regulární?

Řešení.

Parametrizaci lze odvodit přímo z obrázku:



Bod P má pro daný parametr t souřadnice:

$$x = rt - r \sin t = r(t - \sin t),$$

$$y = r - r \cos t = r(1 - \cos t).$$

Takto parametrizovaná křivka opisuje trajektorii



Křivka f není regulární, pokud platí $\frac{df}{dt} = \vec{0}$. V našem případě

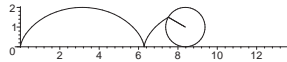
$$\frac{df}{dt} = \left(\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt} \right) = (r(1 - \cos t), r \sin t) = \vec{0},$$

$$\cos t = 1 \quad \wedge \quad \sin t = 0,$$

neboli cykloida není regulární v bodech $t = 2k\pi, k \in \mathbb{Z}$. To je patrné i z její trajektorie.

Maple. Vytvoříme animaci: A značí animaci samotné cykloidy, B značí poloměr kotálející kružnice procházející bodem P a C značí kotálející se kružnici. V tomto případě můžeme v Maplu použít proceduru pro animace křivek `animatecurve`. Samotné sladění všech objektů animace zajistí volba `frames=číslo`.

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> A:=animatecurve([t-sin(t), 1-cos(t),t=0..4*Pi],frames=50):
> B:=animate([s-t*sin(s),1-t*cos(s),t=0..1],s=0..4*Pi,
              color=blue,frames=50):
> C:=animate([s+cos(t), 1+sin(t),t=0..2*Pi],s=0..4*Pi,
              color=blue,frames=50):
> display(A,B,C);
```



Spočítáme, ve kterých bodech není cykloida regulární. Použijeme příkaz `solve` pro řešení rovnic a příkaz `diff` pro výpočet derivací. Předtím si ještě nastavením proměnné `_EnvAllSolutions` na hodnotu `true` zajistíme výpis celé množiny řešení trigonometrických rovnic:

```
> _EnvAllSolutions := true:
> solve({diff(r*(t-sin(t)),t)=0,diff(r*(1-cos(t)),t)=0},t);
{t = 2π-Z1~}
```

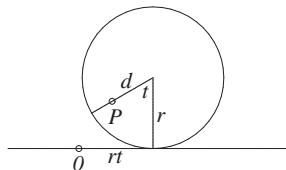
1.5 Příklad.

Nechť bod P je pevně spojen s kružnicí kotálející se po přímce, ale neleží na ní. Označme d jeho vzdálenost od středu kružnice. Pro $d < r$, resp. $d > r$ daný bod P opisuje zkrácenou, resp. prodlouženou cykloidu. Napište jejich rovnice. Ve kterých bodech jsou tyto křivky regulární?

Řešení.

Parametrizaci zjistíme stejně jako v předchozím příkladu z obrázku.

Zkrácená cykloida ($d < r$):



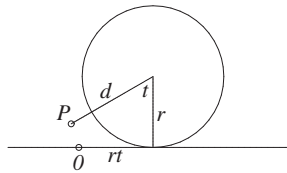
Bod P má pro daný parametr t souřadnice:

$$x = rt - d \sin t, y = r - d \cos t.$$

Takto parametrizovaná křivka opisuje trajektorii



Prodloužená cykloida ($d > r$):



Bod P má pro daný parametr t souřadnice:

$$x = rt - d \sin t, y = r - d \cos t.$$

Takto parametrizovaná křivka opisuje trajektorii



Obě křivky jsou ve všech bodech regulární, neboť vztah

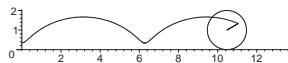
$$\frac{df}{dt} = \left(\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt} \right) = (r - d \cos t, d \sin t) = \vec{0}, \quad \text{tj. } \cos t = \frac{r}{d} \quad \wedge \quad \sin t = 0,$$

je splněn pouze pro $d = r > 0$ (prostá cykloida).

Maple. Vytvoříme animaci: $A1(A2)$ značí animaci samotné cykloidy, $B1(B2)$ značí úsečku spojující střed kotáležící kružnice a bod P , C značí kotáležící se kružnici. Stejně jako v předchozím příkladu použijeme proceduru `animatecurve`. Samotné sladění všech objektů animace zajistí volba `frames=číslo`.

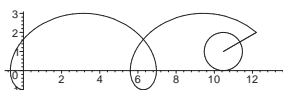
Zkrácená cykloida ($r = 1, d = \frac{2}{3}$):

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> A1:=animatecurve([t-2/3*sin(t), 1-2/3*cos(t),
                    t=0..4*Pi],frames=50):
> B1:=animate([s-t*sin(s),1-t*cos(s),t=0..2/3],
               s=0..4*Pi,color=blue,frames=50):
> C:=animate([s+cos(t),1+sin(t), t=0..2*Pi],s=0..4*Pi,
              color=blue,frames=50):
> display(A1,B1,C);
```



Prodloužená cykloida ($r = 1, d = 2$):

```
> A2:=animatecurve([t-2*sin(t), 1-2*cos(t),t=0..4*Pi],frames=50):
> B2:=animate([s-t*sin(s),1-t*cos(s),t=0..2],
               s=0..4*Pi,color=blue,frames=50):
> display(A2,B2,C);
```



Obdobně jako u prosté cykloidy ověříme regulárnost bodů křivek:

```
> solve({diff(r*t-d*sin(t),t)=0,diff(r-d*cos(t),t)=0},t);
```

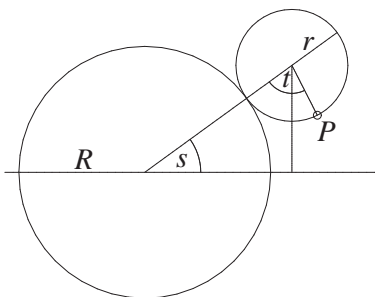
Maple nevypíše žádný výsledek, což znamená, že daná soustava rovnic nemá řešení. Neboli všechny body prodloužené (zkrácené) cykloidy jsou regulární.

1.6 Příklad.

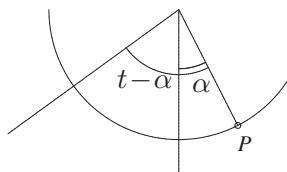
Po pevné kružnici se zvenku kotálí další kružnice. Pevný bod na ní opisuje tzv. epicykloidu. Napište její parametrické vyjádření.

Řešení.

Graficky znázorníme situaci, kde t bude parametrem hledané křivky:



Zřejmě pak platí $rt = Rs \Rightarrow s = \frac{r}{R}t$. Nyní uvažujme úhel α podle následujícího obrázku:



Platí:

$$t - \alpha + s = \frac{\pi}{2},$$

$$\alpha = t + \frac{r}{R}t - \frac{\pi}{2}.$$

Hledané souřadnice bodu P jsou:

$$x = (R + r) \cos \frac{r}{R}t + r \sin \left(t + \frac{r}{R}t - \frac{\pi}{2} \right),$$

$$y = (R + r) \sin \frac{r}{R}t - r \cos \left(t + \frac{r}{R}t - \frac{\pi}{2} \right).$$

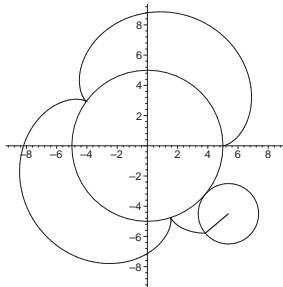
S využitím vztahů $\sin(\beta - \frac{\pi}{2}) = -\cos \beta$, $\cos(\beta - \frac{\pi}{2}) = \sin \beta$ můžeme psát:

$$(1) \quad x = (R + r) \cos \frac{r}{R}t - r \cos \left(t + \frac{r}{R}t \right),$$

$$y = (R + r) \sin \frac{r}{R}t - r \sin \left(t + \frac{r}{R}t \right).$$

Maple. Následující animace epicykloidy je složitější: A značí animaci samotné epicykloidy, B značí poloměr kotálející kružnice procházející bodem P opisujícím epicykloidu, C kotálející se kružnici o poloměru r a E značí pevnou kružnici o poloměru R . Navíc se tu objevuje u animace epicykloidy volba `numpoints=číslo`, která vyhladí "kostrbatý" obrázek. Proměnná `interval` udává, kolikrát se bude kružnice kotálet.

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> epicycloid:=t->[(R+r)*cos((r/R)*t)-r*cos(t+(r/R)*t),
                 (R+r)*sin((r/R)*t)-r*sin(t+(r/R)*t)]:
> R:=5:r:=2:interval:=5:
> A:=animatecurve([epicycloid(t)[1],epicycloid(t)[2],
                   t=0..interval*2*Pi],frames=50,numpoints=200):
> B:=animate([(R+r)*cos(s)+t*(epicycloid(s*R/r)[1]-(R+r)*cos(s)),
              (R+r)*sin(s)+t*(epicycloid(s*R/r)[2]-(R+r)*sin(s)),
              t=0..1],s=0..(r/R)*interval*2*Pi,frames=50,color=blue):
> C:=animate([(R+r)*cos(s)+r*cos(t),(R+r)*sin(s)+r*sin(t),
              t=0..2*Pi],s=0..(r/R)*interval*2*Pi,frames=50,color=blue):
> E:=plot([R*cos(t),R*sin(t),t=0..2*Pi],color=black):
> display(A,B,C,E);
```



1.7 Příklad.

Uvažujme epicykloidu (1), pro kterou $R = r$. Taková křivka se pak nazývá kardioida (ve starší češtině srdcovka). Ve kterém bodě není regulární?

Řešení.

Dosazením $R = r$ do parametrických rovnic (1) dostáváme rovnice kardioidy:

$$\begin{aligned}x &= 2r \cos t - r \cos 2t, \\y &= 2r \sin t - r \sin 2t.\end{aligned}$$

Tedy pro body, ve kterých je případně porušena regulárnost, platí:

$$(2) \quad \frac{dx}{dt} = -2r \sin t + 2r \sin 2t = 0,$$

$$(3) \quad \frac{dy}{dt} = 2r \cos t - 2r \cos 2t = 0.$$

Úpravou rovnice (2) dostáváme

$$0 = -\sin t + \sin 2t = -\sin t + 2 \sin t \cos t = \sin t(-1 + 2 \cos t)$$

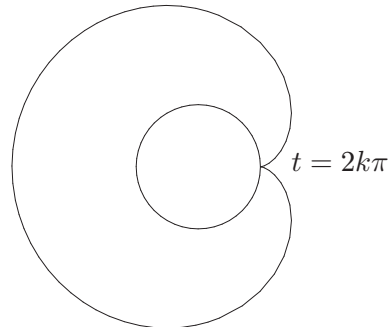
neboli

$$\sin t = 0 \quad \vee \quad \cos t = \frac{1}{2}$$

Řešením je

$$t = k\pi, t = \pm \frac{\pi}{3} + 2k\pi, k \in \mathbb{Z}.$$

Druhé rovnici (3) z uvedeného řešení vyhovuje pouze $t = 2k\pi, k \in \mathbb{Z}$. Ve kterých bodech není kardioida regulární, je patrné také z jejího obrázku:



Maple. Programový kód v předchozím příkladu byl napsán pro vykreslení obecné epicykloidy. V případě kardioidy stačí pouze zvolit vhodné r, R a interval:

```
> R:=1:r:=1:interval:=1:
```

Další část kódu už stačí vložit přes schránku nebo jen znovu spustit původní kód. Výsledný obrázek bude odpovídat kardioidě. Zjistíme, ve kterém bodě není kardioida regulární:

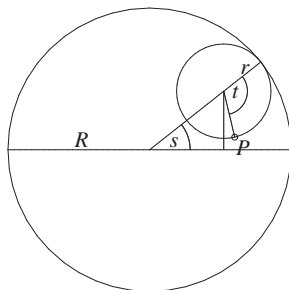
```
> r:='r':R:=r:
> _EnvAllSolutions:=true:
> solve({diff(epicycloid(t)[1],t)=0,
         diff(epicycloid(t)[2],t)=0},t);
         {t = 2π_Z1~}
```

1.8 Příklad.

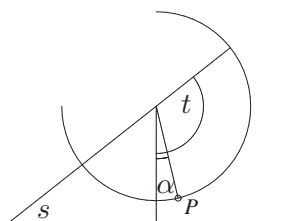
Po pevné kružnici se zvnitřku kotálí další kružnice. Pevný bod na ní opisuje tzv. hypocykloidu. Napište její parametrické vyjádření.

Řešení.

Graficky znázorníme situaci, kde t bude parametrem hledané křivky:



Zřejmě pak platí $rt = Rs \Rightarrow s = \frac{r}{R}t$. Nyní uvažujme úhel α podle následujícího obrázku:



Platí:

$$\frac{\pi}{2} - s + \alpha + t = \pi,$$

$$\alpha = \frac{\pi}{2} - t + \frac{r}{R}t.$$

Hledané souřadnice bodu P jsou:

$$x = (R - r) \cos \frac{r}{R}t + r \sin \left(\frac{\pi}{2} - t + \frac{r}{R}t \right),$$

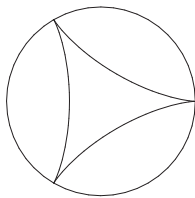
$$y = (R - r) \sin \frac{r}{R}t - r \cos \left(\frac{\pi}{2} - t + \frac{r}{R}t \right).$$

S využitím vztahů $\sin(\frac{\pi}{2} - \beta) = \cos \beta$, $\cos(\frac{\pi}{2} - \beta) = \sin \beta$ můžeme psát:

$$x = (R - r) \cos \frac{r}{R}t + r \cos \left(t - \frac{r}{R}t \right),$$

$$y = (R - r) \sin \frac{r}{R}t - r \sin \left(t - \frac{r}{R}t \right).$$

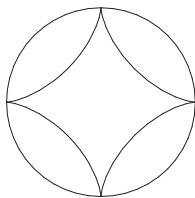
Pro $r = \frac{1}{3}R$ dostáváme tzv. Steinerovu křivku:



$$x = \frac{2}{3}R \cos \frac{1}{3}t + \frac{1}{3}R \cos \frac{2}{3}t$$

$$y = \frac{2}{3}R \sin \frac{1}{3}t - \frac{1}{3}R \sin \frac{2}{3}t$$

Pro $r = \frac{1}{4}R$ dostáváme tzv. asteroidu:



(4)

$$x = \frac{3}{4}R \cos \frac{1}{4}t + \frac{1}{4}R \cos \frac{3}{4}t$$

$$y = \frac{3}{4}R \sin \frac{1}{4}t - \frac{1}{4}R \sin \frac{3}{4}t$$

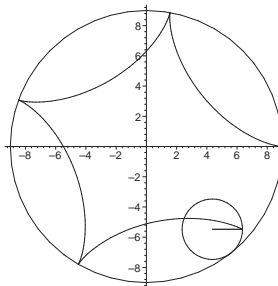
Maple. Animaci vytvoříme podobně jako u epicykloidy. Zvolíme poloměr pevné kružnice $R = 9$ a poloměr kotálející kružnice $r = 2$:

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> hypocycloid:=t->[(R-r)*cos((r/R)*t)+r*cos(t-(r/R)*t),
(R-r)*sin((r/R)*t)-r*sin(t-(r/R)*t)]:
```

```

> R:=9:r:=2:interval:=9:
> A:=animatecurve([hypocycloid(t)[1],hypocycloid(t)[2],
                  t=0..interval*2*Pi],frames=50,numpoints=200):
> B:=animate([(R-r)*cos(s)+t*(hypocycloid(s*R/r)[1]-(R-r)*cos(s)),
              (R-r)*sin(s)+t*(hypocycloid(s*R/r)[2]-(R-r)*sin(s)),
              t=0..1],s=0..(r/R)*interval*2*Pi,frames=50,color=blue):
> C:=animate([(R-r)*cos(s)+r*cos(t),(R-r)*sin(s)+r*sin(t),
              t=0..2*Pi],s=0..(r/R)*interval*2*Pi,frames=50,color=blue):
> E:=plot([R*cos(t),R*sin(t),t=0..2*Pi],color=black):
> display(A,B,C,E);

```



Při všech animacích musíme při změně poloměru kružnic znovu několikrát spustit příkazové řádky, aniž bychom je měnili. Nabízí se tedy vytvoření procedury, kde vstupním parametrem budou příslušné poloměry a interval animace. Např. pro hypocykloidu uvažujme následující uživatelskou proceduru:

```

> hypocycloid_anim:=proc(r,R,interval)
  local hyp,A,B,C,E;
  hyp:=t->[(R-r)*cos((r/R)*t)+r*cos(t-(r/R)*t),
           (R-r)*sin((r/R)*t)-r*sin(t-(r/R)*t)];
  A:=animatecurve([hyp(t)[1],hyp(t)[2],
                  t=0..interval*2*Pi],frames=50,numpoints=200):
  B:=animate([(R-r)*cos(s)+t*(hyp(s*R/r)[1]-(R-r)*cos(s)),
              (R-r)*sin(s)+t*(hyp(s*R/r)[2]-(R-r)*sin(s)),
              t=0..1],s=0..(r/R)*interval*2*Pi,frames=50,color=blue):
  C:=animate([(R-r)*cos(s)+r*cos(t),(R-r)*sin(s)+r*sin(t),
              t=0..2*Pi],s=0..(r/R)*interval*2*Pi,frames=50,color=blue):
  E:=plot([R*cos(t),R*sin(t),t=0..2*Pi],color=black):
  display(A,B,C,E);
> end:

```

Pro Steinerovu křivku ($r = \frac{1}{3}R$) a asteroidu ($r = \frac{1}{4}R$) vystačíme s příkazy:

```

> hypocycloid_anim(1,3,3);
> hypocycloid_anim(1,4,4);

```

1.9 Příklad.

Najděte parametrické vyjádření asteroidy (4) pro parametr $\tau = \frac{1}{4}t$.

Řešení.

Uvažujme vzorec

$$\begin{aligned}\cos 3\alpha + i \sin 3\alpha &= (\cos \alpha + i \sin \alpha)^3 = \\ &= \cos^3 \alpha + i 3 \cos^2 \alpha \sin \alpha - 3 \cos \alpha \sin^2 \alpha - i \sin^3 \alpha\end{aligned}$$

Tedy

$$\begin{aligned}x &= \frac{3}{4}R \cos \tau + \frac{1}{4}R(\cos^3 \tau - 3 \cos \tau \sin^2 \tau) \\ &= \frac{3}{4}R \cos \tau + \frac{1}{4}R \cos \tau (\cos^2 \tau - 3 \sin^2 \tau) \\ &= \frac{3}{4}R \cos \tau + \frac{1}{4}R \cos \tau (\cos^2 \tau - 3(1 - \cos^2 \tau)) \\ &= \frac{3}{4}R \cos \tau + \frac{1}{4}R \cos \tau (4 \cos^2 \tau - 3) = R \cos^3 \tau\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}y &= \frac{3}{4}R \sin \tau - \frac{1}{4}R(3 \cos^2 \tau \sin \tau - \sin^3 \tau) \\ &= \frac{3}{4}R \sin \tau - \frac{1}{4}R \sin \tau (3 \cos^2 \tau - \sin^2 \tau) \\ &= \frac{3}{4}R \sin \tau - \frac{1}{4}R \sin \tau (3(1 - \sin^2 \tau) - \sin^2 \tau) \\ &= \frac{3}{4}R \sin \tau - \frac{1}{4}R \sin \tau (3 - 4 \sin^2 \tau) = R \sin^3 \tau\end{aligned}$$

Maple. Dosadíme $\frac{1}{4}t = \tau$ pomocí příkazu `subs`:

```
> restart;
> asteroid := [(3/4)*R*cos((1/4)*t) + (1/4)*R*cos((3/4)*t),
>              (3/4)*R*sin((1/4)*t) - (1/4)*R*sin((3/4)*t)];
> subs(t=4*tau, asteroid);
```

$$\left[\frac{3}{4}R \cos(\tau) + \frac{1}{4}R \cos(3\tau), \frac{3}{4}R \sin(\tau) - \frac{1}{4}R \sin(3\tau) \right]$$

```
> simplify(%);
```

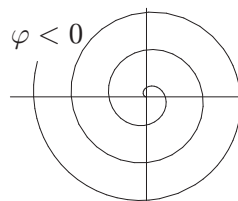
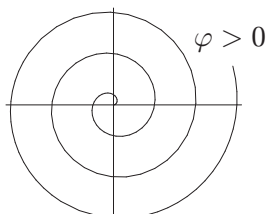
$$[R \cos(\tau)^3, \sin(\tau)^3 R]$$

1.10 Příklad.

Spirály vznikají tak, že bod se pohybuje po přímce procházející počátkem, která se současně rovnoměrně otáčí kolem počátku. V polárních souřadnicích dostáváme vztah $\rho = f(\varphi)$, v pravouhlých souřadnicích dostáváme rovnice $x = f(\varphi) \cos \varphi$, $y = f(\varphi) \sin \varphi$. Určete rovnice Archimedovy spirály, která vzniká rovnoměrným pohybem po přímce začínajícím v počátku.

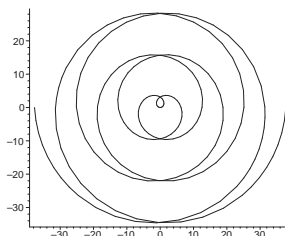
Řešení.

Archimedova spirála je nejjednodušším případem spirály, rovnoměrný pohyb vyjadřuje vztah $\rho = a\varphi$, neboli $x = a\varphi \cos \varphi$, $y = a\varphi \sin \varphi$.



Maple. Archimedovu spirálu vyjádřenou v polárních souřadnicích $\rho = a\varphi$ vykreslíme podobně jako v případě lemniskáty s použitím volby `coords=polar`. V tomto případě budeme mít $\rho = 2\varphi$:

```
> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> plot([2*phi,phi,phi=-6*Pi..6*Pi],coords=polar,numpoints=300,
      axes=frame);
```



V animaci znázorňující vznik spirály $\rho = 2\varphi$ značí proměnná **A** spirálu, **B** značí úsek na otáčející se přímce **C** ohraničený rovnoměrně se pohybujícím bodem a počátkem souřadné soustavy:

```
> A:=animatecurve([2*phi,phi,phi=0..8*Pi],frames=80,coords=polar,
  color=green,numpoints=200):
> B:=animate([2*phi*t,phi,t=0..1],phi=0..8*Pi,frames=80,
  coords=polar,color=black,thickness=3):
> C:=animate([80*t,phi,t=0..1],phi=0..8*Pi,frames=80,coords=polar,
  color=grey,thickness=1):
> display(A,B,C,axes=None);
```

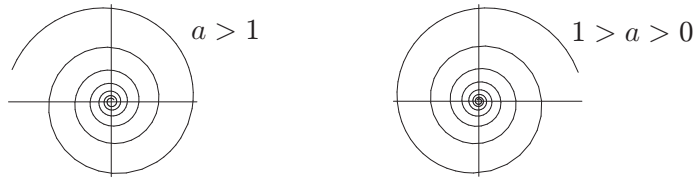
1.11 Příklad.

Další zajímavou spirálou je logaritmická spirála $\rho = a^\varphi$, neboli $x = a^\varphi \cos \varphi$,

$y = a^\varphi \sin \varphi$. Dokažte, že tečný vektor k logaritmické spirále svírá s průvodičem konstantní úhel.

Řešení.

Obrázek logaritmické spirály $f(\varphi) = (a^\varphi \cos \varphi, a^\varphi \sin \varphi)$ potvrzuje vlastnost plynoucí z rovnice této křivky, a to, že tato spirála má pro $a > 1, \varphi \rightarrow -\infty$ nebo pro $0 < a < 1, \varphi \rightarrow \infty$ nekonečně mnoho závitů směřujících k počátku souřadné soustavy.



Tečný vektor:

$$\frac{df}{d\varphi} = (a^\varphi \ln a \cos \varphi - a^\varphi \sin \varphi, a^\varphi \ln a \sin \varphi + a^\varphi \cos \varphi)$$

Vezměme násobek vektoru $\frac{df}{d\varphi}$

$$u = (\ln a \cos \varphi - \sin \varphi, \ln a \sin \varphi + \cos \varphi)$$

a násobek vektoru f

$$v = (\cos \varphi, \sin \varphi).$$

Pro odchylku α vektorů u a v platí: $\cos \alpha = \frac{(u, v)}{\|u\| \cdot \|v\|}$

$$\begin{aligned} \|u\|^2 &= (u, u) = \ln^2 a \cos^2 \varphi - 2 \ln a \cos \varphi \sin \varphi + \sin^2 \varphi + \\ &+ \ln^2 a \sin^2 \varphi + 2 \ln a \cos \varphi \sin \varphi + \cos^2 \varphi = \ln^2 a + 1 \end{aligned}$$

$$\|v\|^2 = (v, v) = \cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi = 1$$

$$(u, v) = \ln a \cos^2 \varphi - \sin \varphi \cos \varphi + \ln a \sin^2 \varphi + \sin \varphi \cos \varphi = \ln a$$

$\cos \alpha = \frac{\ln a}{\sqrt{\ln^2 a + 1}}$, tudíž tečný vektor a průvodič svírají konstantní úhel.

Maple. Animaci vzniku logaritmické spirály vytvoříme analogicky k animaci Archimedovy spirály. Proměnná A značí spirálu $\rho = 1.08^\varphi$, B značí úsek na otáčející se přímce C ohraničený pohybujícím se bodem a počátkem souřadné soustavy:


```

> restart:with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> A:=animatecurve([1.08^phi,phi,phi=0..10*Pi],coords=polar,
                  frames=80,color=green,numpoints=200):
> B:=animate([1.08^phi*t,phi,t=0..1],phi=0..10*Pi,coords=polar,
             frames=80,color=black,thickness=3):
> C:=animate([8*t,phi,t=0..1],phi=0..10*Pi,coords=polar,frames=80,
            color=grey,thickness=1):
> display(A,B,C,axes=none);

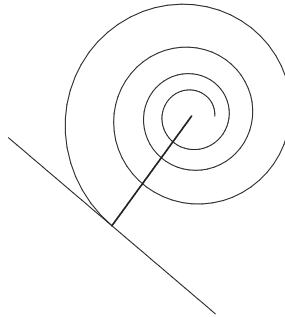
```

Animací si znázorníme průvodiče a tečny na spirále $\rho = 1.08^\phi$. Do proměnné `tg` uložíme tečný vektor a do proměnné `E` množinu tečen. Protože tečny neprocházejí počátkem souřadné soustavy, zvolíme pro ně raději nepolární reprezentaci:

```

> tg:=phi->diff([1.08^phi*cos(phi),1.08^phi*sin(phi)],phi):
> E:=animate([1.08^phi*cos(phi)+tg(phi)[1]*t,
             1.08^phi*sin(phi)+tg(phi)[2]*t,t=-1..1],
            phi=0..10*Pi,frames=80,color=gray,thickness=2):
> display(A,B,E,axes=none);

```



Ověříme výpočtem v Maplu, že úhel mezi průvodičem a tečnou je na celé logaritmické spirále konstantní. K výpočtu využijeme příkaz `angle` z knihovny `linalg`, který počítá odchylku vektorů.

```

> logspir:=phi->[a^phi*cos(phi),a^phi*sin(phi)]:
> tangent:=diff(logspir(phi),phi):
> cos(linalg[angle](logspir(phi),tangent));

```

$$\frac{a^\phi \cos(\phi)(a^\phi \ln(a) \cos(\phi) - a^\phi \sin(\phi)) + a^\phi \sin(\phi)(a^\phi \ln(a) \sin(\phi) + a^\phi \cos(\phi))}{\sqrt{(a^\phi)^2 \cos(\phi)^2 + (a^\phi)^2 \sin(\phi)^2} \sqrt{(a^\phi \ln(a) \cos(\phi) - a^\phi \sin(\phi))^2 + (a^\phi \ln(a) \sin(\phi) + a^\phi \cos(\phi))^2}}$$

```

> simplify(%);

```

$$\frac{\sqrt{a^{(2\phi)}} \ln(a)}{\sqrt{a^{(2\phi)}(1 + \ln(a)^2)}}$$

```

> simplify(% ,sqrt,symbolic);

```

$$\frac{\ln(a)}{\sqrt{1 + \ln(a)^2}}$$

2 Délka křivky

2.1 Příklad.

Spočítejte délku oblouku (celé) asteroidy $f(t) = (r \cos^3 t, r \sin^3 t)$, $t \in [0, 2\pi]$, $r > 0$ (obr. str. 116).

Řešení.

Délku s oblouku křivky $f(t) = (f_1(t), f_2(t))$ pro $t \in [a, b]$ vypočítáme ze vztahu

$$(5) \quad s = \int_a^b \|f'(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{f_1'^2(t) + f_2'^2(t)} dt$$

V našem případě máme

$$f'(t) = (-3r \cos^2 t \sin t, 3r \sin^2 t \cos t)$$

Tedy

$$\begin{aligned} ds &= 3r \sqrt{\cos^4 t \sin^2 t + \sin^4 t \cos^2 t} dt = 3r |\sin t \cos t| dt \\ s &= 3r \int_0^{2\pi} |\sin t \cos t| dt = 12r \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin t \cos t dt = \left| \begin{array}{l} \sin t = u \\ \cos t dt = du \end{array} \right| = \\ &= 12r \int_0^1 u du = 6r \end{aligned}$$

Maple. Výpočet délky křivky se v Maplu dá snadno realizovat procedurou `ArcLength` z knihovny `VectorCalculus`. Příkazy této knihovny potřebují jako vstup vektor zapsaný do závorek `<...>`. Nebudeme ale načítat všechny příkazy knihovny, ale pouze příkaz `ArcLength`. Pro co nejjednodušší výsledky bude nutné užití příkazu `assume`, resp. `assuming`, který přiřazuje proměnným vlastnosti, případně nastavuje závislost mezi těmito proměnnými. Použitím tohoto příkazu se proměnné zobrazují spolu se znakem `~`. V našem případě bude lepší toto zobrazení potlačit příkazem `interface(showassumed=0)`. V následujícím kódu je definováno $r > 0$.

```
> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):
> interface(showassumed=0):assume(r>0):
> asteroid:=t-><r*cos(t)^3,r*sin(t)^3>:
> 4*ArcLength(asteroid,t=0..Pi/2);
```

6r

Abychom se vyhnuli singulárním bodům, uvažovali jsme křivku pouze na intervalu $(0, 2\pi)$. Výslednou délku jsme pak získali díky souměrnosti křivky vynásobením čtyřmi.

2.2 Příklad.

Spočítejte délku oblouku cykloidy $f(t) = (r(t - \sin t), r(1 - \cos t))$, $t \in [0, 2\pi]$, $r > 0$.

Řešení.

$$f'(t) = (r(1 - \cos t), r \sin t)$$

Podle vztahu (5) platí:

$$s = r \int_0^{2\pi} \sqrt{(1 - \cos t)^2 + \sin^2 t} dt = \sqrt{2}r \int_0^{2\pi} \sqrt{1 - \cos t} dt$$

Platí

$$(6) \quad \left| \sin \frac{\alpha}{2} \right| = \sqrt{\frac{1 - \cos \alpha}{2}}$$

Můžeme tedy psát:

$$s = 2r \int_0^{2\pi} \sin \frac{t}{2} dt = 4r \left[-\cos \frac{t}{2} \right]_0^{2\pi} = 8r$$

Maple. Budeme postupovat obdobně jako v předchozím příkladu:

```
> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):
> interface(showassumed=0):assume(r>0):
> cycloid:=t-><r*(t-sin(t)),r*(1-cos(t))>:
> ArcLength(cycloid,t=0..2*Pi);
```

8r

2.3 Příklad.

Spočítejte délku oblouku (celé) kardioidy (viz Příklad 1.7).

Řešení.

Odvodili jsme parametrizaci

$$f = (2r \cos t - r \cos 2t, 2r \sin t - r \sin 2t), t \in [0, 2\pi].$$

Tudíž

$$f'(t) = 2r(-\sin t + \sin 2t, \cos t - \cos 2t).$$

S použitím (5), (6) a vztahu $\cos(\alpha - \beta) = \cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta$ dostáváme

$$\begin{aligned}
 s &= 2r \int_0^{2\pi} \sqrt{(-\sin t + \sin 2t)^2 + (\cos t - \cos 2t)^2} dt = \\
 &= 2r \int_0^{2\pi} \sqrt{2 - 2(\sin t \sin 2t + \cos t \cos 2t)} dt = \\
 &= 2r\sqrt{2} \int_0^{2\pi} \sqrt{1 - \cos t} dt = 4r \int_0^{2\pi} \sin \frac{t}{2} dt = \\
 &= 8r \left[-\cos \frac{t}{2} \right]_0^{2\pi} = 16r
 \end{aligned}$$

Maple.

```

> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):
> interface(showassumed=0):assume(r>0):
> cardioid:=t-><2*r*cos(t)-r*cos(2*t),2*r*sin(t)-r*sin(2*t)>:
> ArcLength(cardioid,t=0..2*Pi);

```

16r

2.4 Příklad.

Spočítejte délku elipsy $f(t) = (a \cos t, b \sin t)$.

Řešení.

$$f'(t) = (-a \sin t, b \cos t)$$

$$\begin{aligned}
 s &= \int_0^{2\pi} \sqrt{a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t} dt = a \int_0^{2\pi} \sqrt{\sin^2 t + \frac{b^2}{a^2} \cos^2 t} dt = \\
 &= 4a \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sqrt{1 - \frac{a^2 - b^2}{a^2} \cos^2 t} dt
 \end{aligned}$$

Pro $a = b$ dostáváme délku $2\pi a$ kružnice o poloměru a . Pro $a \neq b$ se ale jedná o eliptický integrál, pro který nelze elementárně stanovit primitivní funkci a jehož hodnoty jsou tabelovány.

Maple.

```

> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):
> interface(showassumed=0):assume(a>0,b>0):
> ellipse:=t-><a*cos(t),b*sin(t)>:

```

```
> ArcLength(ellipse,t=0..2*Pi);
```

$$4\text{EllipticE}\left(\frac{\sqrt{a^2-b^2}}{a}\right)a$$

Výsledkem je eliptický integrál reprezentovaný systémem jako `EllipticE`. Více se lze o tomto příkazu dozvědět v nápovědě, stačí do příkazového řádku napsat `?EllipticE`. Maple nám umožní určit přibližnou hodnotu délky elipsy pro konkrétní a, b :

```
> subs(a=5,b=3,ArcLength(ellipse,t=0..2*Pi):simplify(%);
```

$$20\text{EllipticE}\left(\frac{4}{5}\right)$$

```
> evalf(%);
```

25.52699886

2.5 Příklad.

Spočtěte délku oblouku logaritmické spirály $f(\varphi) = (a^\varphi \cos \varphi, a^\varphi \sin \varphi)$, $a > 1$ mezi body φ_1, φ_2 .

Řešení.

$$f'(\varphi) = a^\varphi (\ln a \cos \varphi - \sin \varphi, \ln a \sin \varphi + \cos \varphi)$$

$$ds = a^\varphi \sqrt{(\ln a \cos \varphi - \sin \varphi)^2 + (\ln a \sin \varphi + \cos \varphi)^2} d\varphi = a^\varphi \sqrt{1 + \ln^2 a} d\varphi$$

$$\int_{\varphi_1}^{\varphi_2} ds = \frac{\sqrt{1 + \ln^2 a}}{\ln a} [a^{\varphi_2} - a^{\varphi_1}]$$

V limitě pro $\varphi_1 \rightarrow -\infty$ dostáváme

$$\int_{-\infty}^{\varphi} ds = \frac{a^\varphi \sqrt{1 + \ln^2 a}}{\ln a}.$$

Jde tedy o konstantní násobek průvodiče.

Maple.

```
> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):
> interface(showassumed=0):assume(a>1):
> logspiral:=phi-><a^phi*cos(phi),a^phi*sin(phi)>:
> ArcLength(logspiral,phi=phi[1],phi[2]);
```

$$\frac{-\sqrt{a^{(2\phi_1)}(\ln(a)^2 + 1)(\cos(\phi_1)^2 + \sin(\phi_1)^2)}}{\ln(a)} + \frac{\sqrt{a^{(2\phi_2)}(\ln(a)^2 + 1)(\cos(\phi_2)^2 + \sin(\phi_2)^2)}}{\ln(a)}$$

Protože Maple počítá nad komplexními čísly, nezjednodušil výrazy $\sqrt{a^{2\phi_1}}$, $\sqrt{a^{2\phi_2}}$. Proto je nutné příkazem `assume` Maplu sdělit, že proměnné ϕ_1 , ϕ_2 jsou reálná čísla:

```
> assume(phi[1]::real, phi[2]::real);
> ArcLength(logspiral, phi=phi[1]..phi[2]):simplify(%);
```

$$\frac{\sqrt{\ln(a)^2 + 1}(-a^{\phi_1} + a^{\phi_2})}{\ln(a)}$$

Jak vidíme, procedura `ArcLength` vypočítala délku i na obecném intervalu. V limitním případě $\phi_1 \rightarrow -\infty$ dostáváme:

```
> limit(%, phi[1]=-infinity);
```

$$\frac{a^{\phi_2} \sqrt{\ln(a)^2 + 1}}{\ln(a)}$$

2.6 Příklad.

Určete délku oblouku hyperbolické spirály $f(t) = (a \cosh t, a \sinh t, at)$, $a > 0$ mezi body $t = 0$ a $t = 1$.

Řešení.

Délka oblouku prostorové křivky $f(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$ je určena obdobně jako u rovinných křivek:

$$(7) \quad s = \int_a^b \|f'(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{f_1'^2(t) + f_2'^2(t) + f_3'^2(t)} dt$$

V případě hyperbolické spirály máme

$$f'(t) = (a \sinh t, a \cosh t, a)$$

Tedy

$$\begin{aligned} ds &= a \sqrt{\cosh^2 t + (\sinh^2 t + 1)} dt = a \sqrt{\cosh^2 t + \cosh^2 t} dt = a\sqrt{2} \cosh t dt \\ s &= a\sqrt{2} \int_0^1 \cosh t dt = a\sqrt{2}(\sinh 1 - \sinh 0) = a\sqrt{2} \left(\frac{e^1 - e^{-1}}{2} - 0 \right) = \\ &= a \frac{\sqrt{2}}{2} (e - e^{-1}) \end{aligned}$$

Maple. Pro výpočet délky prostorové křivky můžeme využít stejně jako u rovin-
ných křivek proceduru `ArcLength` z knihovny `VectorCalculus`.

```
> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):
> interface(showassumed=0):assume(a>0):
> hypspiral:=t-><a*cosh(t),a*sinh(t),a*t>:
> ArcLength(hypspiral,t=0..1):simplify(%);
```

$$\frac{1}{2}\sqrt{2a}e^{(-1)}(-1+e^2)$$

2.7 Příklad.

Určete délku oblouku křivky $f(t) = (a(t - \sin t), a(1 - \cos t), 4a \cos \frac{t}{2})$ mezi dvěma následnými průsečíky s rovinou (x, z) .

Řešení.

Pro průsečík s rovinou (x, z) musí platit $y = 0$, neboli

$$\begin{aligned} a(1 - \cos t) &= 0 \\ \cos t &= 1 \\ t &= 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z} \end{aligned}$$

Budeme uvažovat průsečíky $t_1 = 0$ a $t_2 = 2\pi$. Délku křivky na intervalu $[0, 2\pi]$ spočítáme podle vzorce (7):

$$f'(t) = a \left(1 - \cos t, \sin t, -2 \sin \frac{t}{2} \right)$$

$$\begin{aligned} s &= a \int_0^{2\pi} \sqrt{1 - 2 \cos t + \cos^2 t + \sin^2 t + 4 \sin^2 \frac{t}{2}} dt \\ &= a \int_0^{2\pi} \sqrt{2 - 2 \left(\cos^2 \frac{t}{2} - \sin^2 \frac{t}{2} \right) + 4 \sin^2 \frac{t}{2}} dt \\ &= a \int_0^{2\pi} \sqrt{2 \left(1 - \cos^2 \frac{t}{2} \right) + 2 \sin^2 \frac{t}{2} + 4 \sin^2 \frac{t}{2}} dt \\ &= a \int_0^{2\pi} \sqrt{8 \sin^2 \frac{t}{2}} dt = 2\sqrt{2} a \int_0^{2\pi} \sin \frac{t}{2} dt = 2\sqrt{2} a(2 + 2) = 8\sqrt{2} a \end{aligned}$$

Maple. Nejdříve určíme interval, na kterém budeme délku zjišťovat. Před řešením příslušné rovnice $y = 0$ nastavíme proměnnou `_EnvAllSolutions` na hodnotu `true` pro vypisování všech kořenů.

```
> restart:with(VectorCalculus,ArcLength):_EnvAllSolutions:=true:
> interface(showassumed=0):assume(a>0):
> f:=t-><a*(t-sin(t)),a*(1-cos(t)),4*a*cos(t/2)>:
> solve(f(t)[2]=0,t);
```

$\{2\pi - Z1\}$

Zvolíme interval $[0, 2\pi]$ a na takto zvoleném intervalu spočítáme s použitím procedury `ArcLength` délku zadané křivky:

```
> ArcLength(f,t=0..2*Pi);
```

$8a\sqrt{2}$

3 Oskulační kružnice a křivost rovinné křivky

3.1 Příklad.

Určete poloměr oskulační kružnice logaritmické spirály

$$f(\varphi) = (a^\varphi \cos \varphi, a^\varphi \sin \varphi).$$

Řešení.

Pro poloměr r oskulační kružnice křivky (f_1, f_2) platí:

$$(8) \quad r^2 = \frac{(f_1'^2 + f_2'^2)^3}{\begin{vmatrix} f_1' & f_2' \\ f_1'' & f_2'' \end{vmatrix}^2}$$

Pro dané parametrické vyjádření logaritmické spirály máme

$$\begin{aligned} f'(\varphi) &= a^\varphi (\ln a \cos \varphi - \sin \varphi, \ln a \sin \varphi + \cos \varphi) \\ f''(\varphi) &= a^\varphi (\ln^2 a \cos \varphi - 2 \ln a \sin \varphi - \cos \varphi, \\ &\quad \ln^2 a \sin \varphi + 2 \ln a \cos \varphi - \sin \varphi) \end{aligned}$$

V příkladu 2.5 jsme spočítali, že

$$f_1'^2(\varphi) + f_2'^2(\varphi) = a^{2\varphi} (1 + \ln^2 a)$$

$$\begin{aligned} &\begin{vmatrix} f_1'(\varphi) & f_2'(\varphi) \\ f_1''(\varphi) & f_2''(\varphi) \end{vmatrix} = \\ &a^{2\varphi} \begin{vmatrix} \ln a \cos \varphi - \sin \varphi, & \ln a \sin \varphi + \cos \varphi \\ \ln^2 a \cos \varphi - 2 \ln a \sin \varphi - \cos \varphi, & \ln^2 a \sin \varphi + 2 \ln a \cos \varphi - \sin \varphi \end{vmatrix} \\ &= a^{2\varphi} \begin{vmatrix} \ln a \cos \varphi - \sin \varphi, & \ln a \sin \varphi + \cos \varphi \\ -\ln a \sin \varphi - \cos \varphi, & \ln a \cos \varphi - \sin \varphi \end{vmatrix} \\ &= a^{2\varphi} \left(\ln^2 a \begin{vmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ -\sin \varphi & \cos \varphi \end{vmatrix} + \ln a \begin{vmatrix} \cos \varphi & \cos \varphi \\ -\sin \varphi & -\sin \varphi \end{vmatrix} + \right. \\ &\quad \left. + \ln a \begin{vmatrix} -\sin \varphi & \sin \varphi \\ -\cos \varphi & \cos \varphi \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} -\sin \varphi & \cos \varphi \\ -\cos \varphi & -\sin \varphi \end{vmatrix} \right) = a^{2\varphi} (1 + \ln^2 a) \end{aligned}$$

Dosazením do vzorce (8) dostáváme

$$\begin{aligned} r^2(\varphi) &= \frac{a^{6\varphi} (1 + \ln^2 a)^3}{a^{4\varphi} (1 + \ln^2 a)^2} = a^{2\varphi} (1 + \ln^2 a) \\ r(\varphi) &= a^\varphi \sqrt{1 + \ln^2 a} \end{aligned}$$

Z výsledku vidíme, že poloměr oskulační kružnice je úměrný průvodiči.

Maple. V knihovně `VectorCalculus` existuje příkaz pro výpočet poloměru oskulační kružnice `RadiusOfCurvature`. Protože tento příkaz někdy nedává uspokojující výsledky a protože výpočet středu oskulační kružnice také není přímo v knihovně zahrnut, sestavíme si vlastní procedury, jejichž chování bude pro nás snadněji předvídatelné.

Pomocí mezivýpočtů spočítáme poloměr oskulační kružnice podle vzorce (8). Pro-měnné df , ddf , $dfdf$, $dfddf$ představují po řadě $f'(t)$, $f''(t)$, $f_1'^2 + f_2'^2$, $\begin{vmatrix} f_1' & f_2' \\ f_1'' & f_2'' \end{vmatrix}$:

```
> restart;
> interface(showassumed=0):
> logspir:=t->[a^t*cos(t),a^t*sin(t)]:
> df:=diff(logspir(t),t):
> ddf:=diff(logspir(t),t$2):
> dfdf:=df[1]^2+df[2]^2:
> dfddf:=df[1]*ddf[2]-df[2]*ddf[1]:
> sqrt(dfdf^3/dfddf^2):simplify(%) assuming a>0,t::real;
```

$$a^t \sqrt{1 + \ln(a)^2}$$

Uvedený výpočet poloměru r oskulační kružnice ”zapouzdříme” do jediné procedury, kterou navíc obohatíme o výpočet středu oskulační kružnice S . Výstupem procedury `osc` je uspořádaná dvojice $[S, r]$:

```
> osc:=proc(f,t)
  local tt,df,ddf,dfddf,dfdf,r,S;
  assume(tt::real);
  df:=diff(f(tt),tt);
  ddf:=diff(f(tt),tt$2);
  dfdf:=df[1]*df[1]+df[2]*df[2];
  dfddf:=df[1]*ddf[2]-df[2]*ddf[1];
  r:=simplify(sqrt(dfdf^3/dfddf^2));
  S:=simplify(
    [f(tt)[1]-df[2]*dfdf/dfddf,f(tt)[2]+df[1]*dfdf/dfddf]);
  simplify(subs(tt=t,[S,r]));
end;
```

Odkoušíme proceduru pro zadanou logaritmickou spirálu. Spočítáme střed a pak poloměr oskulační kružnice:

```
> osc(logspir,t)[1];
```

$$[-a^t \ln(a) \sin(t), a^t \ln(a) \cos(t)]$$

```
> osc(logspir,t)[2]:simplify(%) assuming a>0,t::real;
```

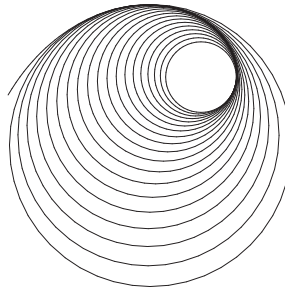
$$a^t \sqrt{1 + \ln(a)^2}$$

Následující kód vede k vykreslení posloupnosti oskulačních kružnic logaritmické spirály a k animaci. Detailní prozkoumání příkazů je ponecháno na čtenáři.

```

> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> logspir2:=t->[1.8^t*cos(t),1.8^t*sin(t)]:
> LOGSPIR2:=plot([logspir2(t)[1],logspir2(t)[2],t=0..Pi],
                 color=black,thickness=2):
> S2:=osc(logspir2,t)[1]:r2:=osc(logspir2,t)[2]:
> OSC2:=seq(plot([S2[1]+r2*cos(s),S2[2]+r2*sin(s),s=0..2*Pi]),
             t=seq(i*Pi/24,i=0..18)):
> display(LOGSPIR2,OSC2,axes=None);

```



```

> logspir3:=t->[1.08^t*cos(t),1.08^t*sin(t)]:
> LOGSPIR3:=plot([logspir3(t)[1],logspir3(t)[2],t=0..8*Pi],
                 color=black,thickness=3):
> S3:=osc(logspir3,t)[1]:r3:=osc(logspir3,t)[2]:
> OSC3:=display(seq(plot([S3[1]+r3*cos(s),S3[2]+r3*sin(s),
                        s=0..2*Pi]),t=seq(i*Pi/12,i=0..96)),insequence=true):
> R3:=display(seq(plot([S3[1]+s*(logspir3(t)-S3)[1],
                       S3[2]+s*(logspir3(t)-S3)[2],s=0..1]),
                 t=seq(i*Pi/12,i=0..96)),insequence=true):
> display(LOGSPIR3,OSC3,R3,axes=None);

```

3.2 Příklad.

Určete množinu středů oskulačních kružnic elipsy $f(t) = (a \cos t, b \sin t)$.

Řešení.

Střed oskulační kružnice křivky (f_1, f_2) leží na přímce dané bodem (f_1, f_2) a jednotkovým směrovým vektorem $\frac{1}{\sqrt{f_1'^2 + f_2'^2}}(-f_2', f_1')$. Ze vzorce pro poloměr kružnice (8) dostáváme vztah pro souřadnice středu oskulační kružnice:

$$x = f_1 - \frac{f_2' (f_1'^2 + f_2'^2)}{f_1' f_2'' - f_2' f_1''}$$

$$y = f_2 + \frac{f_1' (f_1'^2 + f_2'^2)}{f_1' f_2'' - f_2' f_1''}$$

V případě elipsy máme:

$$f'(t) = (-a \sin t, b \cos t)$$

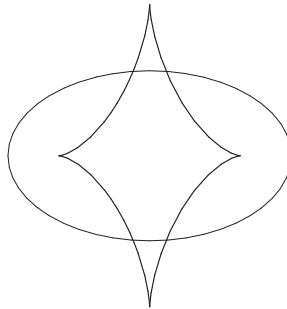
$$f''(t) = (-a \cos t, -b \sin t)$$

$$f_1'(t)f_2''(t) - f_2'(t)f_1''(t) = (-a)(-b) \sin t \sin t - (-a)b \cos t \cos t = ab$$

Protože $f'(t)$ a $f''(t)$ nejsou kolineární, nemá elipsa inflexní body a tedy v každém jejím bodě existuje (právě jedna) oskulační kružnice.

$$\begin{aligned} x &= a \cos t - \frac{b \cos t (a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t)}{ab} \\ &= a \cos t - a \cos t \sin^2 t - \frac{b^2}{a} \cos^3 t = \frac{a^2 - b^2}{a} \cos^3 t \\ y &= b \sin t + \frac{-a \sin t (a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t)}{ab} \\ &= b \sin t - b \sin t \cos^2 t - \frac{a^2}{b} \sin^3 t = \frac{b^2 - a^2}{b} \sin^3 t \end{aligned}$$

Množinou středů oskulačních kružnic elipsy je asteroida po afinní transformaci (viz srovnání s parametrizací asteroidy v příkladě 1.9):



Maple. Využijeme procedury `osc` ze strany 130 a spočítáme střed oskulační kružnice:

```
> interface(showassumed=0):assume(a>0,b>0):
> ellipse:=t->[a*cos(t),b*sin(t)]:
> osc(ellipse,t)[1];
```

$$\left[\frac{\cos(t)^3(a^2 - b^2)}{a}, -\frac{\sin(t)^3(a^2 - b^2)}{b} \right]$$

Nyní uvažujme elipsu pro $a = 3$, $b = 2$ a vykresleme několik jejích oskulačních kružnic včetně středů:

```

> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> ellipse2:=t->[3*cos(t),2*sin(t)]:
> ELLIPSE2:=plot([ellipse2(t)[1],ellipse2(t)[2],t=0..Pi],
                 color=black,thickness=2):
> S2:=osc(ellipse2,t)[1]:r2:=osc(ellipse2,t)[2]:
> OSC2:=seq(plot([S2[1]+r2*cos(s),S2[2]+r2*sin(s),s=0..2*Pi]),
             t=seq(i*Pi/9,i=0..5)):
> CENTERS2:=pointplot({seq(S2,t=seq(i*Pi/9,i=0..5))},
                      color=black,symbol=cross,thickness=2):
> display(ELLIPSE2,OSC2,CENTERS2,axes=None);

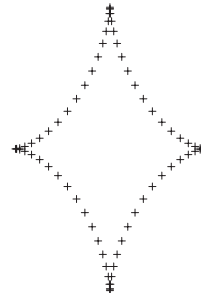
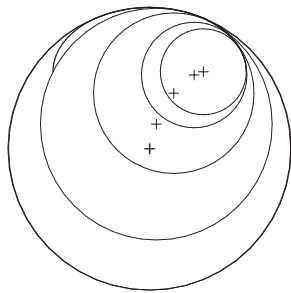
```

Středů oskulačních kružnic podél celé elipsy:

```

> pointplot({seq(S2,t=seq(i*Pi/36,i=0..72))},
            color=black,symbol=cross,thickness=2);

```



Kód pro animaci:

```

> ELLIPSE2b:=plot([ellipse2(t)[1],ellipse2(t)[2],t=0..2*Pi],
                  thickness=3,color=black):
> OSC2b:=display(seq(plot([S2[1]+r2*cos(s),S2[2]+r2*sin(s),
                          s=0..2*Pi]),t=seq(i*Pi/36,i=0..72)),insequence=true):
> R2:=display(seq(plot([S2[1]+s*(ellipse2(t)-S2)[1],
                       S2[2]+s*(ellipse2(t)-S2)[2],s=0..1]),
                 t=seq(i*Pi/36,i=0..72)),insequence=true):
> display(ELLIPSE2b,OSC2b,R2,axes=None);

```

3.3 Příklad.

Spočítejte křivost elipsy $f(t) = (a \cos t, b \sin t)$ a dokažte, že ve vrcholech je tato křivost maximální, resp. minimální.

Řešení.

Křivost κ křivky $f = (f_1, f_2)$ je dána vztahem

$$\kappa = \frac{1}{r},$$

kde r je poloměr oskulační kružnice (viz (8)). Tudíž platí:

$$(9) \quad \kappa = \frac{|f_1' f_2'' - f_2' f_1''|}{(f_1'^2 + f_2'^2)^{\frac{3}{2}}}$$

Využijme dílčích výsledků předchozího příkladu 3.2 a okamžitě dostáváme

$$\kappa(t) = \frac{ab}{(a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t)^{\frac{3}{2}}}$$

Křivost ve vrcholech elipsy:

$$\kappa(0) = \kappa(\pi) = \frac{ab}{b^3} = \frac{a}{b^2}, \quad \kappa\left(\frac{\pi}{2}\right) = \kappa\left(\frac{3\pi}{2}\right) = \frac{ab}{a^3} = \frac{b}{a^2}$$

Označme $g(t) = a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t$. Pak platí $\kappa'(t) = 0$, právě když $g'(t) = 0$. Přitom

$$g'(t) = 2a^2 \sin t \cos t - 2b^2 \sin t \cos t = 2(a^2 - b^2) \sin t \cos t.$$

Protože $a \neq b$, tak musí platit $\sin t = 0$ nebo $\cos t = 0$. Neboli stacionární body funkce $g(t)$ dostáváme pro $t = 0$, $t = \pi$, $t = \frac{\pi}{2}$ a $t = \frac{3\pi}{2}$. V těchto bodech mění derivace $\kappa'(t)$ znaménko, jedná se tedy o lokální extrém.

Maple. Proceduru `Curvature` pro výpočet křivosti dané křivky najdeme v knihovně `VectorCalculus`.

```
> restart;with(VectorCalculus,Curvature):
> interface(showassumed=0):assume(b>0,a>b,t::real):
> ellipse:=<a*cos(t),b*sin(t)>:
> simplify(Curvature(ellipse,t));kappa:=unapply(%,t):
```

$$\frac{ab}{(a^2 \sin(t)^2 + a^2 - a^2 \cos(t)^2)^{\left(\frac{3}{2}\right)}}$$

Ve kterých bodech je křivost elipsy maximální či minimální zjistíme pomocí příkazu `ExtremePoints` z knihovny `Student[Calculus1]`:

```
> with(Student[Calculus1],ExtremePoints):
> ExtremePoints(kappa(t),t=0..2*Pi);
```

$$\left[0, \frac{\pi}{2}, \pi, \frac{3\pi}{2}, 2\pi\right]$$

Tudíž křivost elipsy má lokální extrém ve vrcholech elipsy. Spočítejme v nich hodnotu křivosti:

```
> simplify([kappa(0),kappa(Pi/2),kappa(Pi),kappa(3*Pi/2)]);
```

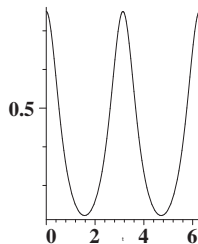
$$\left[\frac{a}{b^2}, \frac{b}{a^2}, \frac{a}{b^2}, \frac{b}{a^2} \right]$$

Je tedy zřejmé, že v protějších vrcholech jsou křivosti stejné, v případě hlavního vrcholu maximální, v případě vedlejších vrcholů minimální. Podívejme se ještě na průběh křivosti elipsy v konkrétním případě:

```
> simplify(Curvature(ellipse,t)):subs(a=3,b=2,%);
```

$$\frac{6}{(9 - 5 \cos(t)^2) \left(\frac{3}{2}\right)}$$

```
> plot(%,t=0..2*Pi);
```



3.4 Příklad.

Spočítejte křivost hyperboly $f(t) = (a \cosh t, b \sinh t)$.

Řešení.

K výpočtu opět použijeme vzorec (9):

$$f'(t) = (a \sinh t, b \cosh t)$$

$$f''(t) = (a \cosh t, b \sinh t)$$

$$f_1'(t)f_2''(t) - f_2'(t)f_1''(t) = ab \sinh^2 t - ab \cosh^2 t = -ab$$

$$\kappa(t) = \frac{ab}{(a^2 \sinh^2 t + b^2 \cosh^2 t)^{\frac{3}{2}}}$$

Ve vrcholu hyperboly je $\kappa(0) = \frac{ab}{b^3} = \frac{a}{b^2}$.

Maple.

```
> restart:with(VectorCalculus,Curvature):
> interface(showassumed=0):assume(a>0,b>0,t::real):
> hyperbola:=<a*cosh(t),b*sinh(t)>:
> simplify(Curvature(hyperbola,t));
```

$$\frac{ab}{(b^2 \cosh(t)^2 - a^2 + a^2 \cosh(t)^2)^{\frac{3}{2}}}$$

Křivost ve vrcholu $t = 0$:

```
> simplify(eval(%,t=0));
```

$$\frac{a}{b^2}$$

3.5 Příklad.

Spočtěte křivost paraboly $y = \frac{1}{2p}x^2$.

Řešení.

Nejprve vyjádříme vzorec pro výpočet křivosti (9) pro obecnou křivku danou explicitně $y = f(x)$, tedy s parametrickým vyjádřením $\gamma(x) = (x, f(x))$.

$$\begin{aligned} \gamma' &= (1, f'), \gamma'' = (0, f''), \gamma'_1 \gamma''_2 - \gamma'_2 \gamma''_1 = f'' \\ (10) \quad \kappa &= \frac{|f''|}{(1 + f'^2)^{\frac{3}{2}}} \end{aligned}$$

Pro $f(x) = \frac{1}{2p}x^2$ máme $f'(x) = \frac{1}{p}x$, $f''(x) = \frac{1}{p}$, tedy

$$\kappa(x) = \frac{\frac{1}{p}}{\left(1 + \frac{x^2}{p^2}\right)^{\frac{3}{2}}}.$$

Ve vrcholu paraboly je $\kappa(0) = \frac{1}{p}$.

Maple. V případě explicitního vyjádření křivky použijeme jednoduchý převod na vyjádření parametrické, se kterým umí pracovat procedura `Curvature`:

```
> restart:with(VectorCalculus,Curvature):
> interface(showassumed=0):assume(p>0,x::real):
> parabola:=<x,x^2/(2*p)>:
> simplify(Curvature(parabola,x));
```


$$\frac{p^2}{(p^2 + x^2) \left(\frac{3}{2}\right)}$$

Křivost ve vrcholu paraboly:

```
> simplify(eval(%,x=0));
```

$$\frac{1}{p}$$

3.6 Příklad.

Stanovte poloměr r oskulační kružnice křivky $y = \sin x$ pro $x = \frac{\pi}{2}$.

Řešení.

Podle vzorce (10) v předchozím příkladu 3.5 máme

$$\kappa\left(\frac{\pi}{2}\right) = \frac{\left|-\sin \frac{\pi}{2}\right|}{\left(1 + \cos^2 \frac{\pi}{2}\right)^{\frac{3}{2}}} = 1.$$

Tedy $r = \frac{1}{\kappa\left(\frac{\pi}{2}\right)} = 1$.

Maple. Využijeme již definované procedury `osc` ze strany 130:

```
> sinusoid:=t->[t,sin(t)];
> S:=osc(sinusoid,Pi/2)[1];
```

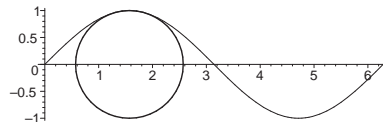
$$S := \left[\frac{\pi}{2}, 0\right]$$

```
> r:=osc(sinusoid,Pi/2)[2];
```

$$r := 1$$

Obrázek oskulační kružnice sinusoidy $y = \sin x$ pro $x = \frac{\pi}{2}$:

```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> SINUSOID:=plot([sinusoid(t)[1],sinusoid(t)[2],t=0..2*Pi]):
> OSC:=plot([S[1]+r*cos(s),S[2]+r*sin(s),s=0..2*Pi]):
> display(SINUSOID,OSC);
```



Lze vytvořit animaci obdobně jako v příkladech 3.1 a 3.2. Musíme ji však omezit pouze na interval neinflexních bodů!

4 Obálka soustavy rovinných křivek

4.1 Příklad.

Stanovte obálku soustavy kružnic $F(x, y, t) = (x - t)^2 + y^2 - \frac{t^2}{4} = 0$, přičemž $t \in (-\infty, 0) \cup (0, \infty)$.

Řešení.

$$\begin{aligned}\frac{\partial F}{\partial t} &= -2(x - t) - \frac{t}{2} = -2x + \frac{3}{2}t = 0 \quad \Rightarrow \quad t = \frac{4}{3}x \\ F(x, y, t) &= \left(x - \frac{4}{3}x\right)^2 + y^2 - \frac{\left(\frac{4}{3}x\right)^2}{4} = \left(-\frac{x}{3}\right)^2 + y^2 - \frac{4}{9}x^2 \\ &= -\frac{1}{3}x^2 + y^2 = 0\end{aligned}$$

Obálkou dané soustavy jsou přímky $y = \pm \frac{\sqrt{3}}{3}x$.

Maple. Rovnice soustavy kružnic, její parciální derivace podle parametru soustavy a charakteristická množina:

```
> restart:
> F:=(x-t)^2+y^2-t^2/4=0:
> dF:=diff(F,t):
> sol:=allvalues(solve({F,dF},{x,y}));
sol := { x = 3t/4, y = sqrt(3)t/4 }, { x = 3t/4, y = -sqrt(3)t/4 }
```

Máme dvě řešení, která přiřadíme pomocí příkazu `assign` do proměnných `e1` a `e2`. Vždy je následně nutné použít příkaz `unassign` pro uvolnění přiřazených proměnných! Vykreslení obálky zahrnuje proměnná `ENV`:

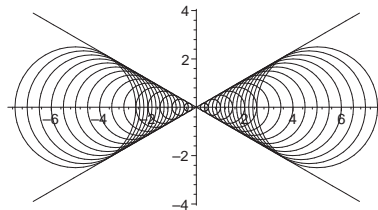
```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> assign(sol[1]):env1:=unapply([x,y],t):
> unassign('x','y'):
> assign(sol[2]):env2:=unapply([x,y],t):
> unassign('x','y'):
> ENV:=plot([env1(t)[1],env1(t)[2],t=-9..9],
            [env2(t)[1],env2(t)[2],t=-9..9],thickness=3,color=red):
```

Vykreslíme obálku společně s několika kružnicemi zadané soustavy. V Maplu je příhodnější zobrazovat křivky určené parametrickými rovnicemi a ne implicitně. Proto v jednodušších případech převedeme implicitní zadání na parametrické a pak teprve objekt vykreslíme. Soustava kružnic parametricky:

```

> f:=(s,t)->[t+t/2*cos(s),t/2*sin(s)]:
> SYS:=seq(plot([f(s,t/6)[1],f(s,t/6)[2],s=0..2*Pi],color=grey),
                                                    t=-30..30):
> display(SYS,ENV);

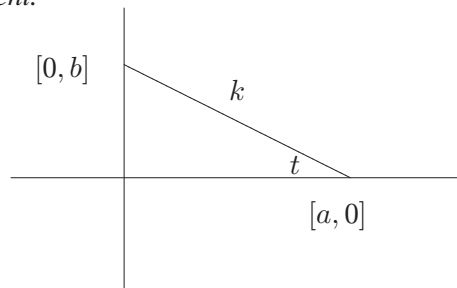
```



4.2 Příklad.

Nalezněte obálku soustavy přímek, které vzniknou pohybem dané úsečky délky k , jejíž krajní body se pohybují po souřadných osách.

Řešení.



úsekový tvar rovnice přímky:

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} - 1 = 0$$

$$a = k \cos t, b = k \sin t$$

Uvažujme jednoparametrickou soustavu přímek:

$$F(x, y, t) = \frac{x}{k \cos t} + \frac{y}{k \sin t} - 1 = 0$$

Nyní už můžeme určit charakteristickou množinu:

$$F(x, y, t) = x \sin t + y \cos t - k \cos t \sin t = 0$$

$$\frac{\partial F}{\partial t} = x \cos t - y \sin t + k \sin^2 t - k \cos^2 t = 0$$

$$x \sin t + y \cos t = k \cos t \sin t$$

$$x \cos t - y \sin t = k (\cos^2 t - \sin^2 t)$$

Soustavu o neznámých x, y bude výhodné řešit pomocí Cramerova pravidla:

$$D = \begin{vmatrix} \sin t & \cos t \\ \cos t & -\sin t \end{vmatrix} = -\sin^2 t - \cos^2 t = -1$$

$$D_x = k \begin{vmatrix} \cos t \sin t & \cos t \\ \cos^2 t - \sin^2 t & -\sin t \end{vmatrix} = -k \cos^3 t$$

$$D_y = k \begin{vmatrix} \sin t & \cos t \sin t \\ \cos t & \cos^2 t - \sin^2 t \end{vmatrix} = -k \sin^3 t$$

Vypočítané hodnoty $x = \frac{D_x}{D} = k \cos^3 t$, $y = \frac{D_y}{D} = k \sin^3 t$ odpovídají parametrizaci asteroidy (Příklad 1.9).

Maple. Rovnice soustavy přímek, její parciální derivace podle parametru soustavy a charakteristická množina:

```
> restart:
> F:=x/(k*cos(t))+y/(k*sin(t))-1 = 0:
> dF:=diff(F,t):
> sol:=simplify(solve({F,dF},{x,y}));
sol := {x = k cos(t)^3, y = k sin(t)^3}
```

Uvažujme velikost úsečky $k = 1$:

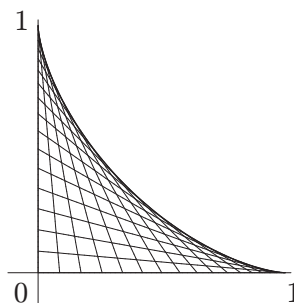
```
> k:=1:
```

Řešení přiřadíme pomocí příkazu `assign` do proměnné `env` a následně příkazem `unassign` přiřazení zrušíme. Vykreslení obálky uložíme do proměnné `ENV`:

```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> assign(sol):env:=unapply([x,y],t):unassign('x','y'):
> ENV:=
plot([env(t)[1],env(t)[2],t=0..Pi/2],thickness=3,color=red):
```

Vykreslíme obálku společně s několika přímkami zadané soustavy. Stejně jako v předchozím příkladu si přímky soustavy vyjádříme parametricky:

```
> f:=(s,t)->[s*k*cos(t),k*sin(t)-s*k*sin(t)]:
> SYS:=seq(plot([f(s,t*Pi/36)[1],f(s,t*Pi/36)[2],s=0..1],
color=grey),t=0..18):
> display(SYS,ENV);
```

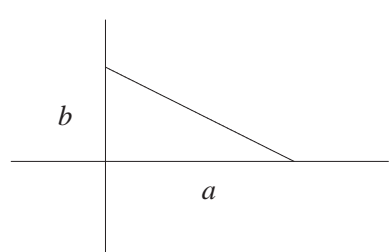


4.3 Příklad.

Nalezněte obálku přímek v 1. kvadrantu, které na osách vytínají trojúhelník s konstantní plochou S .

Řešení.

Využijeme úsekový tvar rovnice přímky:



$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} - 1 = 0$$

$$S = \frac{ab}{2}, \quad a, b > 0$$

$$ab = k = konst. \Rightarrow b = \frac{k}{a}$$

$$(11) \quad F(x, y, a) = \frac{x}{a} + \frac{ay}{k} - 1 = 0$$

$$(12) \quad \frac{\partial F}{\partial a} = -\frac{x}{a^2} + \frac{y}{k} = 0 \Rightarrow \frac{x}{a} = \frac{ay}{k}$$

$$(11') \quad F(x, y, a) = \frac{ay}{k} + \frac{ay}{k} - 1 = 0 \Rightarrow y = \frac{k}{2a}$$

Dosazením za y do rovnice (12) obdržíme $x = \frac{a}{2}$. Obálku vyjádříme ve tvaru součinu $xy = \frac{a}{2} \frac{k}{2a} = \frac{k}{4}$. Jedná se o jednu větev hyperboly.

Maple. Uvažujme obsah trojúhelníku $S = \frac{ab}{2} = \frac{k}{2}$, neboli $k = ab$.

Rovnice soustavy přímek, její parciální derivace podle parametru soustavy a charakteristická množina:

```

> restart:
> F:=x/a+a*y/k-1=0:
> dF:=diff(F,a):
> sol:=solve({F,dF},{x,y});

```

$$sol := \left\{ y = \frac{k}{2a}, x = \frac{a}{2} \right\}$$

Uvažujme soustavu, kde

```
> k:=5:
```

Řešení přiřadíme pomocí příkazu `assign` do proměnné `env` a následně příkazem `unassign` přiřazení zrušíme. Vykreslení obálky uložíme do proměnné `ENV`:

```

> with(plots):
> assign(sol):env:=unapply([x,y],a):unassign('x','y'):
> ENV:=
    plot([env(t)[1],env(t)[2],t=0.05..2],thickness=3,color=red):

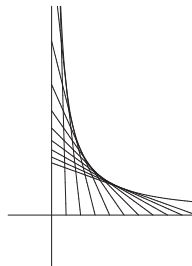
```

Vykreslíme obálku společně s několika přímkami zadané soustavy. Stejně jako v předchozím příkladu si přímky soustavy vyjádříme parametricky:

```

> f:=(s,t)->[t-t*s,k/t*s]:
> SYS:=seq(plot([f(s,t/10)[1],f(s,t/10)[2],s=0..1],
    color=grey),t=1..10):
> display(SYS,ENV);

```



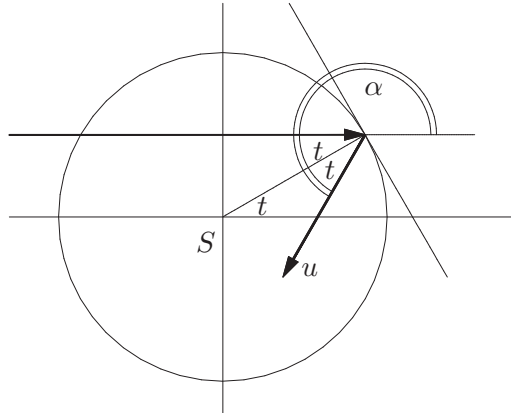
4.4 Příklad.

Vnitřní strana kružnice je osvětlena svazkem rovnoběžných paprsků. Nalezněte obálku odražených paprsků.

Řešení.

Obrázek znázorňuje geometrickou situaci pro odražený paprsek směru u v závislosti na parametru $t \in (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$. Vzhledem k velikosti úhlu $\alpha = \pi + 2t$ odpovídá vektor u vektoru

$$\begin{aligned} (\cos(\pi + 2t), \sin(\pi + 2t)) = \\ (-\cos 2t, -\sin 2t). \end{aligned}$$



Normálovým směrem přímky odpovídající odraženému paprsku je tudíž směr

$$(\sin 2t, -\cos 2t).$$

Uvažujeme-li jednotkovou kružnici, pak místo bodu odrazu je určeno souřadnicemi $(\cos t, \sin t)$ a přímka je dána vztahem

$$\sin 2t(x - \cos t) - \cos 2t(y - \sin t) = 0$$

Charakteristická množina odražených paprsků:

$$\begin{aligned} F(x, y, t) &= x \sin 2t - y \cos 2t - (\sin 2t \cos t - \cos 2t \sin t) \\ &= x \sin 2t - y \cos 2t - \sin t = 0 \end{aligned}$$

$$\frac{\partial F}{\partial t} = 2x \cos 2t + 2y \sin 2t - \cos t = 0$$

$$x \sin 2t - y \cos 2t = \sin t$$

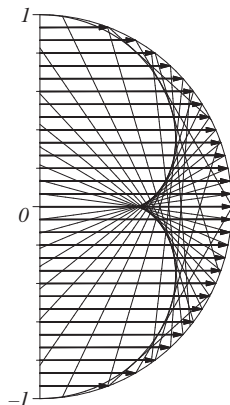
$$2x \cos 2t + 2y \sin 2t = \cos t$$

Soustavu o neznámých x, y budeme řešit pomocí Cramerova pravidla:

$$D = \begin{vmatrix} \sin 2t & -\cos 2t \\ 2 \cos 2t & 2 \sin 2t \end{vmatrix} = 2 \sin^2 2t + 2 \cos^2 2t = 2$$

$$D_x = \begin{vmatrix} \sin t & -\cos 2t \\ \cos t & 2 \sin 2t \end{vmatrix} = 2 \sin t \sin 2t + \cos t \cos 2t$$

$$D_y = \begin{vmatrix} \sin 2t & \sin t \\ 2 \cos 2t & \cos t \end{vmatrix} = \sin 2t \cos t - 2 \sin t \cos 2t$$



Obálka odražených paprsků má parametrizaci

$$x = \frac{D_x}{D} = \sin t \sin 2t + \frac{1}{2} \cos t \cos 2t,$$

$$y = \frac{D_y}{D} = \frac{1}{2} \sin 2t \cos t - \sin t \cos 2t,$$

$$t \in \left(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right).$$

Pro $t = 0$ dostáváme bod vratu; stačí ověřit, že

$$x'(0) = y'(0) = 0.$$

Maple. Rovnice soustavy odražených paprsků, její parciální derivace podle parametru soustavy a charakteristická množina:

```
> restart:
> F:=x*sin(2*t)-y*cos(2*t)-sin(t)=0:
> dF:=diff(F,t):
> sol:=simplify(solve({F,dF},{x,y}));
```

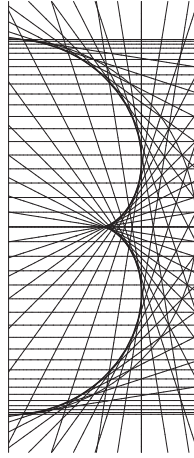
$$\text{sol} := \{y = \sin(t)^3, x = -\frac{1}{2}(2 \cos(t)^2 - 3) \cos(t)\}$$

Řešení přiřadíme pomocí příkazu `assign` do proměnné `env` a následně příkazem `unassign` přiřazení zrušíme. Vykreslení obálky uložíme do proměnné `ENV`:

```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> assign(sol):env:=unapply([x,y],t):unassign('x','y'):
> ENV:=plot
([env(t)[1],env(t)[2],t=-Pi/2..Pi/2],thickness=3,color=red):
```

Do jednoho obrázku vykreslíme soustavu odražených paprsků společně s paprsky původními, obálku i osvětlovanou část kružnice. Kvůli hledání příhodné délky zobrazovaných parametrů bude tentokrát výhodnější pracovat s implicitním vyjádřením paprsků:

```
> CIRCLE_PLOT:=plot([cos(s),sin(s),s=-Pi/2..Pi/2],
color=black,thickness=2):
> RAYS:=seq(implicitplot(y=sin(t),x=0..1,y=-1.2..1.2,
color=grey),t=seq(i*Pi/40,i=-19..19)):
> SYS:=seq(implicitplot(F,x=0..1,y=-1.2..1.2,
color=grey),t=seq(i*Pi/40,i=-19..19)):
> display(CIRCLE_PLOT,RAYS,SYS,ENV,view=[0..1,-1.2..1.2]);
```

4.5 Příklad.

Určete evolutu cykloidy $f(t) = (r(t - \sin t), r(1 - \cos t))$.

Řešení.

Evolutu cykloidy spočítáme jako obálku soustavy jejích normál.

$$f'(t) = (r(1 - \cos t), r \sin t)$$

Protože je důležitý pouze směr $f'(t)$, v dalších výpočtech r vykrátíme. Normála v bodě $f(t)$ je dána rovnicí $(z - f(t), \frac{1}{r}f'(t)) = 0$, kde $z = (x, y)$. Vyjádříme soustavu normál:

$$\begin{aligned} F(x, y, t) &= (x - rt + r \sin t)(1 - \cos t) + (y - r + r \cos t) \sin t \\ &= x(1 - \cos t) + y \sin t + rt(\cos t - 1) = 0 \\ \frac{\partial F}{\partial t} &= x \sin t + y \cos t + r(\cos t - 1) - rt \sin t = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x(1 - \cos t) + y \sin t &= rt(1 - \cos t) \\ x \sin t + y \cos t &= r(1 - \cos t) + rt \sin t \end{aligned}$$

Soustavu o neznámých x, y vyřešíme Cramerovým pravidlem:

$$\begin{aligned} D &= \begin{vmatrix} 1 - \cos t & \sin t \\ \sin t & \cos t \end{vmatrix} = \cos t - \cos^2 t - \sin^2 t = \cos t - 1 \\ D_x &= \begin{vmatrix} rt(1 - \cos t) & \sin t \\ r(1 - \cos t) + rt \sin t & \cos t \end{vmatrix} = r(\cos t - 1)(t + \sin t) \\ D_y &= \begin{vmatrix} 1 - \cos t & rt(1 - \cos t) \\ \sin t & r(1 - \cos t) + rt \sin t \end{vmatrix} = r(1 - \cos t)^2 \end{aligned}$$

Obálka normál má parametrizaci

$$x = \frac{D_x}{D} = r(\sin t + t),$$

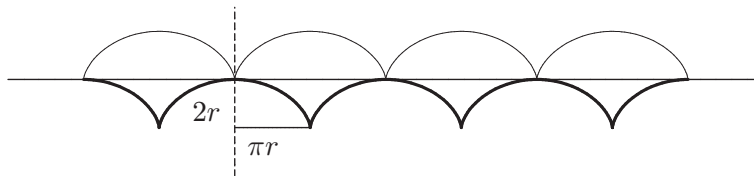
$$y = \frac{D_y}{D} = r(\cos t - 1).$$

Provedme reparametrizaci $t = \tau + \pi$:

$$x = r(\sin(\tau + \pi) + \tau + \pi) = r(\tau - \sin \tau) + \pi r,$$

$$y = r(\cos(\tau + \pi) - 1) = r(1 - 1 - \cos \tau - 1) = r(1 - \cos \tau) - 2r.$$

Evolutou cykloidy je tedy cykloida posunutá o vektor $(\pi r, -2r)$. Na obrázku je evoluta vykreslena čarou větší tloušťky:



Maple. Výpočet evoluty v Maplu nebudeme implementovat jakožto hledání obálky normál, ale jako určení množiny středů oskulačních kružnic. Následující procedura `evolute` má za vstupní parametr křivku. Lokální proměnná `r_osc` reprezentuje spojnici středů oskulační kružnice s bodem dotyku, lokální proměnné `df`, `ddf`, `dfdf`, `dfddf` mají stejný význam jako v proceduře `osc` (str. 130):

```
> restart;
> evolute:=proc(f)
  local df,ddf,dfdf,dfddf,r_osc;
  df:=diff(f(t),t);
  ddf:=diff(f(t),t$2);
  dfdf:=df[1]*df[1]+df[2]*df[2];
  dfddf:=df[1]*ddf[2]-df[2]*ddf[1];
  r_osc:=t->[-df[2]*dfdf/dfddf,df[1]*dfdf/dfddf];
  simplify(evalm(f(t)+r_osc(t)));
end;
```

Evoluta cykloidy:

```
> cycloid:=t->[r*(t-sin(t)),r*(1-cos(t))];
> evolute(cycloid);
```

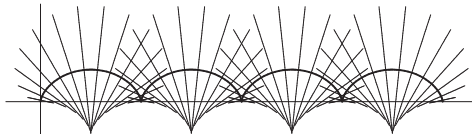
$$[(\sin(t) + t)r, r(-1 + \cos(t))]$$

Následující kód implementuje proceduru `plot_evolute` zobrazující normály křivky. Obálkou těchto normál je hledaná evoluta, která je patrná i bez jejího vlastního znázornění. Procedura má za vstupní parametry křivku `f`, interval vykreslení (t_1, t_2) a číslo `k` udávající počet vykreslovaných normál `n_plot`:

```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> plot_evolute:=proc(f,t1,t2,k)
  local df,ddf,dfdf,dfddf,r_osc,n_par,N_PLOT,F_PLOT;
  df:=diff(f(t),t);
  ddf:=diff(f(t),t$2);
  dfdf:=df[1]*df[1]+df[2]*df[2];
  dfddf:=df[1]*ddf[2]-df[2]*ddf[1];
  r_osc:=t->[-df[2]*dfdf/dfddf,df[1]*dfdf/dfddf];
  n_par:=evalm(f(t)+s*r_osc(t));
  N_PLOT:=seq(plot([n_par[1],n_par[2],s=-1..1],color=blue),
              t=seq(t1+(t2-t1)*i/k,i=0..k));
  F_PLOT:=plot([f(t)[1],f(t)[2],t=t1..t2],thickness=3,color=red);
  display(N_PLOT,F_PLOT);
end;
```

Obálka normál cykloidy:

```
> r:=1:
> plot_evolute(cycloid,0.1,8*Pi,60);
```



4.6 Příklad.

Nalezňte obálku normál elipsy $f(t) = (a \cos t, b \sin t)$.

Řešení.

Budeme postupovat obdobným způsobem jako v předchozím příkladu 4.5.

$$f'(t) = (-a \sin t, b \cos t)$$

Normála v bodě $f(t)$ je dána rovnicí $(z - f(t), f'(t)) = 0$, kde $z = (x, y)$.

Vyjádříme soustavu normál:

$$\begin{aligned}
 F(x, y, t) &= (x - a \cos t)(-a \sin t) + (y - b \sin t)b \cos t \\
 &= -xa \sin t + yb \cos t + a^2 \sin t \cos t - b^2 \sin t \cos t \\
 &= -xa \sin t + yb \cos t + (a^2 - b^2) \sin t \cos t = 0 \\
 \frac{\partial F}{\partial t} &= -xa \cos t - yb \sin t + (a^2 - b^2) (\cos^2 t - \sin^2 t) = 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 xa \sin t - yb \cos t &= (a^2 - b^2) \sin t \cos t \\
 xa \cos t + yb \sin t &= (a^2 - b^2) (\cos^2 t - \sin^2 t)
 \end{aligned}$$

Soustavu o neznámých x, y vyřešíme Cramerovým pravidlem:

$$\begin{aligned}
 D &= \begin{vmatrix} a \sin t & -b \cos t \\ a \cos t & b \sin t \end{vmatrix} = ab \sin^2 t + ab \cos^2 t = ab \\
 D_x &= b(a^2 - b^2) \begin{vmatrix} \sin t \cos t & -\cos t \\ \cos^2 t - \sin^2 t & \sin t \end{vmatrix} \\
 &= b(a^2 - b^2) (\sin^2 t \cos t + \cos^3 t - \sin^2 t \cos t) = b(a^2 - b^2) \cos^3 t \\
 D_y &= a(a^2 - b^2) \begin{vmatrix} \sin t & \sin t \cos t \\ \cos t & \cos^2 t - \sin^2 t \end{vmatrix} \\
 &= a(a^2 - b^2) (\sin t \cos^2 t - \sin^3 t - \sin t \cos^2 t) = a(b^2 - a^2) \sin^3 t
 \end{aligned}$$

Obálka normál má parametrizaci

$$\begin{aligned}
 x &= \frac{D_x}{D} = \frac{a^2 - b^2}{a} \cos^3 t, \\
 y &= \frac{D_y}{D} = \frac{b^2 - a^2}{b} \sin^3 t.
 \end{aligned}$$

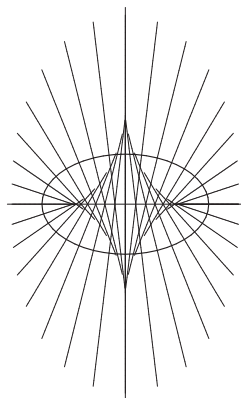
Dostáváme asteroidu po afinní transformaci. Tento výsledek odpovídá výsledku při hledání středů oskulačních kružnic (viz Příklad 3.2).

Maple. Použijeme stejných procedur jako v předešlém příkladě:

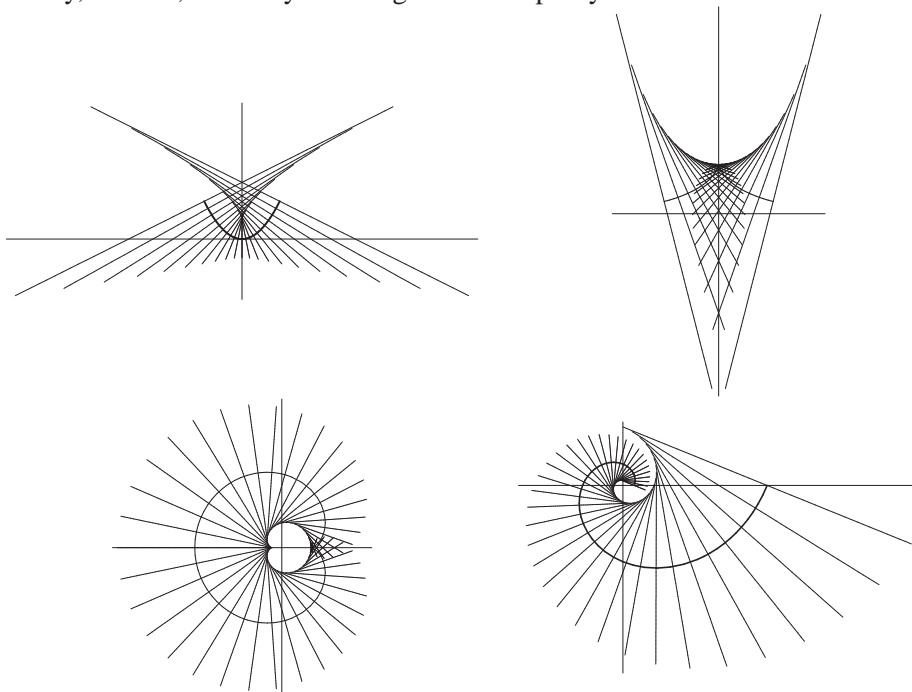
```
> ellipse:=t->[a*cos(t),b*sin(t)]:
> evolute(ellipse);
```

$$\left[\frac{\cos(t)^3(-b^2 + a^2)}{a}, -\frac{\sin(t)^3(-b^2 + a^2)}{b} \right]$$

```
> a:=5:b:=3:plot_evolute(ellipse,0,2*Pi,32);
```



Uvedené procedury můžeme vyzkoušet např. také při hledání obálky normál paraboly, traktrix, srdcovky nebo logaritmické spirály:

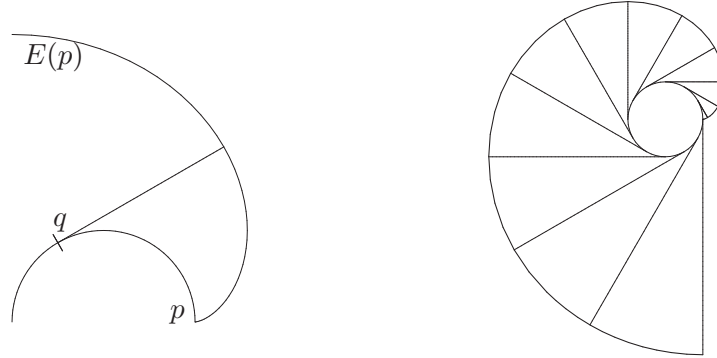


4.7 Příklad.

Evolventu $E(p)$ orientované křivky C určenou bodem $p \in C$ dostaneme tak, že na tečnu v bodě $q \in C$ nanese (orientovanou) délku oblouku mezi p a q . Z mechanického hlediska jde tedy jako by o odvíjení nitě namotané na dané křivce (vždy ve směru tečny). Dokažte, že křivka C je evolutou každé své evolventy $E(p)$.

Řešení.

Na následujících obrázcích je znázorněn mechanický popis evolventy kružnice:



Uvažujme křivku danou parametrizací obloukem $f(s)$ a příslušné jednotkové vektory $e_1(s) = \frac{df}{ds}$ a $e_2(s) \parallel \frac{de_1}{ds}$. Potom pro parametrické vyjádření $g(s)$ evolventy $E(p)$ v bodě p platí:

$$g(s) = f(s) - se_1(s)$$

Hledáme evolutu křivky $E(p)$, proto si nejdříve najdeme rovnici soustavy normál $E(p)$ a potom určíme jejich obálku:

$$\frac{dg}{ds} = e_1(s) - e_1(s) - s\kappa(s)e_2(s) \Rightarrow \frac{dg}{ds} \parallel e_2(s)$$

Charakteristická množina normál evolventy (pro $z = (x, y)$):

$$\begin{aligned} F(x, y, s) &= (e_2(s), z - f(s) + se_1(s)) = (e_2(s), z - f(s)) + (e_2(s), se_1(s)) \\ &= (e_2(s), z - f(s)) = 0 \end{aligned}$$

$$\frac{\partial F}{\partial s} = (-\kappa(s)e_1(s), z - f(s)) + (e_2(s), -e_1(s)) = (-\kappa(s)e_1(s), z - f(s)) = 0$$

Odtud plyne, že $z - f(s)$ musí být kolmé na $e_1(s)$ i $e_2(s)$. Tudíž $z - f(s) = o$, neboli $z = f(s)$. Obálkou normál (evoloutou) evolventy dané křivky je tedy křivka sama.

Maple. Pro jednoduchost uvažujme pouze křivky parametrizované obloukem. Procedura pro výpočet evolventy křivky $f(s)$ v bodě $f(c)$:

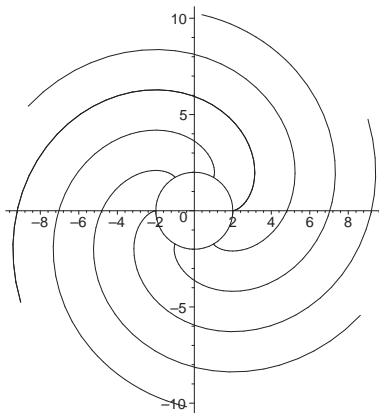
```
> restart;
> involute:=proc(f,c)
  local s,df;
  df:=s->diff(f(s),s);
  s->evalm(f(s)+(c-s)*df(s));
end;
```

Mějme kružnici parametrizovanou obloukem a vykresleme několik jejích evolvant:

```
> circle:=s->[r*cos(s/r),r*sin(s/r)]:
> inv:=involute(circle,c):inv(s);
```

$$\left[r \cos\left(\frac{s}{r}\right) - (c-s) \sin\left(\frac{s}{r}\right), r \sin\left(\frac{s}{r}\right) + (c-s) \cos\left(\frac{s}{r}\right) \right]$$

```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> r:=2:
> CIRCLE_PLOT:=plot([circle(s)[1],circle(s)[2],s=0..2*Pi*r],
                    thickness=2,color=red):
> INVOLUTE:=seq(plot([involute(circle,c)(s)[1],
                      involute(circle,c)(s)[2],s=c..c+5*r],
                    color=blue),c=seq(j*Pi*r/3,j=0..6)):
> display(CIRCLE_PLOT,INVOLUTE);
```



5 Prostorové křivky

5.1 Příklad.

Napište parametrické vyjádření trajektorie bodu P , který se pohybuje rovnoměrným otáčivým pohybem kolem osy rotační válcové plochy a zároveň

- konstantní rychlostí,
- rychlostí úměrnou proběhnuté dráze,

po tvořící přímce této rotační válcové plochy.

Řešení.

Uvažujme rotační válcovou plochu, jejíž podstavou je kružnice se středem v počátku souřadné soustavy a poloměrem a . Tudíž pro souřadnice (x, y, z) hledané křivky platí, že $x = a \cos t$ a $y = a \sin t$.

- Vztah pro souřadnici z :

$$\begin{aligned}\frac{dz}{dt} &= b, \quad \text{kde } b = \textit{konst.} \\ dz &= b dt \\ z &= bt + c\end{aligned}$$

Výsledná parametrizace má tedy tvar

$$f(t) = (a \cos t, a \sin t, bt).$$

Tato křivka se nazývá šroubovice.

- Vztah pro souřadnici z :

$$\begin{aligned}\frac{dz}{dt} &= kz, \quad \text{kde } k = \textit{konst.} \\ \frac{dz}{z} &= k dt \\ \ln z &= kt + \ln b \\ z &= be^{kt}\end{aligned}$$

Výsledná parametrizace má tedy tvar

$$f(t) = (a \cos t, a \sin t, be^{kt}).$$

Tato křivka se nazývá válcová spirála.

Maple. Podívejme se, jak parametr b ovlivňuje tvar šroubovice

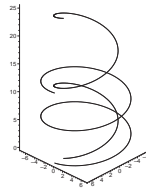
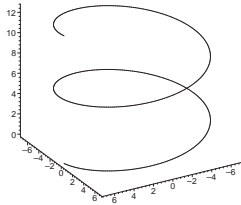
$$f(t) = (a \cos t, a \sin t, bt).$$

Nejdříve si vykreslovanou křivku nadefinujeme:

```
> restart:with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> helix:=t->[a*cos(t),a*sin(t),b*t]:
```

V Maplu slouží pro znázorňování prostorových křivek příkaz `spacecurve` z knihovny `plots`. Zobrazíme jednu ze šroubovic samostatně a poté obě do jediného obrázku. Proměnné $H1$, $H2$ představují křivky, přesněji jejich vykreslení, pro různé hodnoty a a b . Volba `numpoints` v příkazu `spacecurve` zjemňuje znázornění křivek:

```
> H1:=spacecurve(subs(a=7,b=1, helix(t)), t=0..4*Pi, thickness=2,
                  color=blue, numpoints=500):
> H2:=spacecurve(subs(a=5,b=2, helix(t)), t=0..4*Pi, thickness=2,
                  color=red, numpoints=500):
> display(H1, axes=frame);
> display(H1, H2, axes=frame);
```



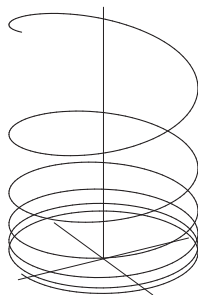
Slabší čarou je zobrazena křivka pro $a = 7$, $b = 1$ a silnější čarou je zobrazena křivka pro $a = 5$, $b = 2$. Význam hodnoty a jakožto poloměru podstavy válce šroubovice je evidentní. Hodnota b udává, jakou rychlostí se bod křivky pohybuje podél tvořící přímky válce, tj. „jak rychle se otáčí“ kolem jeho osy.

V případě válcové spirály

$$f(t) = (a \cos t, a \sin t, be^{kt})$$

už není „rychlost otáčení“ konstantní, ale s rostoucím t se zmenšuje. Vykreslíme si příklad válcové spirály pro $a = 15$, $b = 1$ a $k = 0.1$:

```
> cylindrical_spiral:=t->[a*cos(t),a*sin(t),b*exp(k*t)]:
> spacecurve(subs(a=15,b=1,k=0.1,cylindrical_spiral(t)),
             t=0..12*Pi, thickness=2, color=blue, numpoints=500, axes=normal);
```



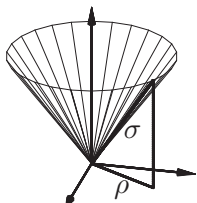
5.2 Příklad.

Napište parametrické vyjádření trajektorie bodu P , který se pohybuje rovnoměrným otáčivým pohybem kolem osy rotační kuželové plochy a zároveň

- konstantní rychlostí,
- rychlostí úměrnou proběhnuté dráze,

po tvořící přímce této rotační kuželové plochy.

Řešení.



Uvažujme rotační kuželovou plochu s vrcholem v počátku souřadné soustavy. Velikost σ můžeme odvodit stejně, jako jsme v předchozím příkladě 5.1 odvodili vztah pro souřadnici z . Z podobnosti trojúhelníků můžeme tedy psát:

- $\sigma = ct, \rho = at, z = bt$, přičemž $b^2 = c^2 - a^2$. Křivka má tedy parametrizaci

$$f(t) = (at \cos t, at \sin t, bt).$$

Nazývá se kuželová šroubovice.

- $\sigma = ce^{kt}, \rho = ae^{kt}, z = be^{kt}$, přičemž $b^2 = c^2 - a^2$. Křivka má tedy parametrizaci

$$f(t) = (ae^{kt} \cos t, ae^{kt} \sin t, be^{kt}).$$

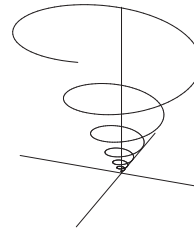
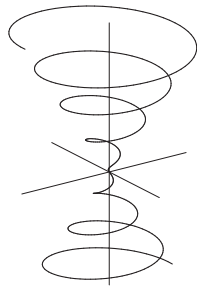
Nazývá se kuželová spirála.

Maple. Znázorníme si obě kuželové křivky obdobně jako v příkladu 5.1:

```

> restart:with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> conic_helix:=t->[a*t*cos(t),a*t*sin(t),b*t]:
> conic_spiral:=t->
      [a*exp(k*t)*cos(t),a*exp(k*t)*sin(t),b*exp(k*t)];
> CH:=spacecurve(subs(a=1,b=1.5,conic_helix(t)),
      t=-4*Pi..8*Pi,numpoints=500,thickness=2,color=blue):
> CS:=spacecurve(subs(a=1,b=1.5,k=0.1,conic_spiral(t)),
      t=-4*Pi..8*Pi,numpoints=500,thickness=2,color=blue):
> display(CH,axes=normal);
> display(CS,axes=normal);

```

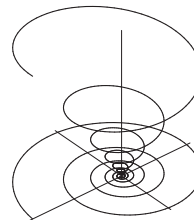
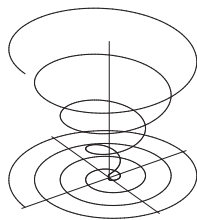


Projekcí těchto prostorových křivek do roviny (x, y) dostáváme Archimedovu a logaritmickou spirálu. Znáznornění projekce v Maplu realizujeme procedurou `project` z balíku `plottools`. Tato procedura má jako vstupní parametr zobrazovaný objekt a dalším parametrem je seznam bodů projekční přímky nebo roviny:

```

> with(plottools,project):
> PROJ_CH:=project(CH,[[0,0,0],[1,0,0],[0,1,0]]):
> PROJ_CS:=project(CS,[[0,0,0],[1,0,0],[0,1,0]]):
> display(CH,PROJ_CH,axes=normal);
> display(CS,PROJ_CS,axes=normal);

```



5.3 Příklad.

Bicylindrická křivka je průnikem dvou rotačních válcových ploch o různých poloměrech a a b , jejichž osy se kolmo protínají. Napište parametrické vyjádření této křivky.

Řešení.

Zvolme válcové plochy tak, že jejich osami jsou souřadnicové osy x a y a mějme $a < b$. Tudíž válcové plochy jsou určeny rovnicemi

$$(13) \quad y^2 + z^2 = b^2$$

$$(14) \quad x^2 + z^2 = a^2$$

Válcovou plochu (14) o menším poloměru a promítneme do roviny (x, z) . Výsledná kružnice má parametrické rovnice $x = a \cos t, z = a \sin t$, které dosadíme do rovnice válcové plochy (13):

$$y^2 + a^2 \sin^2 t = b^2$$
$$y = \pm \sqrt{b^2 - a^2 \sin^2 t}$$

Výsledná parametrizace zahrnuje obě části bicylindrické křivky:

$$f(t) = \left(a \cos t, \pm \sqrt{b^2 - a^2 \sin^2 t}, a \sin t \right)$$

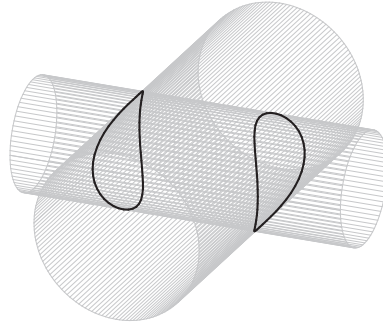
Maple. Bicylindrická křivka vzniká jako průnik dvou rotačních válcových ploch jistých vlastností:

```
> restart:with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> cylinder1:=[x=a*cos(t),y=y,z=a*sin(t)]:
> cylinder2:=y^2+z^2=b^2:
> subs(cylinder1,cylinder2):
> solve(% ,y);
```

$$\sqrt{-a^2 \sin(t)^2 + b^2}, -\sqrt{-a^2 \sin(t)^2 + b^2}$$

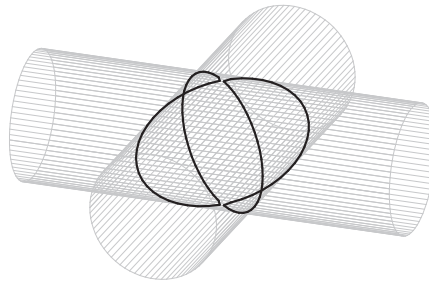
Nyní už můžeme zapsat parametrické vyjádření bicylindrické křivky. Křivka je rozdělena na dvě části, které parametrizujeme zvlášť. Množinové závorky nám umožní nadefinovat obě části do jedné proměnné `bicylinder`. Křivku vykreslíme spolu s válcovými plochami `CYLINDER1a`, `CYLINDER1b`, jejichž průnikem je křivka definována. Pro zobrazení válcových ploch daných parametricky použijeme příkaz `plot3d` spolu s volbou `style=wireframe` a `grid=[50,2]`. První volba umožní zobrazit válcové plochy jako síť parametrických křivek, druhá volba udává hustotu této sítě.

```
> bicylinder:=t->{[a*cos(t),sqrt(b^2-a^2*sin(t)^2),a*sin(t)],
  [a*cos(t),-sqrt(b^2-a^2*sin(t)^2),a*sin(t)]}:
> CYLINDER1a:=plot3d(subs(a=2,[a*cos(u),v,a*sin(u)]),u=0..2*Pi,
  v=-7..7,style=wireframe,grid=[50,2],color=green):
> CYLINDER1b:=plot3d(subs(b=3,[v,b*cos(u),b*sin(u)]),u=0..2*Pi,
  v=-6..6,style=wireframe,grid=[50,2],color=gray):
> BICYLINDER1:=spacecurve(subs(a=2,b=3,bicylinder(t)),t=0..2*Pi,
  thickness=3,color=brown):
> display(CYLINDER1a,CYLINDER1b,BICYLINDER1);
```



V případě $a = b$ se křivka mění v protínající se elipsy ležící v rovinách $x = y$ a $x = -y$:

```
> CYLINDER2a:=plot3d(subs(a=2,[a*cos(u),v,a*sin(u)]),u=0..2*Pi,
                    v=-6..6,grid=[75,2],style=wireframe,color=green):
> CYLINDER2b:=plot3d(subs(b=2,[v,b*cos(u),b*sin(u)]),u=0..2*Pi,
                    v=-6..6,grid=[75,2],style=wireframe,color=gray):
> BICYLINDER2:=spacecurve(subs(a=2,b=2,bicylinder(t)),t=0..2*Pi,
                        thickness=3,color=brown):
> display(CYLINDER2a,CYLINDER2b,BICYLINDER2);
```



5.4 Příklad.

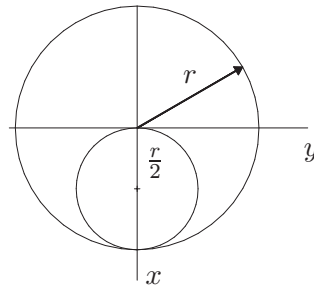
Vivianiho křivka (viz str. 32) je průnikem sféry a rotační válcové plochy o polovičním poloměru, přičemž jedna z tvořících přímek válcové plochy prochází středem sféry. Napište parametrické vyjádření této křivky.

Řešení.

Uvažujme válcovou plochu o rovnici

$$\left(x - \frac{r}{2}\right)^2 + y^2 = \left(\frac{r}{2}\right)^2$$

$$x^2 - rx + y^2 = 0$$



Obrázek pak znázorňuje řez rovinou (x, y) .

Dále uvažujme parametrizaci sféry (viz sférické souřadnice)

$$x = r \cos u \cos v, y = r \cos u \sin v, z = r \sin u,$$

kde $u \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right], v \in [0, 2\pi]$.

Teď už stačí dosadit parametrické rovnice sféry do rovnice válcové plochy:

$$\begin{aligned} r^2 (\cos^2 u \cos^2 v - \cos u \cos v + \cos^2 u \sin^2 v) &= 0 \\ \cos u (\cos u - \cos v) &= 0 \end{aligned}$$

Pokud $\cos u \neq 0$, pak musí platit $\cos u = \cos v \Rightarrow u = \pm v$. Tedy parametrické rovnice Vivianiho křivky jsou

$$f(v) = (r \cos^2 v, r \cos v \sin v, \pm r \sin v), v \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right].$$

Vzhledem k průběhu funkcí \sin a \cos lze Vivianiho křivku vyjádřit jednodušeji:

$$f(v) = (r \cos^2 v, r \cos v \sin v, r \sin v), v \in [0, 2\pi].$$

Maple. Budeme postupovat obdobně jako v případě bicylindrické křivky. Vyjádříme si v parametrických souřadnicích sféru a implicitní rovnicí válcovou plochu tak, aby situace odpovídala předchozímu popisu Vivianiho křivky.

```
> restart;with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> sphere:=[x=r*cos(u)*cos(v),y=r*cos(u)*sin(v),z=r*sin(u)]:
> cylinder:=(x-r/2)^2+y^2=(r/2)^2:
> subs(sphere,cylinder):
> solve(%,u);
```

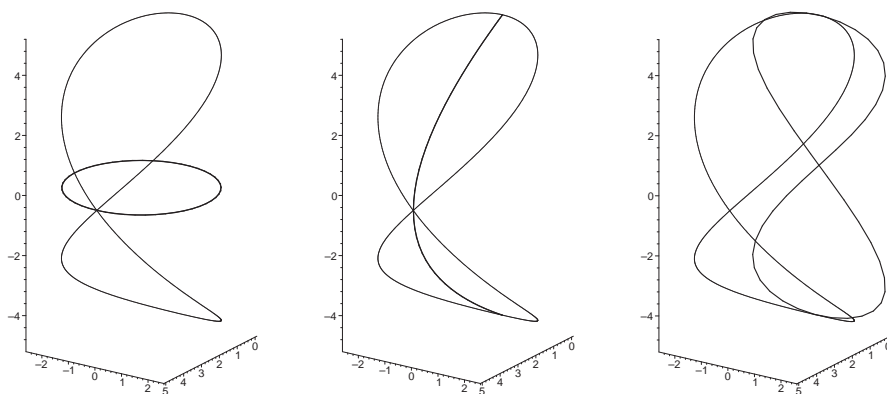
$$\frac{\pi}{2}, v$$

Nyní už můžeme zapsat parametrické vyjádření Vivianiho křivky a stejně jako v předchozím příkladu 5.3 ji znázornit jako průnik dvou ploch:

```
> viviani:=v->[r*cos(v)^2,r*sin(v)*cos(v),r*sin(v)]:
> SPHERE:=plot3d([cos(u)*cos(v),cos(u)*sin(v),sin(u)],
    u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi,style=patchnogrid,color=gray):
> CYLINDER:=plot3d([1/2+1/2*cos(v),1/2*sin(v),u],
    u=-5/4..5/4,v=0..2*Pi,style=wireframe,color=green):
> VIVIANI:=spacecurve(subs(r=1,viviani(t)),t=0..2*Pi,
    thickness=3,color=brown):
> display(SPHERE,CYLINDER,VIVIANI);
```

Projekcí Vivianiho křivky do souřadných rovin dostáváme kružnici, část paraboly a "osmičku"³. Následující kód vykreslí projekci Vivianiho křivky do všech souřadných rovin:

```
> with(plottools,project):
> PROJ1:=project(VIVIANI,[[0,0,0],[1,0,0],[0,1,0]]):
> display(VIVIANI,PROJ1,axes=frame);
> PROJ2:=project(VIVIANI,[[0,0,0],[1,0,0],[0,0,1]]):
> display(VIVIANI,PROJ2,axes=frame);
> PROJ3:=project(VIVIANI,[[0,0,0],[0,1,0],[0,0,1]]):
> display(VIVIANI,PROJ3,axes=frame);
```



³Křivka má v rovině parametrizaci $[\sin t, \sin t \cos t]$ a tvarem připomíná číslici 8. Její český název není ustálen, ale v angličtině se často používá označení figure eight.

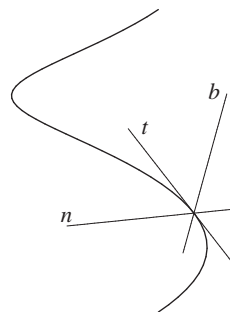
6 Frenetův repér prostorové křivky

6.1 Příklad.

Popište Frenetův repér šroubovice $f(t) = (a \cos t, a \sin t, bt)$.

Řešení.

$$\begin{aligned} f'(t) &= (-a \sin t, a \cos t, b) \\ f''(t) &= (-a \cos t, -a \sin t, 0) \\ f'(t) \times f''(t) &= a(b \sin t, -b \cos t, a) \\ (f'(t) \times f''(t)) \times f'(t) &= a(a^2 + b^2)(-\cos t, -\sin t, 0) \end{aligned}$$



Pro tečný vektor \mathbf{t} , binormálový vektor \mathbf{b} a vektor hlavní normály \mathbf{n} tedy platí:

$$\begin{aligned} \mathbf{t} &= \frac{f'(t)}{\|f'(t)\|} = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}(-a \sin t, a \cos t, b) \\ \mathbf{b} &= \frac{f'(t) \times f''(t)}{\|f'(t) \times f''(t)\|} = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}(b \sin t, -b \cos t, a) \\ \mathbf{n} &= \frac{(f'(t) \times f''(t)) \times f'(t)}{\|(f'(t) \times f''(t)) \times f'(t)\|} = (-\cos t, -\sin t, 0) \end{aligned}$$

Tečny křivky tedy svírají s každou rovinou kolmou k ose šroubovice konstantní úhel (tzv. úhel stoupání šroubovice), konstantní úhel s touto rovinou svírají i binormály. Hlavní normály jsou kolmé na osu šroubovice.

Normálová rovina ν prostorové křivky je určena hlavní normálou a binormálou, tj. je kolmá na tečnu. Pro body $X = (x, y, z)$ normálové roviny šroubovice tedy platí

$$\begin{aligned} \nu : (X - f(t), \mathbf{t}) &= -a \sin t(x - a \cos t) + a \cos t(y - a \sin t) + b(z - bt) = 0 \\ &= -ax \sin t + ay \cos t + bz - b^2 t = 0. \end{aligned}$$

Oskulační rovina ω prostorové křivky je určena tečnou a hlavní normálou, tj. je kolmá na binormálu, pro body $X = (x, y, z)$ oskulační roviny šroubovice tedy platí

$$\begin{aligned} \omega : (X - f(t), \mathbf{b}) &= b \sin t(x - a \cos t) - b \cos t(y - a \sin t) + a(z - bt) = 0 \\ &= bx \sin t - by \cos t + az - abt = 0. \end{aligned}$$

Rektifikační rovina ρ prostorové křivky je určena tečnou a binormálou, tj. je kolmá na hlavní normálu, pro body $X = (x, y, z)$ rektifikační roviny šroubovice tedy platí

$$\begin{aligned} \rho : (X - f(t), \mathbf{n}) &= -\cos t(x - a \cos t) - \sin t(y - a \sin t) + 0(z - bt) = 0 \\ & -x \cos t - y \sin t + a = 0. \end{aligned}$$

Rektifikační rovina je tečnou rovinou válcové plochy, na které šroubovice leží.

Maple. Nadefinujeme šroubovici, přičemž pro konstanty a, b musí platit určitá omezení, která vymežíme příkazem `assume` (další podrobnosti na straně 122).

```
> restart:with(VectorCalculus):
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> interface(showassumed=0):assume(a>0,b::real):
> helix:=<a*cos(t),a*sin(t),b*t>:
```

Vypočítáme Frenetův repér (tečný vektor, vektor hlavní normály, binormálový vektor) pomocí procedury `TNBFrame` z knihovny `VectorCalculus`. Tato procedura vrací jednotkové vektory v uvedeném pořadí. Zápis pomocí bázevých vektorů není moc přehledný, proto si ještě výsledek upravíme pomocí příkazu `evalm`:

```
> evalm(TNBFrame(helix,t)[1]);
> evalm(TNBFrame(helix,t)[2]);
> evalm(TNBFrame(helix,t)[3]):simplify(%);
```

$$\begin{aligned} & \left[-\frac{a \sin(t)}{\sqrt{b^2 + a^2}}, \frac{a \cos(t)}{\sqrt{b^2 + a^2}}, \frac{b}{\sqrt{b^2 + a^2}} \right] \\ & [-\cos(t), -\sin(t), 0] \\ & \left[\frac{b \sin(t)}{\sqrt{b^2 + a^2}}, -\frac{b \cos(t)}{\sqrt{b^2 + a^2}}, \frac{a}{\sqrt{b^2 + a^2}} \right] \end{aligned}$$

Vektor binormály šroubovice pro $t = \pi$:

```
> subs(t=Pi,simplify(evalm(TNBFrame(helix,t)[3]))) :
> simplify(%);
```

$$\left[0, \frac{b}{\sqrt{b^2 + a^2}}, \frac{a}{\sqrt{b^2 + a^2}} \right]$$

Znázornění vektorů Frenetova repéru pro konkrétní šroubovici `HELIX` ($a = 5$, $b = 1$) na intervalu $[0, 6\pi]$:

```
> hel:=subs(a=5,b=1,helix):
> HELIX:=spacecurve(evalm(hel),t=0..6*Pi,
                    thickness=3,color=black,numpoints=200):
> tangent_line:=evalm(
                    evalm(hel)+u*(TNBFrame(hel,t) assuming t::real)[1]):
```

```

> principal_normal_line:=evalm(
      evalm(hel)+u*(TNBFrame(hel,t) assuming t::real)[2]):
> binormal_line:=evalm(
      evalm(hel)+u*(TNBFrame(hel,t) assuming t::real)[3]):
> frames:=64:t1:=0:t2:=6*Pi:
> T:=seq(spacecurve(tangent_line,u=-7..7,color=blue),
      t=seq(t1+(t2-t1)*i/(frames+1),i=1..frames)):
> PN:=seq(spacecurve(principal_normal_line,u=-3..3,color=green),
      t=seq(t1+(t2-t1)*i/(frames+1),i=1..frames)):
> B:=seq(spacecurve(binormal_line,u=-2..2,color=red),
      t=seq(t1+(t2-t1)*i/(frames+1),i=1..frames)):

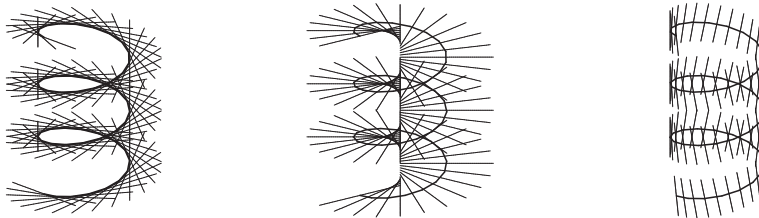
```

T, PN, B představují posloupnosti tečen, hlavních normál a binormál. Proměnná frames určuje, kolik takových přímek se v daném intervalu vykreslí. Čím vyšší číslo, tím pomalejší bude výpočet (v závislosti na výkonu počítače).

```

> display(T,HELIX);
> display(PN,HELIX);
> display(B,HELIX);

```



Spuštěním následujícího kódu dostáváme animaci pro tečny, hlavní normály, binormály i kompletní Frenetův repér:

```

> T_ANIM:=display(T,insequence=true):
> display(HELIX,T_ANIM);
> PN_ANIM:=display(PN,insequence=true):
> display(HELIX,PN_ANIM);
> B_ANIM:=display(B,insequence=true):
> display(HELIX,B_ANIM);
> display(HELIX,T_ANIM,PN_ANIM,B_ANIM);

```

6.2 Příklad.

Určete směrové vektory tečny, hlavní normály a binormály v libovolném bodě křivky $f(t) = (t, t^2, t + 1)$.

Řešení.

Použijeme stejný postup jako v příkladu 6.1, jen už nemusíme vektory normovat, zjišťujeme pouze směr.

$$\begin{aligned} \text{směr tečny:} \quad & f'(t) = (1, 2t, 1) \\ & f''(t) = (0, 2, 0) \\ \text{směr binormály:} \quad & f'(t) \times f''(t) = (-2, 0, 2) \\ \text{směr hlavní normály:} \quad & (f'(t) \times f''(t)) \times f'(t) = (-4t, 4, -4t) \end{aligned}$$

Směr binormály je konstantní, křivka tudíž leží v rovině. Normálový vektor této roviny má směr $f' \times f''$. V obecné rovnici roviny $-x + z + c = 0$ dopočítáme c tak, že dosadíme do rovnice bod křivky $f(t)$:

$$\begin{aligned} -t + (t + 1) + c &= 0 \\ c &= -1 \end{aligned}$$

Křivka $f(t)$ leží v rovině $x - z + 1 = 0$.

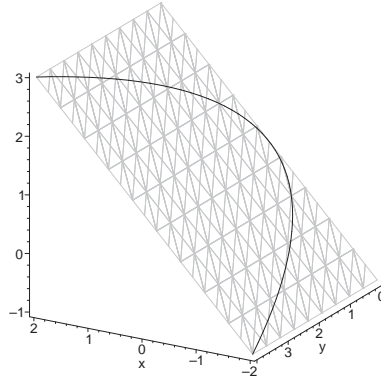
Maple. Pro zjednodušení výpočtů nám v mnohém případě stačí uvažovat pouze směry vektorů Frenetova repéru, které získáme pomocí procedur knihovny VectorCalculus:

```
> restart:with(VectorCalculus):
> f:=<t,t^2,t+1>;
> evalm(simplify(TangentVector(f,t)));
> evalm(simplify(PrincipalNormal(f,t)));
> evalm(simplify(Binormal(f,t)));
```

$$\begin{aligned} & [1, 2t, 1] \\ & \left[-\frac{2t}{(1+2t^2)\sqrt{2+4t^2}}, \frac{2}{(1+2t^2)\sqrt{2+4t^2}}, \frac{2t}{(1+2t^2)\sqrt{2+4t^2}} \right] \\ & \left[-\frac{1}{1+2t^2}, 0, \frac{1}{1+2t^2} \right] \end{aligned}$$

Jedná se opravdu o rovinnou křivku ležící v rovině $x - z + 1 = 0$:

```
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> F:=spacecurve(evalm(f),t=-2..2,color=black,thickness=2):
> PLANE:=implicitplot3d(x-z+1=0,x=-2..2,y=0..4,z=-1..3,
style=wireframe):
> display(F,PLANE,axes=frame);
```



6.3 Příklad.

Najděte tečnu ke křivce $f(t) = (t^2, t, e^t)$ rovnoběžnou s rovinou $x - 2y - 5 = 0$.

Řešení.

Směr tečného vektoru křivky je $f'(t) = (2t, 1, e^t)$, normálový směr zadané roviny odpovídá $n = (1, -2, 0)$. Má-li tečný vektor ležet v zaměření dané roviny, musí platit $(f'(t), n) = 2t - 2 = 0$, tj. $t = 1$. V bodě $f(1) = (1, 1, e)$ má tedy tečný vektor směr $f'(1) = (2, 1, e)$ a tečna má parametrické vyjádření

$$(1 + 2s, 1 + s, e + es).$$

Maple. Skalární součin určíme příkazem `DotProduct` z knihovny `VectorCalculus`. Směr tečného vektoru vypočítáme voláním procedury `TangentVector` a příkazem `solve` zjistíme, kdy je tento vektor kolmý na normálový vektor $(1, -2, 0)$ zadané roviny:

```
> restart:with(VectorCalculus):
> f:=<t^2,t,exp(t)>;
> solve(DotProduct(TangentVector(f,t),<1,-2,0>)=0,t);
```

1

Daný předpoklad je splněn pouze pro $t = 1$. Tudíž parametrické vyjádření (pro parametr u) hledané tečny má tvar:

```
> subs(t=1,evalm(f+u*TangentVector(f,t)));
[1 + 2u, 1 + u, e + ue]
```

6.4 Příklad.

Dokažte: Jestliže na binormály šroubovice $f(t) = (a \cos t, a \sin t, bt)$ nanášíme úsečku konstantní délky l , dostaneme opět šroubovici.

Řešení.

Spočítáme směrový vektor binormály $f'(t) \times f''(t)$:

$$\begin{aligned}f'(t) &= (-a \sin t, a \cos t, b) \\f''(t) &= (-a \cos t, -a \sin t, 0) \\f'(t) \times f''(t) &= a(b \sin t, -b \cos t, a)\end{aligned}$$

Potom pro hledanou křivku platí

$$(15) \quad g(t) = (a \cos t + kb \sin t, a \sin t - kb \cos t, bt + ka),$$

$$\text{kde } k = \frac{a}{\|f'(t) \times f''(t)\|} l.$$

Pro libovolné přípustné A, B a $\cos w = \frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}}$, tj. $\sin w = \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}}$, lze psát:

$$\begin{aligned}A \sin t + B \cos t &= \sqrt{A^2 + B^2} \left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \sin t + \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \cos t \right) \\&= \sqrt{A^2 + B^2} (\cos w \sin t + \sin w \cos t) \\&= \sqrt{A^2 + B^2} \sin(t + w) \\A \cos t - B \sin t &= \sqrt{A^2 + B^2} \left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \cos t - \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \sin t \right) \\&= \sqrt{A^2 + B^2} (\cos w \cos t - \sin w \sin t) \\&= \sqrt{A^2 + B^2} \cos(t + w)\end{aligned}$$

Dosaďme $A = a$ a $B = -kb$ do parametrického vyjádření (15) hledané křivky:

$$g(t) = (\sqrt{a^2 + k^2 b^2} \cos(t + w), \sqrt{a^2 + k^2 b^2} \sin(t + w), bt + ka)$$

Provedeme reparametrizaci $t + w = \tau$. Pak $bt + ka = b\tau - bw + ka$. Výsledná parametrizace hledané křivky

$$g(t) = (\sqrt{a^2 + k^2 b^2} \cos \tau, \sqrt{a^2 + k^2 b^2} \sin \tau, b\tau + konst.)$$

je opět šroubovice (viz obrázek na str. 162).

6.5 Příklad.

Dokažte, že všechny normálové roviny křivky $f(t) = (a \sin^2 t, a \sin t \cos t, a \cos t)$ procházejí počátkem souřadnic.

Řešení.

$$f'(t) = (2a \sin t \cos t, a(\cos^2 t - \sin^2 t), -a \sin t)$$

Normálovou rovinu křivky vypočítáme stejně jako v příkladu 6.1. Pro body normálové roviny $X = (x, y, z)$ platí, že $(X - f(t), f'(t)) = 0$.

Po dosažení:

$$\begin{aligned} 2a \sin t \cos t(x - a \sin^2 t) + a(\cos^2 t - \sin^2 t)(y - a \sin t \cos t) - a \sin t(z - a \cos t) \\ = 2ax \sin t \cos t + a(\cos^2 t - \sin^2 t)y - az \sin t \\ + (-2a^2 \sin^3 t \cos t - a^2 \sin t \cos^3 t + a^2 \sin^3 t \cos t + a^2 \sin t \cos t) \\ = 2ax \sin t \cos t + a(\cos^2 t - \sin^2 t)y - az \sin t + a^2(-\sin^2 t - \cos^2 t + 1) \sin t \cos t \\ = 2ax \sin t \cos t + a(\cos^2 t - \sin^2 t)y - az \sin t = 0 \end{aligned}$$

Absolutní člen rovnice je nulový, tudíž každá normálová rovina prochází počátkem souřadnic.

Maple. V následujícím kódu budeme potřebovat příkaz `collect`, který uspořádá sčítance prvního vstupního parametru tak, jak předepisuje druhý vstupní parametr. Zadaná křivka a rovnice její normálové roviny (kolmé na tečný směr):

```
> restart:with(VectorCalculus):
> viviani:=<a*sin(t)^2, a*sin(t)*cos(t), a*cos(t)>;
> evalm(DotProduct(<x,y,z>-viviani, TangentVector(viviani, t)));
> normal_plane:=unapply(collect(%, [x,y,z])=0, t):
> normal_plane(t);
```

$$\begin{aligned} 2a \sin(t) \cos(t)x + a(2 \cos(t)^2 - 1)y - a \sin(t)z \\ - 2a^2 \sin(t)^3 \cos(t) - a^2 \sin(t) \cos(t)(2 \cos(t)^2 - 1) + a^2 \sin(t) \cos(t) = 0 \end{aligned}$$

Ověříme, že každá taková rovina prochází bodem $[0, 0, 0]$:

```
> subs(x=0, y=0, z=0, %);simplify(%);
-2a^2 sin(t)^3 cos(t) - a^2 sin(t) cos(t)(2 cos(t)^2 - 1) + a^2 sin(t) cos(t) = 0
0 = 0
```

Následující kód, který znázorňuje animaci normálových rovin, je ponechán čtenáři k samostatnému prozkoumání:

```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> a:=2:
> VIVIANI:=spacecurve(evalm(viviani),t=0..2*Pi,
                      color=black,thickness=3,numpoints=200):
> frames:=72:tt:=i->i*2*Pi/frames:
> NORMAL_PLANE:=seq(implicitplot3d(normal_plane(tt(i)),x=-1..3,
                                   y=-2..2,z=-3..3,style=wireframe,color=grey),i=0..frames):
> NORMAL_PLANE_ANIM:=display(NORMAL_PLANE,insequence=true):
> P:=seq(pointplot3d(subs(t=tt(i),viviani),color=red,
                        symbol=circle,symbolsize=25),i=0..frames):
> P_ANIM:=display(P,insequence=true):
> display(VIVIANI,NORMAL_PLANE_ANIM,P_ANIM,axes=normal);

```

6.6 Příklad.

Dokažte, že oskulační rovina křivky $f(t) = (t, t^2, t^3)$ obsahuje přímku, která prochází bodem křivky, je rovnoběžná s rovinou (x, y) a protíná osu z .

Řešení.

Oskulační rovinu ω křivky $f(t)$ můžeme spočítat obdobně jako v příkladu 6.1 tak, že nejdříve zjistíme směr binormály. Pokud ovšem není součástí příkladu určit směr binormály, je jednodušší výpočet bodů $X = (x, y, z)$ oskulační roviny provést přímo:

$$[X - f(t), f'(t), f''(t)] = 0$$

Protože $f'(t) = (1, 2t, 3t^2)$ a $f''(t) = (0, 2, 6t)$, dostáváme rovnici

$$\begin{vmatrix} x - t & y - t^2 & z - t^3 \\ 1 & 2t & 3t^2 \\ 0 & 2 & 6t \end{vmatrix} = 0,$$

neboli $\omega : 3t^2x - 3ty + z - t^3 = 0$.

Spočítáme průnik oskulační roviny ω a osy z ($x = 0, y = 0$):

$$3t^2 \cdot 0 - 3t \cdot 0 + z - t^3 = 0.$$

Bodem hledané přímky tedy musí být bod $(0, 0, t^3)$. Protože přímka obsahuje také příslušný bod křivky, je určena bodem (t, t^2, t^3) . Směrový vektor přímky je tedy $(t, t^2, t^3) - (0, 0, t^3) = t(1, t, 0)$, což je směr patřící do zaměření roviny (x, y) .

Maple. Pomocí procedury `Binormal` vypočítáme binormálový vektor, z něhož určíme rovnici oskulační roviny. Obdobně jsme v předchozím příkladu počítali rovnici normálové roviny.

```

> restart:with(VectorCalculus):
> f:=<t,t^2,t^3>:
> simplify(evalm(DotProduct(<x,y,z>-f,Binormal(f,t)))):
> oscul_plane:=unapply(collect(%,[x,y,z]),t)=0:
> oscul_plane(t);

```

$$\frac{6t^2x}{1+4t^2+9t^4} - \frac{6ty}{1+4t^2+9t^4} + \frac{2z}{1+4t^2+9t^4} - \frac{2t^3}{1+4t^2+9t^4} = 0$$

Průsečík s osou z :

```

> subs(x=0,y=0,oscul_plane(t));solve(% ,z);

```

$$\frac{2z}{1+4t^2+9t^4} - \frac{2t^3}{t^3} = 0$$

Hledaná přímka je tedy určena body $f(t)$ a $[0, 0, t^3]$. Ještě ověříme, že je kolmá na směr $(0, 0, 1)$:

```

> evalm(DotProduct(f-[0,0,t^3],<0,0,1>));

```

0

6.7 Příklad.

Dokažte, že křivka $f(t) = (e^t \cos t, e^t \sin t, 2t)$ leží na ploše $F : x^2 + y^2 - e^z = 0$ a že její oskulační rovina v každém bodě splývá s tečnou rovinou plochy.

Řešení.

Dosaďme parametrické rovnice křivky $x = e^t \cos t, y = e^t \sin t, z = 2t$ do rovnice plochy F :

$$(e^t \cos t)^2 + (e^t \sin t)^2 - e^{2t} = e^{2t}(\cos^2 t + \sin^2 t - 1) = 0.$$

Křivka teda opravdu leží na zadané ploše.

Další část úlohy bude výpočetně nejsnazší řešit tak, že určíme zaměření oskulační roviny, tj. spočítáme $f'(t), f''(t)$, a ověříme, že se jedná o směry kolmé na normálový vektor plochy $\partial F \circ f$:

$$\partial F : (2x, 2y, -e^z), \quad \partial F \circ f : (2e^t \cos t, 2e^t \sin t, -e^{2t})$$

$$f'(t) = (e^t(\cos t - \sin t), e^t(\sin t + \cos t), 2)$$

$$f''(t) = (e^t(-2 \sin t), e^t(2 \cos t), 0)$$

$$(\partial F, f'(t)) = 2e^{2t} \cos t(\cos t - \sin t) + 2e^{2t} \sin t(\sin t + \cos t) - 2e^{2t} = 0$$

$$(\partial F, f''(t)) = -4e^{2t} \sin t \cos t + 4e^{2t} \sin t \cos t + 0 = 0$$

Maple. Spočítáme rovnici oskulační roviny zcela analogicky příkladu 6.6:

```
> restart:with(VectorCalculus):
> f:=<exp(t)*cos(t),exp(t)*sin(t),2*t>:
> simplify(evalm(DotProduct(<x,y,z>-f,Binormal(f,t)))):
> oscul_plane:=unapply(collect(%,[x,y,z]),t)=0:
> oscul_plane(t);
```

$$-\frac{2e^t \cos(t)x}{2 + e^{2t}} - \frac{2e^t \sin(t)y}{2 + e^{2t}} + \frac{(e^t)^2 z}{2 + e^{2t}} + \frac{e^t(2e^t - 2e^t t)}{2 + e^{2t}} = 0$$

Nyní ověříme, že křivka leží na zadané ploše F a spočítáme směr normálového vektoru n plochy podél křivky $f(t)$:

```
> F:=x^2+y^2-exp(z):
> subs(x=f[1],y=f[2],z=f[3],F);simplify(%);
```

$$\frac{(e^t)^2 \cos(t)^2 + (e^t)^2 \sin(t)^2 - e^{2t}}{0}$$

```
> n:=subs(x=f[1],y=f[2],z=f[3],[diff(F,x),diff(F,y),diff(F,z)]):
```

Teď už jen ověříme, že směr n je kolmý na zaměření oskulační roviny:

```
> simplify(evalm(DotProduct(n,TangentVector(f,t))));
```

0

```
> simplify(evalm(DotProduct(n,PrincipalNormal(f,t))));
```

0

7 Křivost a torze prostorové křivky

7.1 Příklad.

Určete křivost a torzi křivky $f(t) = (t, t^2, t^3)$.

Řešení.

Pro křivost κ a torzi τ křivky f platí:

$$(16) \quad \kappa = \frac{\|f' \times f''\|}{\|f'\|^3}$$

$$(17) \quad \tau = \frac{[f', f'', f''']}{\|f' \times f''\|^2}$$

V našem případě máme:

$$f'(t) = (1, 2t, 3t^2), \quad f''(t) = (0, 2, 6t), \quad f'''(t) = (0, 0, 6)$$

$$\|f'(t)\| = \sqrt{1 + 4t^2 + 9t^4}, \quad f' \times f'' = (6t^2, -6t, 2)$$

$$[f'(t), f''(t), f'''(t)] = \begin{vmatrix} 1 & 2t & 3t^2 \\ 0 & 2 & 6t \\ 0 & 0 & 6 \end{vmatrix} = 12$$

Tedy

$$\kappa(t) = \frac{2\sqrt{9t^4 + 9t^2 + 1}}{(9t^4 + 4t^2 + 1)^{\frac{3}{2}}},$$
$$\tau(t) = \frac{12}{4(9t^4 + 9t^2 + 1)} = \frac{3}{9t^4 + 9t^2 + 1}$$

Protože je křivost, resp. torze nenulová, nemůže na křivce existovat inflexní, resp. planární bod.

Maple. V knihovně `VectorCalculus` se nachází procedura `Torsion` pro výpočet torze, ale je definována jakožto kladná hodnota, což je pro naše účely nevýhodné. Ukážeme si, že si lze vytvořit vlastní proceduru přesně dle naší definice. V rámci jednotnosti vytvoříme i proceduru pro výpočet křivosti prostorové křivky `kappa`. Procedury pro výpočet křivosti `kappa` a torze `tau` vytvoříme podle vzorců (16) a (17). V proceduře `tau` použijeme příkaz `det` z knihovny `linalg` počítající determinant.

```
> restart:with(linalg):
```

```

> kappa:=proc(f,t)
  local df,ddf,dfdf,dfddf,cross_dfddf;
  df:=diff(f(t),t);
  ddf:=diff(f(t),t$2);
  dfdf:=simplify(sqrt(dotprod(df,df,orthogonal)));
  cross_dfddf:=simplify([df[2]*ddf[3]-df[3]*ddf[2],
                        df[3]*ddf[1]-df[1]*ddf[3],
                        df[1]*ddf[2]-df[2]*ddf[1]]);
  dfddf:=simplify(
    sqrt(dotprod(cross_dfddf,cross_dfddf,orthogonal)));
  unapply(simplify(dfddf/dfdf^3),t);
end:

> tau:=proc(f,t)
  local df,ddf,ddf,dfddf,dfddf,cross_dfddf;
  df:=diff(f(t),t);
  ddf:=diff(f(t),t$2);
  dddf:=diff(f(t),t$3);
  dfddf:=simplify(det([df,ddf,ddf]));
  cross_dfddf:=simplify([df[2]*ddf[3]-df[3]*ddf[2],
                        df[3]*ddf[1]-df[1]*ddf[3],
                        df[1]*ddf[2]-df[2]*ddf[1]]);
  dfddf:=simplify(
    sqrt(dotprod(cross_dfddf,cross_dfddf,orthogonal)));
  unapply(simplify(dfddf/dfddf^2),t);
end:

> f:=t->[t,t^2,t^3];
> kappal:=kappa(f,t);

```

$$\kappa_1 := t \rightarrow \frac{2\sqrt{9t^4 + 9t^2 + 1}}{(1 + 4t^2 + 9t^4)^{\left(\frac{3}{2}\right)}}$$

```

> tau1:=tau(f,t);

```

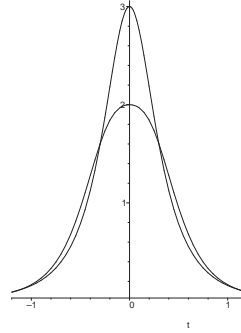
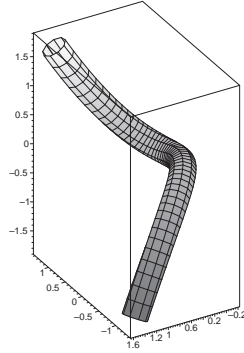
$$\tau_1 := t \rightarrow \frac{3}{9t^4 + 9t^2 + 1}$$

Zadanou prostorovou křivku a její křivost a torzi si vykreslíme:

```

> with(plots):
> setoptions(scaling=constrained):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> tubeplot(f(t),t=-1.2..1.2,radius=0.2,axes=boxed):
> plot([kappal(t),tau1(t)],t=-1.2..1.2,
      color=black,thickness=[3,2]);

```



Pokud při vykreslování více objektů do jednoho obrázku použijeme místo složených závorek závorky hranaté, potom můžeme pomocí těchto závorek přesně určit např. barvu jednotlivých objektů nebo tloušťku vykreslované čáry.

7.2 Příklad.

Určete křivost a torzi křivky $f(t) = (a \cosh t, a \sinh t, at)$, kde $a > 0$.

Řešení.

$$f'(t) = (a \sinh t, a \cosh t, a)$$

$$f''(t) = (a \cosh t, a \sinh t, 0)$$

$$f'''(t) = (a \sinh t, a \cosh t, 0)$$

$$\|f'(t)\| = a\sqrt{\sinh^2 t + \cosh^2 t + 1} = a\sqrt{2\cosh^2 t} = a\sqrt{2}\cosh t$$

$$f'(t) \times f''(t) = a^2(-\sinh t, \cosh t, -1)$$

$$\|f'(t) \times f''(t)\| = a^2\sqrt{\sinh^2 t + \cosh^2 t + 1} = a^2\sqrt{2}\cosh t$$

$$[f'(t), f''(t), f'''(t)] = a^3 \begin{vmatrix} \sinh t & \cosh t & 1 \\ \cosh t & \sinh t & 0 \\ \sinh t & \cosh t & 0 \end{vmatrix} = a^3$$

Tedy podle (16) a (17)

$$\kappa(t) = \frac{a^2\sqrt{2}\cosh t}{a^3 2\sqrt{2}\cosh^3 t} = \frac{1}{2a\cosh^2 t}$$

$$\tau(t) = \frac{a^3}{2a^4\cosh^2 t} = \frac{1}{2a\cosh^2 t}$$

Vidíme, že platí $\varkappa = \tau$.

Maple. Ověříme naše výpočty užitím procedur `kappa` a `tau` definovaných v předchozím příkladu:

```
> interface(showassumed=0):assume(a>0):
> f:=t->[a*cosh(t),a*sinh(t),a*t]:
> kappa(f,t);tau(f,t);
```

$$t \rightarrow \frac{1}{2} \frac{1}{a \cosh(t)^2}$$

$$t \rightarrow \frac{1}{2} \frac{1}{a \cosh(t)^2}$$

7.3 Příklad.

Určete křivost a torzi křivky $f(t) = (r \cos t, r \sin t, t^2)$, kde $r > 0$.

Řešení.

$$f'(t) = (-r \sin t, r \cos t, 2t)$$

$$f''(t) = (-r \cos t, -r \sin t, 2)$$

$$f'''(t) = (r \sin t, -r \cos t, 0)$$

$$\|f'(t)\| = \sqrt{r^2 \sin^2 t + r^2 \cos^2 t + 4t^2} = \sqrt{r^2 + 4t^2}$$

$$f'(t) \times f''(t) = r(2(\cos t + t \sin t), 2(\sin t - t \cos t), r)$$

$$\|f'(t) \times f''(t)\| = r\sqrt{4 + 4t^2 + r^2}$$

$$[f'(t), f''(t), f'''(t)] = r^2 \begin{vmatrix} -\sin t & \cos t & 2t \\ -\cos t & -\sin t & 2 \\ \sin t & -\cos t & 0 \end{vmatrix} = 2tr^2$$

Tedy podle (16) a (17)

$$\varkappa(t) = \frac{r\sqrt{4 + 4t^2 + r^2}}{(r^2 + 4t^2)^{\frac{3}{2}}}$$

$$\tau(t) = \frac{2tr^2}{r^2(4 + 4t^2 + r^2)} = \frac{2t}{4 + 4t^2 + r^2}$$

Maple. Využijeme procedur `kappa` a `tau` (str. 171):

```

> interface(showassumed=0):assume(r>0):
> f:=t->[r*cos(t),r*sin(t),t^2]:
> kappa(f,t);tau(f,t);

```

$$t \rightarrow \frac{r\sqrt{4t^2 + 4 + r^2}}{(r^2 + 4t^2)^{\frac{3}{2}}}$$

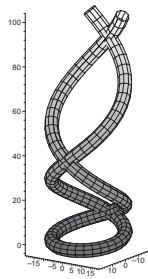
$$t \rightarrow \frac{2t}{4t^2 + 4 + r^2}$$

Křivost je na intervalu kladných čísel klesající, na intervalu záporných čísel rostoucí (její průběh můžeme vykreslit podobně jako v příkladu 7.1), čemuž odpovídá i tvar křivky:

```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> tubeplot(subs(r=16,f(t)),t=-10..10,radius=3,axes=frame,
           thickness=2,numpoints=100);

```



7.4 Příklad.

Určete křivost a torzi křivky $f(t) = (\cos^3 t, \sin^3 t, \cos 2t)$.

Řešení.

$$f'(t) = (-3 \cos^2 t \sin t, 3 \sin^2 t \cos t, -2 \sin 2t) = \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right)$$

$$f''(t) = \sin 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) + 2 \cos 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right)$$

$$f'''(t) = 2 \cos 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) + \sin 2t \left(\frac{3}{2} \cos t, -\frac{3}{2} \sin t, 0 \right) +$$

$$+ 2 \cos 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) - 4 \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) =$$

$$= 4 \cos 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) + \sin 2t \left(\frac{15}{2} \cos t, -\frac{15}{2} \sin t, 8 \right)$$

$$\begin{aligned}\|f'(t)\| &= |\sin 2t| \sqrt{\frac{9}{4} \cos^2 t + \frac{9}{4} \sin^2 t + 4} = \frac{5}{2} |\sin 2t| \\ f'(t) \times f''(t) &= \sin^2 2t \left(3 \cos t, -3 \sin t, -\frac{9}{4} \right) \\ \|f'(t) \times f''(t)\| &= 3 \sin^2 2t \sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t + \frac{9}{16}} = \frac{15}{4} \sin^2 2t\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}[f'(t), f''(t), f'''(t)] &= \\ & \left| \begin{array}{ccc} \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ 2 \cos 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) + \sin 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) \\ 4 \cos 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) + \sin 2t \left(\frac{15}{2} \cos t, -\frac{15}{2} \sin t, 8 \right) \end{array} \right| = \\ &= \left| \begin{array}{ccc} \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ 2 \cos 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ 4 \cos 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) \end{array} \right| + \left| \begin{array}{ccc} \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ 2 \cos 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ \sin 2t \left(\frac{15}{2} \cos t, -\frac{15}{2} \sin t, 8 \right) \end{array} \right| + \\ &+ \left| \begin{array}{ccc} \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ \sin 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) \\ 4 \cos 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) \end{array} \right| + \left| \begin{array}{ccc} \sin 2t \left(-\frac{3}{2} \cos t, \frac{3}{2} \sin t, -2 \right) \\ \sin 2t \left(\frac{3}{2} \sin t, \frac{3}{2} \cos t, 0 \right) \\ \sin 2t \left(\frac{15}{2} \cos t, -\frac{15}{2} \sin t, 8 \right) \end{array} \right| = \\ &= \frac{9}{2} \sin^3 2t \begin{vmatrix} -\cos t & \sin t & -1 \\ \sin t & \cos t & 0 \\ \cos t & -\sin t & 0 \end{vmatrix} = \frac{9}{2} \sin^3 t\end{aligned}$$

Tedy podle (16) a (17)

$$\kappa(t) = \frac{\frac{15}{4} \sin^2 2t}{\frac{125}{8} |\sin 2t|^3} = \frac{6}{25 |\sin 2t|} \quad \tau(t) = \frac{\frac{9}{2} \sin^3 2t}{\frac{225}{16} \sin^4 2t} = \frac{8}{25 \sin 2t}$$

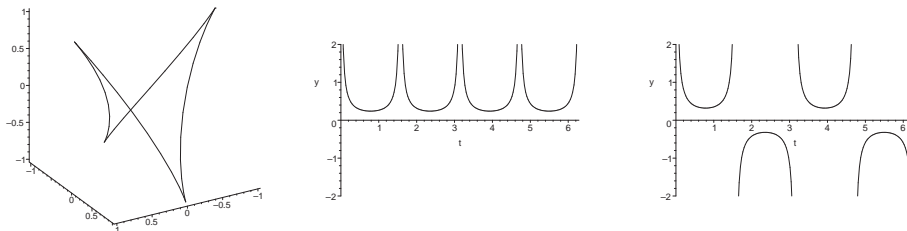
Maple. Pomocí námi nadefinovaných procedur kappa a tau (str. 171) jednoduše určíme křivost a torzi.

```
> f:=t->[cos(t)^3,sin(t)^3,cos(2*t)]:
> kappa:=kappa(f,t);tau:=tau(f,t);
```

$$\begin{aligned}\kappa 1 &:= \rightarrow \frac{3}{25} \frac{\sqrt{\sin(t)^4 \cos(t)^4}}{\sin(t)^2 \cos(t)^2 \sqrt{\sin(t)^2 \cos(t)^2}} \\ \tau 1 &:= t \rightarrow \frac{4}{25} \frac{1}{\cos(t) \sin(t)}\end{aligned}$$

Výsledný tvar funkce κ_1 není ideální. Ovšem hledat vhodnou transformaci je zbytečně komplikované, základní znalost trigonometrických funkcí postačí k ověření, že výsledky jsou identické s předchozím výpočtem. Projekcí křivky do roviny (x, y) dostáváme asteroidu, což bude patrné i po vykreslení křivky. Stejně tak můžeme z obrázku nebo také výpočtem najít singulární body (pro $t = k\frac{\pi}{2}, k \in \mathbb{Z}$). V těchto bodech není křivost ani torze definována:

```
> with(plots):
> setoptions(scaling=constrained):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> spacecurve(f(t), t=0..2*Pi, color=black, axes=boxed);
> plot(kappal(t), t=0..2*Pi, y=-2..2, discontinuous=true);
> plot(tau1(t), t=0..2*Pi, y=-2..2, discontinuous=true);
```



Pro správné vykreslení průběhu křivosti a torze jsme v příkazu `plot` uvedli volbu `discontinuous=true`, která umožňuje zobrazení nespojitých funkcí. Je ovšem třeba omezit hodnoty na ose y , aby nedocházelo ke zkreslení.

7.5 Příklad.

Nalezněte funkci $g(t)$ tak, aby křivka $f(t) = (a \cos t, a \sin t, g(t))$, kde $a > 0$, byla rovinná.

Řešení.

Na rovinné křivce je každý bod planární, tj. torze křivky je v každém bodě nulová. Vzhledem ke vzorci (17) musí tedy platit $[f', f'', f'''] = 0$.

$$\begin{aligned} f'(t) &= (-a \sin t, a \cos t, g'(t)) \\ f''(t) &= (-a \cos t, -a \sin t, g''(t)) \\ f'''(t) &= (a \sin t, -a \cos t, g'''(t)) \end{aligned}$$

$$0 = [f'(t), f''(t), f'''(t)] = \begin{vmatrix} -a \sin t & a \cos t & g'(t) \\ -a \cos t & -a \sin t & g''(t) \\ a \sin t & -a \cos t & g'''(t) \end{vmatrix} = a^2 (g'''(t) + g'(t))$$

Dostáváme diferenciální rovnici třetího řádu, konkrétně homogenní lineární rovnici s konstantními koeficienty:

$$g'''(t) + g'(t) = 0$$

Příslušná charakteristická rovnice má tvar $\lambda^3 + \lambda = \lambda(\lambda - i)(\lambda + i) = 0$, tedy fundamentální systém rovnice je dán funkcemi

$$g_1 = e^0 = 1, g_2 = e^{0 \cdot t} \cos(1 \cdot t) = \cos t, g_3 = e^{0 \cdot t} \sin(1 \cdot t) = \sin t.$$

Obecným řešením je tedy funkce $g(t) = c_1 + c_2 \cos t + c_3 \sin t$.

Maple. Torzi křivky snadno spočítáme voláním procedury `tau` (str. 171):

```
> f:=t->[a*cos(t),a*sin(t),g(t)];
> torsion:=tau(f,t):torsion(t);
```

$$\frac{\left(\frac{d^3}{dt^3}g(t)\right) + \left(\frac{d}{dt}g(t)\right)}{\left(\frac{d}{dt}g(t)\right)^2 + \left(\frac{d^2}{dt^2}g(t)\right)^2 + a^2}$$

Výslednou diferenciální rovnici $\tau = 0$ vyřešíme příkazem `dsolve`, který právě k řešení diferenciálních rovnic slouží:

```
> dsolve(torsion(t)=0,g(t));
```

$$g(t) = -C1 + -C2 \sin(t) + -C3 \cos(t)$$

8 Parametrické vyjádření plochy

8.1 Příklad.

*Helikoid*⁴ může být definován jakožto plocha hlavních normál šroubovice

$$g(u) = (\cos u, \sin u, u), \quad u \in (-\infty, \infty).$$

Určete parametrické vyjádření této přímkové plochy a ukažte, že tečná rovina plochy se podél tvořící přímky mění.

Řešení.

$$\begin{aligned} g'(u) &= (-\sin u, \cos u, 1) \\ g''(u) &= (-\cos u, -\sin u, 0) \\ g' \times (g' \times g'') &= (2 \cos u, 2 \sin u, 0) \end{aligned}$$

Hlavní normála šroubovice má tedy směrový vektor $(\cos u, \sin u, 0)$ a pro $t \in \mathbb{R}$ jsou její parametrické rovnice

$$\begin{aligned} n_g(u) &= g(u) + t \cdot (\cos u, \sin u, 0) = (\cos u + t \cos u, \sin u + t \sin u, u) \\ &= ((1+t) \cos u, (1+t) \sin u, u) \end{aligned}$$

Použijeme-li transformaci $(1+t) \leftrightarrow v$, dostáváme obvyklou parametrizaci helikoidu

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

kde $u, v \in (-\infty, \infty)$.

Z předchozího je zřejmé, že parametrickými křivkami je pro $u_0 = \text{konst.}$ přímka a pro $v_0 = \text{konst.}$ šroubovice. Vypočítáme normálový vektor plochy:

$$\begin{aligned} f_1 &= \frac{\partial f}{\partial u} = (-v \sin u, v \cos u, 1), \quad f_2 = \frac{\partial f}{\partial v} = (\cos u, \sin u, 0) \\ f_1 \times f_2 &= (-\sin u, \cos u, -v), \quad \|f_1 \times f_2\| = \sqrt{1+v^2} \\ n_f &= \frac{1}{\sqrt{1+v^2}}(-\sin u, \cos u, -v) \end{aligned}$$

Normálový vektor

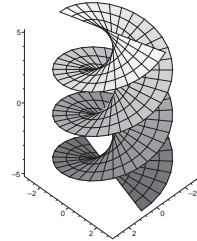
$$n_f(u_0) = \frac{1}{\sqrt{1+v^2}}(-\sin u_0, \cos u_0, -v)$$

podél tvořící přímky $u = u_0$ mění svůj směr v závislosti na v , tudíž se tečná rovina podél tvořící přímky mění.

⁴Kinematicky tato plocha vzniká šroubovým pohybem přímky, která kolmo protíná osu šroubového pohybu.

Maple. Nakresleme si nejdříve danou plochu (viz také obrázek na str. 162):

```
> restart:with(plots):with(linalg):
> setoptions3d(scaling=constrained,axes=frame):
> helicoid:=(u,v)->[v*cos(u),v*sin(u),u]:
> plot3d(helicoid(u,v),u=-5..5,v=-3..3,
          grid=[50,10]);
```

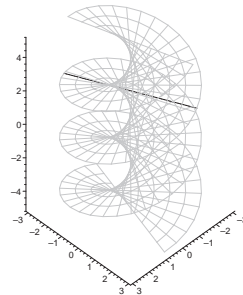
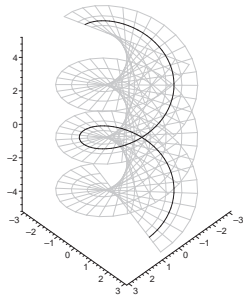


Volba `grid` nám určuje počet zobrazovaných parametrických v -křivek a u -křivek.

Pro $v = konst.$ máme šroubovici a pro $u = konst.$ dostáváme přímku (odpovídající právě směru hlavní normály šroubovice:

```
> HELICOID:=plot3d(helicoid(u,v),u=-5..5,v=-3..3,,style=wireframe,
                  grid=[50,10],color=grey):
> U_CURVE:=spacecurve(helicoid(u,2),u=-5..5,thickness=3,
                     numpoints=100,color=blue):
> V_CURVE:=spacecurve(helicoid(2,v),v=-3..3,thickness=3,
                     color=red):

> display(HELICOID,U_CURVE);
> display(HELICOID,V_CURVE);
```



Lze si vyzkoušet také příslušné animace:

```
> for i from -30 to 30 do
    U_CUR[i]:=spacecurve(helicoid(u,i/10),u=-5..5,,numpoints=100
                        thickness=3,color=blue):
end do:
> ANIM1:=display([seq(U_CUR[i], i=-30..30)],insequence=true):
> display(HELICOID,ANIM1);

> for i from -50 to 50 do
    V_CUR[i]:=spacecurve(helicoid(i/10,v),v=-3..3,thickness=3,
                        color=red):
end do:
> ANIM2:=display([seq(V_CUR[i], i=-50..50)],insequence=true):
> display(HELICOID,ANIM2);
```

Spočítáme ještě jednotkový vektor normály n a určíme rovnici tečné roviny:

```
> f1:=diff(helicoid(u,v),u):
> f2:=diff(helicoid(u,v),v):
> f1f2:=simplify(crossprod(f1,f2)):
> n:=evalm(f1f2/simplify(sqrt(dotprod(f1f2,f1f2,orthogonal)))));
```

$$n := \left[-\frac{\sin(u)}{\sqrt{v^2+1}}, \frac{\cos(u)}{\sqrt{v^2+1}}, -\frac{v}{\sqrt{v^2+1}} \right]$$

```
> simplify(dotprod([x,y,z]-helicoid(u,v),f1f2,orthogonal))=0;
- sin(u)x + cos(u)y + uv - vz = 0
```

8.2 Příklad.

Obecná kuželová plocha je dána pevným bodem a proměnným vektorem. Určete její parametrické vyjádření a dokažte, že tečná rovina se podél tvořící přímky nemění.

Řešení.

Uvažujme pevný bod P a proměnný vektor $b(u)$. Potom parametrické vyjádření přímky se směrovým vektorem $b(u)$ a procházející bodem P je vzhledem k parametru v tvaru

$$f(u, v) = P + v \cdot b(u).$$

Tím jsme také obdrželi dvouparametrické vyjádření obecné kuželové plochy. Vypočítáme směrový vektor normály této plochy:

$$f_1(u, v) = v \cdot b'(u), \quad f_2(u, v) = b(u), \quad (f_1 \times f_2)(u, v) = v \cdot b'(u) \times b(u)$$

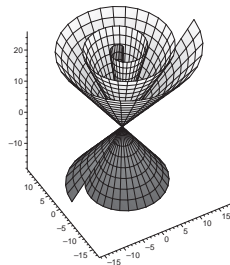
Směrové vektory normál

$$v \cdot b'(u_0) \times b(u_0)$$

jsou podél tvořící přímky $u = u_0$ kolineární v závislosti na v , tudíž se tečná rovina podél tvořící přímky nemění.

Maple. Zvolme si jako pevný bod $[0, 0, 0]$ a proměnný vektor $(u \cos u, u \sin u, 25)$:

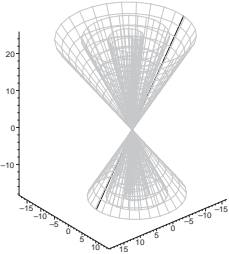
```
> restart:with(plots):with(linalg):
> setoptions3d(Scaling=constrained,axes=frame):
> cone:=(u,v)->[v*u*cos(u),v*u*sin(u),v*25]:
> plot3d(cone(u,v),u=0..6*Pi,v=-0.7..1,
          grid=[90,20]);
```



Pro $v = konst.$ dostáváme Archimedovu spirálu a pro $u = konst.$ dostáváme přímku (tzv. tvořící přímku obecné kuželové plochy).

Zobrazme si takovou tvořící přímku pro $u = 5\pi$ a také její animaci:

```
> CONE:=plot3d(cone(u,v),u=0..6*Pi,v=-0.7..1,
  grid=[90,20],color=grey,style=wireframe):
> V_CURVE:=spacecurve(cone(5*Pi,v),
  v=-0.7..1,thickness=3,color=blue):
> display(CONE,V_CURVE);
```



```
> for i from 0 to 40 do
  V_CUR[i]:=spacecurve(cone(i/20*3*Pi,v),v=-0.7..1,thickness=3,
    color=blue):
end do:
> ANIM:=display([seq(V_CUR[i],i=0..40)],insequence=true):
> display(CONE,ANIM);
```

Další zajímavou animací může být

```
> animate3d(cone(u*t/100,v),u=0..6*Pi,v=-0.7..1,t=0..100,
  frames=25,grid=[90,20],style=wireframe,thickness=2);
```

Spočítáme ještě směr normály dané kuželové plochy

```
> f1:=diff(cone(u,v),u):f2:=diff(cone(u,v),v):
> simplify(crossprod(f1,f2));
```

$$[25v(\sin(u) + u \cos(u)), 25v(-\cos(u) + u \sin(u)), -u^2v]$$

Pro pevné u a libovolné v se směr normály nemění.

8.3 Příklad.

Obecná válcová plocha je určena křivkou a pevným směrem. Určete její parametrické vyjádření a ukažte, že tečná rovina se podél tvořící přímky nemění.

Řešení.

Uvažujme pevný směr q a rovnici křivky $\gamma(u)$. Potom parametrické vyjádření přímky se směrovým vektorem q a procházející bodem křivky $\gamma(u)$ je vzhledem k parametru v tvaru

$$f(u, v) = \gamma(u) + v \cdot q.$$

Tím jsme také obdrželi dvouparametrické vyjádření obecné válcové plochy. Vypočítáme směrový vektor normály této plochy:

$$f_1(u, v) = \gamma'(u), \quad f_2(u, v) = q, \quad (f_1 \times f_2)(u, v) = \gamma'(u) \times q$$

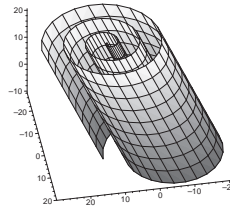
Směrové vektory normály

$$\gamma'(u_0) \times q$$

podél tvořící přímky $u = u_0$ nezávisí na v , tudíž se tečná rovina podél tvořící přímky nemění.

Maple. Zvolme si jako pevnou křivku Archimedovu spirálu $(u \cos u, u \sin u, 0)$ a pevný vektor $(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 1)$:

```
> restart:with(plots):with(linalg):
> setoptions3d(scaling=constrained,axes=frame):
> cylinder:=
      (u,v)->[u*cos(u)+v/2,u*sin(u)-v/2,v]:
> plot3d(cylinder(u,v),u=0..6*Pi,v=-10..20,
          grid=[80,10]);
```



Pro $v = konst.$ dostáváme Archimedovu spirálu a pro $u = konst.$ dostáváme přímku (tzv. tvořící přímku obecné válcové plochy).

Zobrazme si na dané válcové ploše tvořící přímku pro $u = 5\pi$:

```
> CYLINDER:=plot3d(cylinder(u,v),u=0..6*Pi,v=-10..20,grid=[80,10],
                  style=wireframe,color=grey):
> V_CURVE:=spacecurve(cylinder(5*Pi,v),v=-10..20,thickness=3,
                    color=blue):
> display(CYLINDER,V_CURVE);
```

Animace tvořících přímek:

```
> for i from 0 to 40 do
      V_CUR[i]:=spacecurve(cylinder(i/20*3*Pi,v),v=-10..20,
                          thickness=3,color=blue):
    end do:
> ANIM:=display([seq(V_CUR[i],i=0..40)],insequence=true):
> display(CYLINDER,ANIM);
```

Další zajímavou animací může být

```
> animate3d(cylinder(u*t/200,v),u=0..6*Pi,v=-10..20,t=0..200,
            frames=25,grid=[80,10],style=wireframe,thickness=2);
```

Spočítáme ještě směr normály dané válcové plochy

```
> f1:=diff(cylinder(u,v),u):f2:=diff(cylinder(u,v),v):
> crossprod(f1,f2);
```

$$\left[\sin(u) + u \cos(u), -\cos(u) + u \sin(u), -\frac{1}{2} \cos(u) + \frac{1}{2} u \sin(u) - \frac{1}{2} \sin(u) - \frac{1}{2} u \cos(u) \right]$$

Je zřejmé, že směr normály je pro pevné u zcela nezávislý na parametru v . Tečná rovina se podél tvořící přímky nemění.

8.4 Příklad.

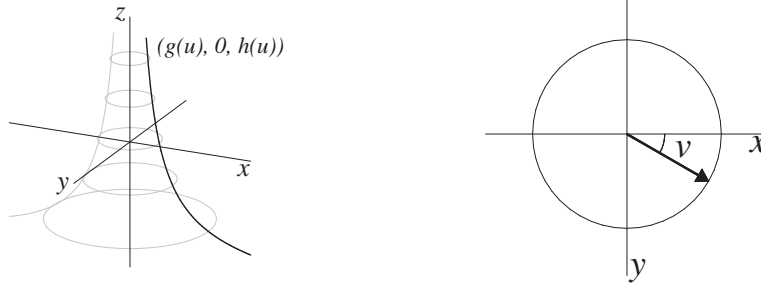
a) Určete parametrické vyjádření rotační plochy, která je dána rotací křivky $x = g(u) > 0, y = 0, z = h(u), u \in I$ kolem osy z . Kdy rotací dané křivky dostáváme opravdu plochu?

b) Co vznikne rotací polokružnice $x = r \cos u, y = 0, z = r \sin u, u \in \left(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right)$ kolem osy z ?

c) Napište rovnici plochy určené rotací křivky $A(\bar{x}, \bar{z}) = 0$ kolem osy \bar{z} . Křivka A leží v polorovině $(\bar{x}, \bar{z}), \bar{x} > 0$.

Řešení.

a)



Uvažujme parametr $v \in (0, 2\pi)$. Potom rotační plocha je dána dvouparametrickým vyjádřením:

$$(18) \quad f(u, v) = (g(u) \cos v, g(u) \sin v, h(u))$$

Aby uvedená parametrizace odpovídala parametrizaci plochy, musí platit

$$f_1 \times f_2 \neq \vec{0}$$

$$f_1 = (g'(u) \cdot \cos v, g'(u) \cdot \sin v, h'(u))$$

$$f_2 = (-g(u) \cdot \sin v, g(u) \cdot \cos v, 0)$$

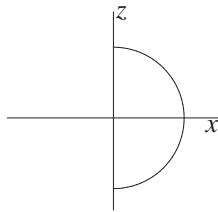
$$f_1 \times f_2 = g(u) (-h'(u) \cdot \cos v, -h'(u) \cdot \sin v, g'(u))$$

Protože $g(u) > 0$, je pro existenci rotační plochy postačující podmínka:

$$(19) \quad (-h'(u) \cos v, -h'(u) \sin v, g'(u)) \neq \vec{0}$$

Velikost tohoto vektoru je rovna $\sqrt{h'^2(u) + g'^2(u)} \neq 0$, neboť $(g(u), h(u))$ je parametrizací rovinné křivky. Proto se pro každé přípustné $u \in I$ jedná o parametrizaci plochy.

b)



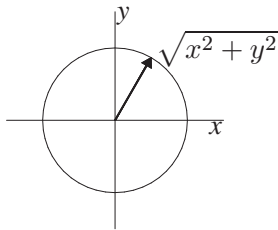
Výslednou parametrizací bude parametrizace sféry bez pólů:

$$x = r \cos u \cos v$$

$$y = r \cos u \sin v$$

$$z = r \sin u$$

c) Pro implicitní vyjádření rotační plochy stačí provést dosazení $\bar{x} \longleftrightarrow \sqrt{x^2 + y^2}$:



Rotační plocha má rovnici

$$F(x, y, z) = A(\sqrt{x^2 + y^2}, z) = 0.$$

Určitě se jedná o implicitní vyjádření plochy, neboť platí:

$$\partial F = \left(\frac{\partial A}{\partial \bar{x}} \frac{\partial \bar{x}}{\partial x} \sqrt{x^2 + y^2}, \frac{\partial A}{\partial \bar{x}} \frac{\partial \bar{x}}{\partial y} \sqrt{x^2 + y^2}, \frac{\partial A}{\partial z} \right)$$

$$\partial F = \left(\frac{\partial A}{\partial \bar{x}} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \frac{\partial A}{\partial \bar{x}} \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \frac{\partial A}{\partial z} \right)$$

$$\|\partial F\| = \left(\frac{\partial A}{\partial \bar{x}} \right)^2 + \left(\frac{\partial A}{\partial z} \right)^2 > 0$$

Maple. Zavedeme si proceduru `surfrev` pro parametrizaci rotační plochy určené křivkou $\alpha(u) = (g(u), 0, h(u))$, $g(u) > 0$:

```
> restart:with(plots):with(linalg):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> surfrev:=proc(alpha,u,v)
  [cos(v)*alpha(u)[1],sin(v)*alpha(u)[1],alpha(u)[3]]
end:
> alpha:=u->[g(u),0,h(u)]:
> surfrev(alpha,u,v);
```

$$[\cos(v)g(u), \sin(v)g(u), h(u)]$$

Existence plochy závisí na vektoru $f_1 \times f_2$:

```
> f1:=diff(surfrev(alpha,u,v),u):
> f2:=diff(surfrev(alpha,u,v),v):
> simplify(crossprod(f1,f2));
```


$$\left[-\left(\frac{d}{du} h(u)\right) \cos(v)g(u), -\left(\frac{d}{du} h(u)\right) \sin(v)g(u), \left(\frac{d}{du} g(u)\right)g(u) \right]$$

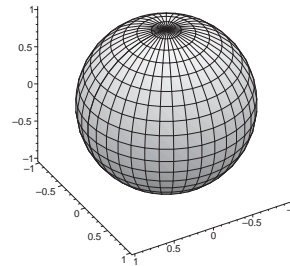
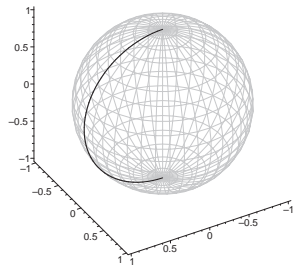
Protože $g(u) \neq 0$, dostáváme podmínku (19).

Sféra vzniká rotací půlkružnice:

```
> circle:=u->[cos(u),0,sin(u)]:
> sphere:=(u,v)->surfrev(circle,u,v):

> SPHERE:=plot3d(sphere(u,v),u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi,grid=[20,40],
                 style=wireframe,color=grey):
> U_CURVE:=spacecurve(sphere(u,0),u=-Pi/2..Pi/2,thickness=3,
                    color=blue):

> display(SPHERE,U_CURVE,axes=frame);
> plot3d(sphere(u,v),u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi,grid=[20,40],
        axes=frame);
```



Animace k vyzkoušení:

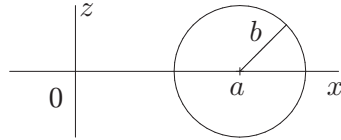
```
> for i from 0 to 40 do
    U_CUR[i]:=spacecurve(sphere(u,i*Pi/20),u=-Pi/2..Pi/2,
                        thickness=3,color=blue):
end do:
> ANIM:=display([seq(U_CUR[i],i=0..40)],insequence=true):
> display(SPHERE,ANIM,axes=normal,view=[-2..2,-2..2,-2..2]);

> animate3d(sphere(u,v*t/100),u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi,t=0..100,
            frames=50,grid=[20,40],axes=frame,style=wireframe,thickness=2);
```

8.5 Příklad.

Určete parametrické vyjádření a rovnici *anuloidu*, který vznikne rotací kružnice $x = a + b \cos u, y = 0, z = b \sin u, u \in [0, 2\pi), a > b$ kolem osy z .

Řešení.



Podle předchozího příkladu dostáváme parametrické vyjádření

$$(20) \quad f(u, v) = ((a + b \cos u) \cos v, (a + b \cos u) \sin v, b \sin u)$$

Implicitní vyjádření kružnice v rovině (x, z) je dáno rovnicí $(x - a)^2 + z^2 = b^2$. Tento tvar ještě upravíme:

$$\begin{aligned} x^2 + z^2 + a^2 - b^2 &= 2ax \\ (x^2 + z^2 + a^2 - b^2)^2 &= 4a^2 x^2 \end{aligned}$$

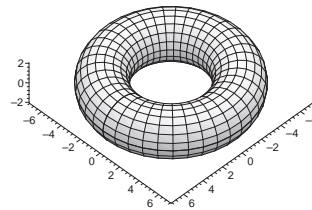
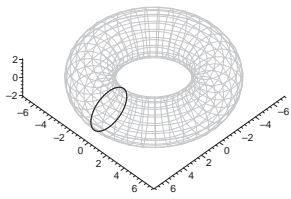
Ted už můžeme použít dosazení $x \longleftrightarrow \sqrt{x^2 + y^2}$:

$$(x^2 + y^2 + z^2 + a^2 - b^2)^2 = 4a^2 (x^2 + y^2)$$

Výsledná rovnice plochy 4. stupně je rovnicí anuloidu.

Maple. Použijeme proceduru `surfrev` z předchozího příkladu:

```
> circle:=u->[5+2*cos(u),0,2*sin(u)]:
> torus:=(u,v)->surfrev(circle,u,v):
> TORUS:=plot3d(torus(u,v),u=0..2*Pi,v=0..2*Pi,,grid=[20,40],
                style=wireframe,color=grey):
> U_CURVE:=spacecurve(torus(u,0),u=0..2*Pi,thickness=3,
                    color=blue):
> display(TORUS,U_CURVE,axes=frame);
> plot3d(torus(u,v),u=0..2*Pi,v=0..2*Pi,grid=[20,40],axes=frame);
```



Animace k vyzkoušení:

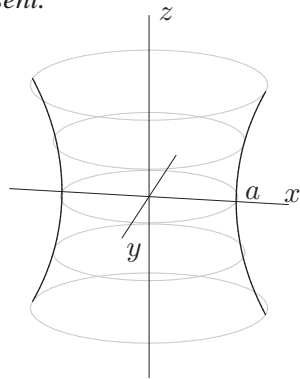
```
> for i from 0 to 40 do
    U_CUR[i]:=spacecurve(torus(u,i*Pi/20),u=0..2*Pi,thickness=3,
                        color=blue):
end do:
> anim:=display([seq(U_CUR[i],i=0..40)],insequence=true):
> display(TORUS,ANIM,axes=normal,view=[-8..8,-8..8,-5..5]);
```

```
> animate3d(torus(u,v*t/100),u=0..2*Pi,v=0..2*Pi,t=0..100,
  frames=50,grid=[20,40],axes=frame,style=wireframe,thickness=2);
```

8.6 Příklad.

Rotací řetězovky $x = a \cosh \frac{u}{a}, y = 0, z = u$ kolem osy z vzniká plocha nazývaná *katenuoid* ($a > 0$). Napište parametrické vyjádření této plochy.

Řešení.



Z parametrického vyjádření obecné rotační plochy (viz (18)) dostáváme rovnice:

$$x = a \cosh \frac{u}{a} \cos v$$

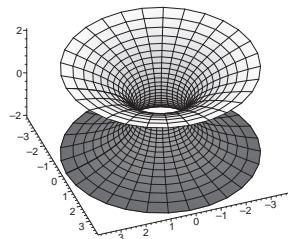
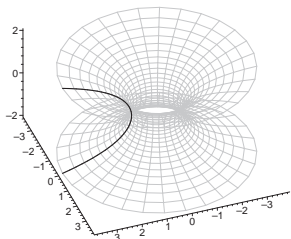
$$y = a \cosh \frac{u}{a} \sin v$$

$$z = u$$

Tečnou rovinou katenuoidu v bodě $[a, 0, 0]$ je rovina $x = a$ rovnoběžná s rovinou yz .

Maple. Použijeme proceduru `surfrev` z příkladu 8.4:

```
> catenary:=u->[cosh(u),0,u];
> catenoid:=(u,v)->surfrev(catenary,u,v);
> CATENOID:=plot3d(catenoid(u,v),u=-2..2,v=0..2*Pi,grid=[30,30],
  style=wireframe,color=grey);
> U_CURVE:=spacecurve(catenoid(u,0),u=-2..2,thickness=3,
  color=blue);
> display(CATENOID,U_CURVE,axes=frame);
> plot3d(catenoid(u,v),u=-2..2,v=0..2*Pi,grid=[30,30],axes=frame);
```



Animace k vyzkoušení:

```

> for i from 0 to 40 do
  U_CUR[i]:=spacecurve(catenoid(u,i/20*Pi),u=-2..2,thickness=3,
                                                                color=blue):
end do:
> ANIM:=display([seq(U_CUR[i],i=0..40)],insequence=true):
> display(CATENOID,ANIM,axes=normal);

> animate3d(catenoid(u,v*t/100),u=-2..2,v=0..2*Pi,t=0..100,
            frames=50,grid=[30,30],axes=frame,style=wireframe,thickness=2);

```

8.7 Příklad.

Křivka $x = a \sin u, y = 0, z = a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right], u \in (0, \frac{\pi}{2}) \cup (\frac{\pi}{2}, \pi), a > 0$ se nazývá traktrix⁵. Její rotací kolem osy z vzniká plocha zvaná *pseudosféra*. Napište její parametrické vyjádření.

Řešení.

⁵Pro $u = \frac{\pi}{2}$ platí $x = a, z = 0, \left(\frac{dx}{du}, \frac{dz}{du} \right) = \vec{0}$.

Osa z je pro $u \rightarrow 0+$ asymptotou, neboť

$$\lim_{u \rightarrow 0+} x = 0, \quad \lim_{u \rightarrow 0+} z = -\infty$$

Uvažujme interval $(0, \frac{\pi}{2})$. Funkce $x = a \sin u$ je evidentně rostoucí funkce. Pro $z(u)$ platí:

$$z'(u) = a \left(\frac{1}{\operatorname{tg} \frac{u}{2}} \cdot \frac{1}{\cos^2 \frac{u}{2}} \cdot \frac{1}{2} - \sin u \right) = a \left(\frac{1}{\sin u} - \sin u \right) = a \frac{\cos^2 u}{\sin u} > 0$$

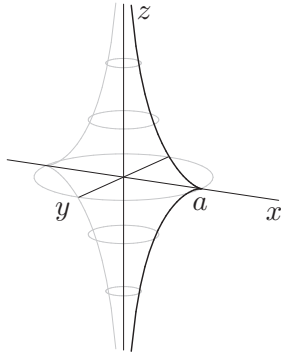
Funkce z je tedy na $(0, \frac{\pi}{2})$ také rostoucí. Křivka traktrix je symetrická podle osy x :

$$x = g(u) = a \sin u$$

$$g(\pi - u) = a \sin(\pi - u) = a \sin(u) = g(u)$$

$$z = h(u) = a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right]$$

$$\begin{aligned} h(\pi - u) &= a \left[\ln \left(\frac{\sin \left(\frac{\pi}{2} - \frac{u}{2} \right)}{\cos \left(\frac{\pi}{2} - \frac{u}{2} \right)} \right) + \cos(\pi - u) \right] = a \left[\ln \left(\frac{\cos \frac{u}{2}}{\sin \frac{u}{2}} \right) - \cos u \right] = \\ &= a \left[\ln \left(\frac{1}{\operatorname{tg} \frac{u}{2}} \right) - \cos u \right] = -a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right] = -h(u) \end{aligned}$$

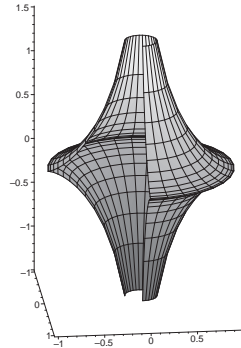
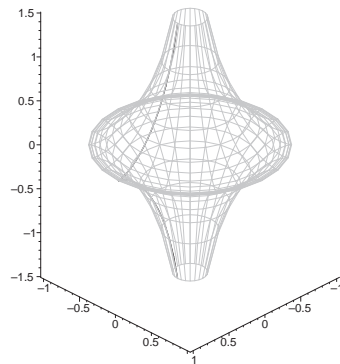


Z parametrického vyjádření obecné rotační plochy (viz (18)) dostáváme rovnice:

$$\begin{aligned}x &= a \sin u \cos v \\y &= a \sin u \sin v \\z &= a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right]\end{aligned}$$

Maple. Použijeme proceduru `surfrev` z příkladu 8.4:

```
> traktrix:=u->[sin(u),0,log(tan(u/2))+cos(u)]:
> pseudosphere:=(u,v)->surfrev(traktrix,u,v):
> PSEUDOSPHERE:=plot3d(pseudosphere(u,v),u=Pi/18..17*Pi/18,
                        v=0..2*Pi,style=wireframe,color=grey):
> U_CURVE:=spacecurve(pseudosphere(u,0),u=Pi/18..17*Pi/18,
                      thickness=3,color=blue):
> display(PSEUDOSPHERE,U_CURVE,axes=frame);
> plot3d(pseudosphere(u,v),u=0..Pi,v=0..3*Pi/2,axes=frame);
```



Animace k vyzkoušení:

```
> for i from 0 to 40 do
    U_CUR[i]:=spacecurve(pseudosphere(u,i/20*Pi),u=Pi/18..17*Pi/18,
                        thickness=3,color=blue):
end do:
> ANIM:=display([seq(U_CUR[i],i=0..40)],insequence=true):
> display(PSEUDOSPHERE,ANIM,axes=normal);

> animate3d(pseudosphere(u,v*t/100),u=Pi/18..17*Pi/18,v=0..2*Pi,
            t=0..100,frames=50,style=wireframe,axes=normal,
            tickmarks=[0,0,0]);
```

8.8 Příklad.

Napište rovnici plochy dané parametricky

$$x = x_0 + a \cos u \cos v, \quad y = y_0 + b \cos u \sin v, \quad z = z_0 + c \sin u$$

Řešení.

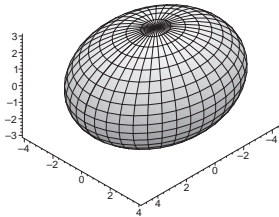
$$\frac{x - x_0}{a} = \cos u \cos v, \quad \frac{y - y_0}{b} = \cos u \sin v, \quad \frac{z - z_0}{c} = \sin u$$

$$\begin{aligned} \frac{(x - x_0)^2}{a^2} + \frac{(y - y_0)^2}{b^2} + \frac{(z - z_0)^2}{c^2} &= \\ &= \cos^2 u \cos^2 v + \cos^2 u \sin^2 v + \sin^2 u = \\ &= \cos^2 u (\cos^2 v + \sin^2 v) + \sin^2 u = 1 \end{aligned}$$

Jedná se o elipsoid se středem $[x_0, y_0, z_0]$, jehož poloosy mají velikosti a, b a c .

Maple. Při grafickém znázorňování ploch v Maplu téměř vždy upřednostňujeme parametrické vyjádření před implicitním. Nakreslíme si elipsoid se středem v počátku soustavy souřadné a s velikostmi poloos $a = 5, b = 4$ a $c = 3$.

```
> restart:with(plots):
> setoptions3d(scaling=constrained,axes=frame):
> plot3d([5*cos(u)*cos(v), 4*sin(u)*cos(v), 3*sin(v)],
         u=0..2*Pi,v=-Pi/2..Pi/2,grid=[40,20]);
```



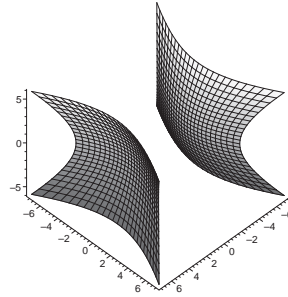
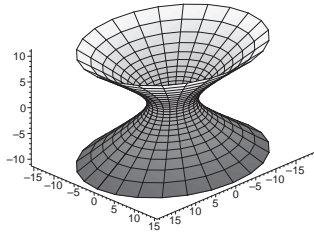
Můžeme si zobrazit i další kvadriky:

Jednodílný hyperboloid ($a \cos u \cosh v, b \sin u \cosh v, c \sinh v$):

```
> plot3d([5*cos(u)*cosh(v), 4*sin(u)*cosh(v), 3*sinh(v)],
         u=0..2*Pi,v=-2..2);
```

Dvoudílný hyperboloid ($\pm a \cosh u \cosh v, b \sinh u \cosh v, c \sinh v$):

```
> plot3d([3*cosh(u)*cosh(v), 4*sinh(u)*cosh(v), 5*sinh(v)],
         [-3*cosh(u)*cosh(v), 4*sinh(u)*cosh(v), 5*sinh(v)]],
         u=-1..1,v=-1..1);
```

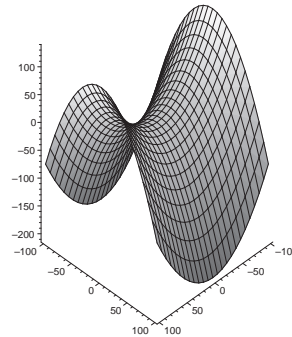
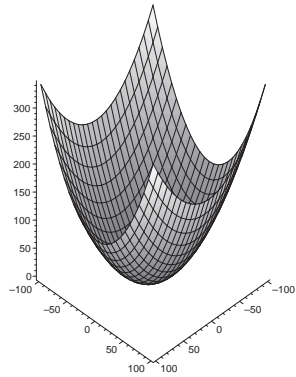


Eliptický paraboloid $\left(u, v, \frac{u^2}{a^2} + \frac{v^2}{b^2}\right)$:

```
> plot3d([u,v,u^2/5^2+v^2/4^2],u=-30..30,v=-30..30);
```

Hyperbolický paraboloid $\left(u, v, \frac{u^2}{a^2} - \frac{v^2}{b^2}\right)$:

```
> plot3d([u,v,u^2/5^2-v^2/4^2],u=-30..30,v=-30..30);
```

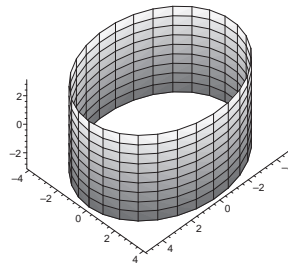
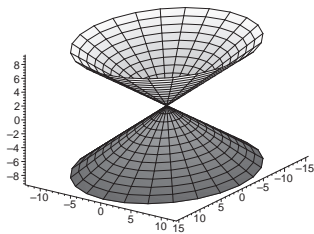


Kuželová plocha $(av \cos u, bv \sin u, cv)$:

```
> plot3d([5*v*cos(u),4*v*sin(u),3*v],u=0..2*Pi,v=-3..3);
```

Eliptická válcová plocha $(a \cos u, b \sin u, v)$:

```
> plot3d([5*cos(u),5*sin(u),v],u=0..2*Pi,v=-3..3);
```

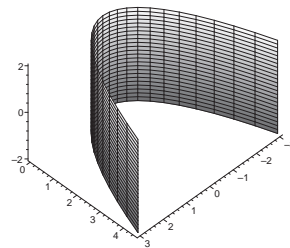
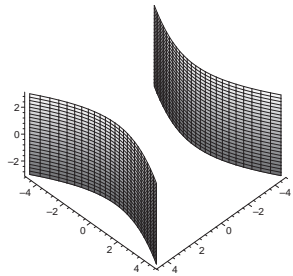


Hyperbolická válcová plocha ($\pm a \cosh u, b \sinh u, v$):

```
> plot3d({[3*cosh(u), 4*sinh(u), v], [-3*cosh(u), 4*sinh(u), v]},  
         u=-1..1, v=-3..3);
```

Parabolická válcová plocha ($2au, au^2, v$):

```
> plot3d([u, 1/2*u^2, v], u=-3..3, v=-2..2);
```



9 První základní forma plochy

9.1 Příklad.

Ukažte, že při vhodné volbě parametru u má první základní forma rotační plochy (18) tvar $du^2 + g^2(u)dv^2$.

Řešení.

$$f_1 = (g'(u) \cos v, g'(u) \sin v, h'(u)), \quad f_2 = (-g(u) \sin v, g(u) \cos v, 0)$$

$$g_{11} = (f_1, f_1) = g'^2(u) + h'^2(u)$$

$$g_{12} = (f_1, f_2) = 0$$

$$g_{22} = (f_2, f_2) = g^2(u)$$

Pro rotační plochu vždy platí $g_{12} = 0$, můžeme tedy pro první kvadratickou formu plochy psát:

$$\Phi_1: g_{11}du^2 + 2g_{12}dudv + g_{22}dv^2 = g_{11}du^2 + g_{22}dv^2.$$

$g_{11} = 1$ pro křivku C parametrizovanou obloukem.

Maple. Napíšeme si proceduru G pro výpočet koeficientů první základní formy plochy, která vrací jejich uspořádanou trojici. Prvním vstupním parametrem procedury je samotná plocha, druhým a třetím vstupním parametrem jsou jména parametrů plochy nebo jejich konkrétní hodnoty:

```
> restart: with(linalg):
> G:=proc(surf,u,v)
  local f1,f2,g11,g12,g22;
  f1:=(u,v)->subs(uu=u,diff(surf(uu,v),uu));
  f2:=(u,v)->subs(vv=v,diff(surf(u,vv),vv));
  g11:=simplify(dotprod(f1(u,v),f1(u,v),orthogonal));
  g12:=simplify(dotprod(f1(u,v),f2(u,v),orthogonal));
  g22:=simplify(dotprod(f2(u,v),f2(u,v),orthogonal));
  [g11,g12,g22];
end;
```

Vypočítáme koeficienty první základní formy plochy:

```
> rev:=(u,v)->[g(u)*cos(v),g(u)*sin(v),h(u)];
> G(rev,u,v);
```

$$\left[\left(\frac{d}{du} g(u) \right)^2 + \left(\frac{d}{du} h(u) \right)^2, 0, g(u)^2 \right]$$

Z výsledku je zřejmé, že první koeficient $g_{11} = 1$, pokud křivka $(g(u), 0, h(u))$ je parametrizována obloukem.

9.2 Příklad.

Určete délku křivky $u(t) = t, v(t) = 2t, t \in [0, \frac{\pi}{2}]$ na ploše, která má první základní formu plochy

$$\Phi_1: du^2 + \frac{1}{4} \cos v dv^2.$$

Řešení.

Pro délku s oblouku křivky na ploše mezi body o parametrech t_1, t_2 platí

$$s = \int_{t_1}^{t_2} \sqrt{g_{11} \left(\frac{du}{dt} \right)^2 + 2g_{12} \frac{du}{dt} \frac{dv}{dt} + g_{22} \left(\frac{dv}{dt} \right)^2} dt.$$

V našem případě tedy dostáváme

$$s = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sqrt{1 + \cos 2t} dt = \sqrt{2} \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos t dt = \sqrt{2} \left[\sin t \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \sqrt{2}$$

Maple. Sestavíme proceduru `curve_length` pro výpočet délky křivky `curve` na ploše pro interval $[t_1, t_2]$. Prvním vstupním parametrem `_G` je uspořádaný seznam koeficientů první základní formy plochy.⁶

```
> restart;
> curve_length:=proc(_G,curve,t1,t2)
> local c1,c2,G;
> c1:=diff(curve(t)[1],t);c2:=diff(curve(t)[2],t);
> G:=subs(u=curve(t)[1],v=curve(t)[2],_G);
> int(sqrt(G[1]*c1^2+2*G[2]*c1*c2+G[3]*c2^2),t=t1..t2);
> end;
```

Pro zadanou křivku a plochu dostáváme

```
> G:=[1,0,1/4*cos(v)]:curve:=t->[t,2*t]:
> curve_length(G,curve,0,Pi/2);
```

$$\sqrt{2}$$

⁶Tento seznam můžeme získat také voláním procedury `G` nedefinované v předchozím příkladu.

9.3 Příklad.

Najděte ve společných bodech odchylku křivek C_1 a C_2 na ploše

$$f(u, v) = (\cosh u \cos v, \cosh u \sin v, u), u \in [-2, 2], v \in [0, 2\pi],$$

přičemž $C_1: u + v = 0, C_2: u^2 - v = 0$.

Řešení.

Určíme nejdříve koeficienty první základní formy plochy:

$$f_1 = (\sinh u \cos v, \sinh u \sin v, 1), \quad f_2 = (-\cosh u \sin v, \cosh u \cos v, 0)$$

$$g_{11} = (f_1, f_1) = \sinh^2 u + 1 = \cosh^2 u$$

$$g_{12} = (f_1, f_2) = 0$$

$$g_{22} = (f_2, f_2) = \cosh^2 u$$

Pro průsečíky křivek musí platit $u^2 = -u$, neboli $u_1 = 0, u_2 = -1$. Společné body tedy mají souřadnice $(0, 0)$ a $(-1, 1)$.

Uvažujme následující parametrické vyjádření křivek:

$$C_1: g(t) = (t, -t), g'(t) = (1, -1)$$

$$C_2: h(t) = (t, t^2), h'(t) = (1, 2t)$$

Pro odchylku α platí, že

$$(21) \quad \cos \alpha = \frac{\left| g'(t) \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{12} & g_{22} \end{pmatrix} (h'(t))^T \right|}{\sqrt{g'(t) \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{12} & g_{22} \end{pmatrix} (g'(t))^T} \sqrt{h'(t) \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{12} & g_{22} \end{pmatrix} (h'(t))^T}}$$

$$\cos \alpha = \frac{|(1 - 2t) \cosh^2 u|}{\sqrt{2 \cosh^2 u} \sqrt{(1 + 4t^2) \cosh^2 u}} = \frac{|1 - 2t|}{\sqrt{2 + 8t^2}}$$

V bodě $(0, 0)$ dostáváme odchylku $\alpha = \arccos \frac{1}{\sqrt{2}} = \arccos \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{\pi}{4}$.

V bodě $(-1, 1)$ dostáváme odchylku $\alpha = \arccos \frac{3}{\sqrt{10}} = \arccos \frac{3\sqrt{10}}{10}$.

Maple. Sestavíme proceduru `curves_angle` pro výpočet odchylky křivek `curve1` a `curve2` na ploše v bodě `point`. Prvním vstupním parametrem `_G` je uspořádaný seznam koeficientů první základní formy plochy.⁷ Druhým vstupním parametrem `point` jsou souřadnice bodu na ploše v oblasti parametrů.

```
> restart:with(linalg):
> curves_angle:=proc(_G,point,curve1,curve2)
> local f1,f2,G,t1,t2,dc1,dc2,aa,ab,bb;
> f1:=(u,v)->diff(surf(u,v),u);f2:=(u,v)->diff(surf(u,v),v);
> G:=subs(u=point[1],v=point[2],_G);
> solve({point[1]=curve1(t1)[1],point[2]=curve1(t1)[2]},t1);
> assign(%);
> solve({point[1]=curve2(t2)[1],point[2]=curve2(t2)[2]},t2);
> assign(%);
> dc1:=subs(t=t1,diff(curve1(t),t));
> dc2:=subs(t=t2,diff(curve2(t),t));
> ab:=evalm(dc1&*[[G[1],G[2]],G[2],G[3]]&*transpose([dc2]))[1]:
> aa:=evalm(dc1&*[[G[1],G[2]],G[2],G[3]]&*transpose([dc1]))[1]:
> bb:=evalm(dc2&*[[G[1],G[2]],G[2],G[3]]&*transpose([dc2]))[1]:
> arccos(evalm(abs(ab)/(sqrt(aa)*sqrt(bb)))));
> end:
```

Pro zadanou plochu a křivky dostáváme

```
> catenoid:=(u,v)->[cosh(u)*cos(v),cosh(u)*sin(v),u]:
> _G:=G(catenoid,u,v):
> curve1:=t->[t,-t]:curve2:=t->[t,t^2]:
> solve(
    {curve1(t)[1]=curve2(s)[1],curve1(t)[2]=curve2(s)[2]},{t,s}):
> point1:=curve1(0);point2:=curve1(-1);
```

$$\begin{aligned} point1 &:= [0, 0] \\ point2 &:= [-1, 1] \end{aligned}$$

Ve vypočítaných průsečících najdeme odchylku křivek:

```
> curves_angle(_G,point1,curve1,curve2);
```

$$\frac{\pi}{4}$$

```
> curves_angle(_G,point2,curve1,curve2);
```

$$\arccos\left(\frac{3\sqrt{2}\sqrt{5}}{10}\right)$$

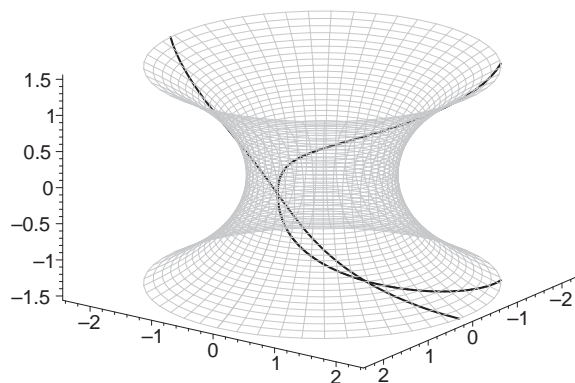
Křivky na ploše si zobrazíme:

⁷Tento seznam můžeme získat voláním procedury `G` nadefinované v příkladu 9.1.

```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained,axes=frame):
> CATENOID:=plot3d(catenoid(u,v),u=-1.5..1.5,v=0..2*Pi,color=grey,
                  style=wireframe):
> CURVE1:=spacecurve(subs(u=t,v=-t,catenoid(u,v)),t=-1.5..1.5,
                    color=blue,thickness=3):
> CURVE2:=spacecurve(subs(u=t,v=t^2,catenoid(u,v)),t=-1.5..1.5,
                    numpoints=200,color=red,thickness=3):
> display(CATENOID,CURVE1,CURVE2);

```



9.4 Příklad.

Nalezněte ortogonální trajektorie vrstvy křivek $u = ce^v$ na ploše

$$f(u, v) = (u \cos v, u \sin v, u + v).$$

Řešení.

Určíme nejdříve koeficienty první základní formy plochy:

$$f_1 = (\cos v, \sin v, 1), \quad f_2 = (-u \sin v, u \cos v, 1)$$

$$g_{11} = (f_1, f_1) = \cos^2 v + \sin^2 v + 1 = 2$$

$$g_{12} = (f_1, f_2) = -u \cos v \sin v + u \sin v \cos v + 1 = 1$$

$$g_{22} = (f_2, f_2) = u^2 \sin^2 v + u^2 \cos^2 v + 1 = u^2 + 1$$

Jako tečný vektor k uvažované vrstvě můžeme vzít např. $(u, 1)$, neboť platí:

$$ce^v dv = du \quad \Rightarrow \quad \frac{dv}{du} = \frac{1}{ce^v} = \frac{1}{u}$$

Potom podle (21) musí platit:

$$(u, 1) \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & u^2 + 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} du \\ dv \end{pmatrix} = 0$$

$$(2u + 1)du + (u^2 + u + 1)dv = 0$$

$$dv = -\frac{2u + 1}{u^2 + u + 1}du$$

$$v = -\int \frac{2u + 1}{u^2 + u + 1}du = -\ln|u^2 + u + 1| + \text{konst.}$$

Maple. Nalezení rovnic ortogonální trajektorie budeme realizovat dvěma procedurami.⁸ V případě procedury `orthogonal_u(G, dcurve)` bude hledanou funkcí první parametr plochy a v případě procedury `orthogonal_v(G, dcurve)` bude hledanou funkcí druhý parametr plochy. Prvním vstupním parametrem `G` je uspořádaný seznam koeficientů první základní formy plochy.⁹ Druhým vstupním parametrem `dcurve` je tečný vektor křivek v oblasti parametrů.

```
> restart:with(linalg):
> orthogonal_u:=proc(G,dcurve) local eq;
> eq:=diff(u(v),v)=subs(u=u(v),-(G[2]*dcurve[1]+G[3]*dcurve[2])
/ (G[1]*dcurve[1]+G[2]*dcurve[2]));
> dsolve(eq,u(v));
> end:
> orthogonal_v:=proc(G,dcurve) local eq,dc;
> eq:=diff(v(u),u)=subs(v=v(u),-(G[1]*dcurve[1]+G[2]*dcurve[2])
/ (G[2]*dcurve[1]+G[3]*dcurve[2]));
> dsolve(eq,v(u));
> end:
```

Pro zadanou plochu tedy dostáváme

```
> f:=(u,v)->[u*cos(v),u*sin(v),u+v]:
> _G:=G(f,u,v):
> orthogonal_u(_G,[u,1]);
```

$$u(v) = -\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\sqrt{-3 + \frac{4e^{(-v)}}{_C1}}, u(v) = -\frac{1}{2} - \frac{1}{2}\sqrt{-3 + \frac{4e^{(-v)}}{_C1}}$$

```
> orthogonal_v(_G,[u,1]);
```

$$v(u) = -\ln(u + 1 + u^2) + _C1$$

Vykreslíme si několik vypočítaných křivek $v(u)$:

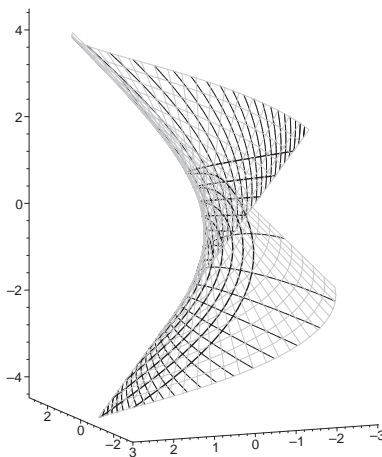
⁸Při tvorbě procedury byl využit vztah (12) ze strany 45.

⁹Tento seznam můžeme získat voláním procedury `G` nadefinované v příkladu 9.1.

```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained,axes=frame):
> SURFACE:=plot3d([f(u,v)],u=-3..3,v=-5*Pi/12..5*Pi/12,
                    style=wireframe,color=grey):
> for i from -21 to 21 do
>   if i<>0 then upper_limit:=min(5*Pi/12,ln(6/abs(i)))
                 else upper_limit:=5*Pi/12
                 fi;
>   CURVE[i]:=spacecurve(subs(u=i/2*exp(t),v=t,f(u,v)),
                         t=-5*Pi/12..upper_limit,color=black,thickness=2):
> od:
> for i from -3 to 3 do
>   ORTHOGONAL[i]:=spacecurve(subs(u=t,v=-ln(t^2+t+1)+i/3,f(u,v)),
                              t=max(-3,solve(t^2+t+1-exp(5*Pi/12+i/3)=0,t)[2])..
                              solve(t^2+t+1-exp(5*Pi/12+i/3)=0,t)[1],
                              color=red,thickness=3):
od:
> display(SURFACE,seq(CURVE[i],i=-21..21),
          seq(ORTHOgonAL[i],i=-3..3));

```



9.5 Příklad.

Určete plošný obsah části obecné rotační plochy (18). Na základě vypočítaného vzorce určete plošný obsah rotační válcové plochy, rotační kuželové plochy a anuloidu.

Řešení.

Plošný obsah je určen vzorcem

$$(22) \quad \iint_D \sqrt{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} \, dudv$$

Z příkladu 9.1 plyne, že $g_{11}g_{22} - g_{12}^2 = g^2(u)(g'^2(u) + h'^2(u))$.
Obsah rotační plochy pro $u \in [u_1, u_2]$, $v \in [0, 2\pi]$:

$$\begin{aligned} P &= \int_0^{2\pi} \left[\int_{u_1}^{u_2} g(u) \sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)} \, du \right] dv = \\ &= 2\pi \int_{u_1}^{u_2} g(u) \sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)} \, du \end{aligned}$$

Rotační válcová plocha (a je poloměr podstavy, b je výška):

$$f(u, v) = (a \cos v, a \sin v, bu), g(u) = a, h(u) = bu, g'(u) = 0, h'(u) = b$$

$$P = 2\pi \int_0^1 a \sqrt{0 + b^2} \, du = 2\pi \int_0^1 ab \, du = 2\pi ab$$

Rotační kuželová plocha (a je poloměr podstavy, b je výška):

$$f(u, v) = (au \cos v, au \sin v, bu), g(u) = au, h(u) = bu, g'(u) = a, h'(u) = b$$

$$P = 2\pi \int_0^1 au \sqrt{a^2 + b^2} \, du = 2\pi a \sqrt{a^2 + b^2} \left[\frac{u^2}{2} \right]_0^1 = \pi a \sqrt{a^2 + b^2}$$

Anuloid (uvažujme parametrické vyjádření (20) ze strany 186):

$$f(u, v) = ((a + b \cos u) \cos v, (a + b \cos u) \sin v, b \sin u)$$

$$g(u) = a + b \cos u, h(u) = b \sin u, g'(u) = -b \sin u, h'(u) = b \cos u$$

$$\begin{aligned} P &= 2\pi \int_0^{2\pi} (a + b \cos u) \sqrt{b^2 \sin^2 u + b^2 \cos^2 u} \, du = \\ &= 2\pi b [au + b \sin u]_0^{2\pi} = 2\pi b(2\pi a) = 4\pi^2 ab \end{aligned}$$

Maple. Sestavíme proceduru `area` pro výpočet plošného obsahu na dané množině parametrů $[u_1, u_2] \times [v_1, v_2]$. Prvním vstupním parametrem G je uspořádaný seznam koeficientů první základní formy plochy.¹⁰

```
> restart:with(linalg):
> area:=proc(G,u1,u2,v1,v2)
  int(int(sqrt(G[1]*G[3]-G[2]^2),u=u1..u2),v=v1..v2);
  simplify(%);
end:
```

¹⁰Tento seznam můžeme získat voláním procedury G nadefinované v příkladu 9.1.

Plošný obsah rotační plochy:

```
> interface(showassumed=0):assume(g(u)>0):
> rev:=(u,v)->[g(u)*cos(v),g(u)*sin(v),h(u)]:
> G_rev:=G(rev,u,v):
> area(G_rev,u1,u2,0,2*Pi);
```

$$2 \int_{u_1}^{u_2} g(u) \sqrt{\left(\frac{d}{du}g(u)\right)^2 + \left(\frac{d}{du}h(u)\right)^2} du \pi$$

Rotační válcová plocha:

```
> assume(a>0,b>0):
> cylinder:=(u,v)->[a*cos(v),a*sin(v),b*u]:
> G_cylinder:=G(cylinder,u,v):
> area(G_cylinder,0,1,0,2*Pi);
```

$$2ab\pi$$

Rotační kuželová plocha:

```
> cone:=(u,v)->[a*u*cos(v),a*u*sin(v),b*u]:
> G_cone:=G(cone,u,v):
> area(G_cone,0,1,0,2*Pi);
```

$$a\sqrt{b^2 + a^2}\pi$$

Anuloid:

```
> torus:=(u,v)->
    [(a+b*cos(u))*cos(v),(a+b*cos(u))*sin(v),b*sin(u)];
> G_torus:=G(torus,u,v):
> area(G_torus,0,2*Pi,0,2*Pi);
```

$$4a\pi^2b$$

9.6 Příklad.

Najděte obsah křivočarého čtyřúhelníka na ploše $f(u, v) = (v \cos u, v \sin u, au)$ ohraničeného křivkami $u = 0, u = 1, v = 0, v = a$.

Řešení.

Obsah budeme počítat pomocí vzorce

$$\iint_D \sqrt{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} dudv, \text{ kde } D = [0, 1] \times [0, a]$$

$$f_1 = (-v \sin u, v \cos u, a), \quad f_2 = (\cos u, \sin u, 0)$$

$$\begin{aligned}
g_{11} &= (f_1, f_1) = v^2 \sin^2 u + v^2 \cos^2 u + a^2 = v^2 + a^2 \\
g_{12} &= (f_1, f_2) = -v \sin u \cos u + v \sin u \cos u + 0 = 0 \\
g_{22} &= (f_2, f_2) = \cos^2 u + \sin^2 u = 1
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\iint_D \sqrt{v^2 + a^2} \, dudv &= \int_0^a \left[\int_0^1 \sqrt{a^2 + v^2} \, du \right] dv = \\
&= [u]_0^1 \int_0^a \sqrt{a^2 + v^2} \, dv = \frac{1}{2} \left[v\sqrt{a^2 + v^2} + a^2 \ln|v + \sqrt{a^2 + v^2}| \right]_0^a = \\
&= \frac{1}{2} \left[a \cdot a\sqrt{2} + a^2 \ln(a + a\sqrt{2}) - a^2 \ln a \right] = \frac{1}{2} a^2 \left[\sqrt{2} + \ln(1 + \sqrt{2}) \right]
\end{aligned}$$

Maple. S využitím procedury `area` ze strany 200 dostáváme:

```

> interface(showassumed=0):assume(a>0):
> helicoid:=(u,v)->[v*cos(u),v*sin(u),a*u]:
> G_helicoid:=G(helicoid,u,v):
> area(G_helicoid,0,1,0,a);

```

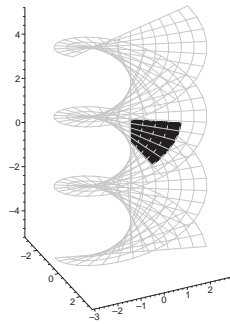
$$\frac{1}{2}a^2(\sqrt{2} + \ln(\sqrt{2} + 1))$$

Helikoid s vyznačenou částí, jejíž plošný obsah jsme počítali:

```

> with(plots):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> PLOT1:=plot3d(subs(a=1,helicoid(u,v)),
               u=0..1,v=0..2,
               style=patchnogrid,color=blue):
> PLOT2:=plot3d(subs(a=1,helicoid(u,v)),
               u=-5..5, v=-3..3,
               grid=[49,13],style=wireframe,color=grey):
> display(PLOT1,PLOT2,axes=frame);

```



9.7 Příklad.

Určete obsah horní poloviny části sféry ohraničené Vivianiho křivkou.

Řešení.

Podle zadání uvažujeme horní polosféru, tj. $u \in [0, \frac{\pi}{2}]$, $v \in [0, 2\pi]$:

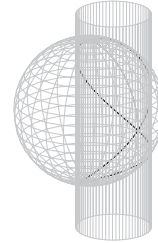
$$f(u, v) = (r \cos u \cos v, r \cos u \sin v, r \sin u)$$

$$f_1 = r(-\sin u \cos v, -\sin u \sin v, \cos u), \quad f_2 = r(-\cos u \sin v, \cos u \cos v, 0)$$

$$\begin{aligned}
g_{11} &= (f_1, f_1) = r^2(\sin^2 u \cos^2 v + \sin^2 u \sin^2 v + \cos^2 u) = r^2 \\
g_{12} &= (f_1, f_2) = r^2(\sin u \cos u \sin v \cos v - \sin u \cos u \sin v \cos v + 0) = 0 \\
g_{22} &= (f_2, f_2) = r^2(\cos^2 u \sin^2 v + \cos^2 u \cos^2 v + 0) = r^2 \cos^2 u
\end{aligned}$$

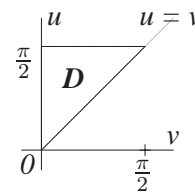
Vivianiho křivka je podle příkladu 5.4 ze strany 157 určena vztahem:

$$\begin{aligned}
\cos u(\cos u - \cos v) &= 0 \\
\cos u - \cos v &= 0
\end{aligned}$$



Při výpočtu využijeme toho, že stačí uvažovat jenom poloviční obsah plochy, a to pro $v \in [0, \frac{\pi}{2}]$. Podle vzorce (22) platí

$$\begin{aligned}
P &= 2 \iint_D \sqrt{r^4 \cos^2 u} \, dudv = 2r^2 \iint_D \cos u \, dudv = \\
&= 2r^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left[\int_v^{\frac{\pi}{2}} \cos u \, du \right] dv = 2r^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} [\sin u]_v^{\frac{\pi}{2}} dv = \\
&= 2r^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} (1 - \sin v) \, dv = r^2(\pi - 2)
\end{aligned}$$



Maple. Výpočtem Vivianiho křivky a jejím zobrazením jsme se zabývali již v kapitole o prostorových křivkách. Co se pak týče daného plošného obsahu, využitím procedury `area` ze strany 200 dostáváme:

```

> interface(showassumed=0):assume(r>0):
> sphere:=(u,v)->[r*cos(u)*cos(v),r*cos(u)*sin(v),r*sin(u)]:
> G_sphere:=G(sphere,u,v):
> 2*area(G_sphere,v,Pi/2,0,Pi/2);

```

$$-2r^2 + r^2\pi$$

10 Druhá základní forma plochy, asymptotické křivky

10.1 Příklad.

Nalezněte planární body na ploše $z = x^3 + y^3$.

Řešení.

Označme $n = \frac{f_1 \times f_2}{\|f_1 \times f_2\|}$ jednotkový vektor normály a $h_{ij} = (n, f_{ij})$ koeficienty druhé základní formy plochy. Potom pro planární body platí:

$$h_{11} = h_{12} = h_{22} = 0$$

Parametrické vyjádření plochy dané explicitně $z = x^3 + y^3$ má tvar

$$f(u, v) = (u, v, u^3 + v^3)$$

$$\begin{aligned} f_1 &= (1, 0, 3u^2) & f_1 \times f_2 &= (-3u^2, -3v^2, 1) \\ f_2 &= (0, 1, 3v^2) & \|f_1 \times f_2\| &= \sqrt{9u^4 + 9v^4 + 1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f_{11} &= (0, 0, 6u) & h_{11} &= (n, f_{11}) = \frac{6u}{\sqrt{9u^4 + 9v^4 + 1}} \\ f_{12} &= (0, 0, 0) & h_{12} &= (n, f_{12}) = 0 \\ f_{22} &= (0, 0, 6v) & h_{22} &= (n, f_{22}) = \frac{6v}{\sqrt{9u^4 + 9v^4 + 1}} \\ n &= \frac{1}{\sqrt{9u^4 + 9v^4 + 1}} (-3u^2, -3v^2, 1) \end{aligned}$$

$$h_{11} = h_{12} = h_{22} = 0 \Leftrightarrow u = 0 \wedge v = 0$$

Planárním bodem na dané ploše je tedy bod $(0, 0)$.¹¹

Maple. Sestavíme proceduru `H` pro výpočet koeficientů druhé základní formy plochy, která vrací jejich uspořádanou trojici. Prvním vstupním parametrem procedury je samotná plocha, druhým a třetím vstupním parametrem jsou jména parametrů plochy nebo jejich konkrétní hodnoty:

```
> restart:with(linalg):
> H:=proc(surf,u,v)
    local f1,f2,n,nn,f11,f12,f22,h11,h12,h22;
```

¹¹Je zřejmé, že pro výpočet planárních bodů stačí pouze směrový vektor normály libovolné velikosti.

```

f1:=(u,v)->subs(uu=u,diff(surf(uu,v),uu));
f2:=(u,v)->subs(vv=v,diff(surf(u,vv),vv));
f11:=(u,v)->subs(uu=u,diff(f1(uu,v),uu));
f12:=(u,v)->subs(vv=v,diff(f1(u,vv),vv));
f22:=(u,v)->subs(vv=v,diff(f2(u,vv),vv));
nn:=crossprod(f1(u,v),f2(u,v));
n:=nn/sqrt(dotprod(nn,nn,orthogonal));
h11:=simplify(dotprod(n,f11(u,v),orthogonal));
h12:=simplify(dotprod(n,f12(u,v),orthogonal));
h22:=simplify(dotprod(n,f22(u,v),orthogonal));
[h11,h12,h22];
> end:

```

Uříme koeficienty druhé základní formy plochy pro zadanou plochu vzhledem k jejímu parametrickému vyjádření:

```

> surf:=(u,v)->[u,v,u^3+v^3];
> H(surf,u,v);

```

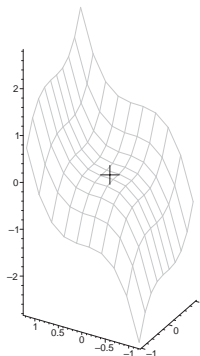
$$\left[\frac{6u}{\sqrt{1+9u^4+9v^4}}, 0, \frac{6v}{\sqrt{1+9u^4+9v^4}} \right]$$

Planárním bodem je tedy bod $(0, 0)$:

```

> with(plots):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> SURF:=plot3d(surf(u,v),u=-1..1,v=-1..1.2,
               color=grey,style=wireframe):
> PLANAR_POINT:=pointplot3d(surf(0,0),
                             symbol=cross,symbolsize=10,
                             color=red,thickness=3):
> display(SURF,PLANAR_POINT,axes=frame);

```



10.2 Příklad.

Nalezněte planární body na ploše dané explicitně $z = \varphi(x, y)$.

Řešení.

Budeme postupovat analogicky předchozímu příkladu:

$$\begin{aligned}
 f(u, v) &= (u, v, \varphi(u, v)) \\
 f_1 &= (1, 0, \varphi_x), \quad f_2 = (0, 1, \varphi_y) \\
 f_1 \times f_2 &= (-\varphi_x, -\varphi_y, 1), \quad \|f_1 \times f_2\| = \sqrt{\varphi_x^2 + \varphi_y^2 + 1}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
f_{11} &= (0, 0, \varphi_{xx}) & h_{11} &= (n, f_{11}) = \frac{1}{\sqrt{\varphi_x^2 + \varphi_y^2 + 1}} \cdot \varphi_{xx} \\
f_{12} &= (0, 0, \varphi_{xy}) & h_{12} &= (n, f_{12}) = \frac{1}{\sqrt{\varphi_x^2 + \varphi_y^2 + 1}} \cdot \varphi_{xy} \\
f_{22} &= (0, 0, \varphi_{yy}) & h_{22} &= (n, f_{22}) = \frac{1}{\sqrt{\varphi_x^2 + \varphi_y^2 + 1}} \cdot \varphi_{yy} \\
n &= \frac{1}{\sqrt{\varphi_x^2 + \varphi_y^2 + 1}} (-\varphi_x, -\varphi_y, 1)
\end{aligned}$$

$$h_{11} = h_{12} = h_{22} = 0 \Leftrightarrow \varphi_{xx} = \varphi_{xy} = \varphi_{yy} = 0$$

Planárním bodem na dané ploše je tedy bod, pro který platí $\varphi_{xx} = \varphi_{xy} = \varphi_{yy} = 0$.

Maple. Pomocí procedury `H` z předchozího příkladu spočítejme koeficienty druhé základní formy plochy pro plochu danou explicitně:

```
> surf := (u, v) -> [u, v, g(u, v)]:
> H(surf, u, v);
```

$$\left[\begin{array}{c} \frac{\partial^2}{\partial u^2} g(u, v) \\ \sqrt{1 + \left(\frac{\partial}{\partial u} g(u, v)\right)^2 + \left(\frac{\partial}{\partial v} g(u, v)\right)^2}, \\ \frac{\partial^2}{\partial u \partial v} g(u, v) \\ \sqrt{1 + \left(\frac{\partial}{\partial u} g(u, v)\right)^2 + \left(\frac{\partial}{\partial v} g(u, v)\right)^2}, \\ \frac{\partial^2}{\partial v^2} g(u, v) \\ \sqrt{1 + \left(\frac{\partial}{\partial u} g(u, v)\right)^2 + \left(\frac{\partial}{\partial v} g(u, v)\right)^2} \end{array} \right]$$

Z výsledku vidíme, že na explicitně zadané ploše planární body existují pouze v případě, že všechny druhé parciální derivace jsou nulové.

10.3 Příklad.

Nalezněte sférické body na ploše $z = x^2 + y^2$.

Řešení.

Ve sférickém bodě je druhá základní forma plochy nenulovým konstantním násobkem první základní formy plochy. Vypočítejme nyní tyto kvadratické formy pro zadanou plochu, jejíž parametrické vyjádření má tvar¹²

$$f(u, v) = (u, v, u^2 + v^2)$$

$$\begin{aligned} f_1 &= (1, 0, 2u) & f_1 \times f_2 &= (-2u, -2v, 1) \\ f_2 &= (0, 1, 2v) & \|f_1 \times f_2\| &= \sqrt{4u^2 + 4v^2 + 1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} g_{11} &= 1 + 4u^2 & f_{11} &= (0, 0, 2) & h_{11} &= \frac{2}{\sqrt{4u^2 + 4v^2 + 1}} \\ g_{12} &= 4uv & f_{12} &= (0, 0, 0) & h_{12} &= 0 \\ g_{22} &= 1 + 4v^2 & f_{22} &= (0, 0, 2) & h_{22} &= \frac{2}{\sqrt{4u^2 + 4v^2 + 1}} \\ n &= \frac{(-2u, -2v, 1)}{\sqrt{4u^2 + 4v^2 + 1}} \end{aligned}$$

Ve sférickém bodě musí platit $c \cdot g_{12} = c \cdot 4uv = h_{12} = 0$, kde $c \neq 0$. Proto

$$(23) \quad u = 0 \quad \vee \quad v = 0$$

A protože musí také platit $c \cdot g_{11} = h_{11}$ a $c \cdot g_{22} = h_{22}$, můžeme psát

$$\begin{aligned} \frac{h_{11}}{h_{22}} &= \frac{g_{11}}{g_{22}} \\ 1 &= \frac{1 + 4u^2}{1 + 4v^2} \\ u^2 &= v^2 \\ u &= \pm v \end{aligned}$$

Vzhledem k (23) je jediným sférickým bodem na ploše bod $(0, 0)$.

Maple. Při hledání sférických bodů využijeme toho, že kolinearita první a druhé základní formy plochy je ekvivalentní podmínce

$$(g_{11}, g_{12}, g_{22}) \times (h_{11}, h_{12}, h_{22}) = \vec{0}.$$

Koeficienty základních forem plochy vypočítáme pomocí dříve uvedené procedury \mathfrak{G} (str. 193) a procedury \mathfrak{H} (str. 204):

¹²Stejně jako v příkladech 10.1 a 10.2 by stačilo uvažovat normálový vektor libovolné velikosti.

```

> surf:=(u,v)->[u,v,u^2+v^2]:
> c:=crossprod(G(surf,u,v),H(surf,u,v)):
> solve({c[1]=0,c[2]=0,c[3]=0},{u,v}):

```

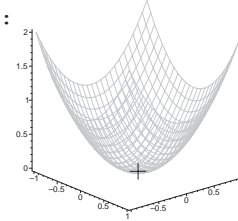
$$\{u = 0, v = 0\}, \{u = 0, v = 0\}$$

Plochou je rotační paraboloid:

```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> SURF:=plot3d(surf(u,v),u=-1..1,v=-1..1,
               color=grey,style=wireframe):
> UMBILIC_POINT:=pointplot3d(surf(0,0),
                              symbol=cross,symbolsize=50,
                              color=red,thickness=3):
> display(SURF,UMBILIC_POINT,axes=frame):

```



10.4 Příklad.

Nalezněte asymptotické křivky helikoidu $f(u, v) = (v \cos u, v \sin u, au)$.

Řešení.

$$f_1 = (-v \sin u, v \cos u, a) \quad f_1 \times f_2 = (-a \sin u, a \cos u, -v)$$

$$f_2 = (\cos u, \sin u, 0) \quad \|f_1 \times f_2\| = \sqrt{a^2 + v^2}$$

$$f_{11} = (-v \cos u, -v \sin u, 0) \quad h_{11} = (n, f_{11}) = 0$$

$$f_{12} = (-\sin u, \cos u, 0) \quad h_{12} = (n, f_{12}) = \frac{a}{\sqrt{a^2 + v^2}}$$

$$f_{22} = (0, 0, 0) \quad h_{22} = (n, f_{22}) = 0$$

$$n = \frac{1}{\sqrt{a^2 + v^2}} (-a \sin u, a \cos u, -v)$$

Pro body asymptotické křivky platí

$$\Phi_2(u, v) = 2 \frac{a}{\sqrt{a^2 + v^2}} dudv = 0 \quad \Leftrightarrow \quad dudv = 0$$

$$du = 0 \vee dv = 0$$

$$u = c_1 \quad v = c_2$$

Asymptotické křivky odpovídají parametrickým křivkám plochy $u = c_1$ (přímka) a $v = c_2$ (šroubovice).

Maple. Nalezení diferenciálních rovnic asymptotických křivek budeme realizovat dvěma procedurami. V případě procedury `asymptotic_eq1(surf, u, v)` bude hledanou funkcí první parametr plochy (tj. druhý vstupní parametr procedury) a

v případě procedury `asymptotic_eq2(surf,u,v)` bude hledanou funkcí druhý parametr plochy (tj. třetí vstupní parametr procedury). Koeficienty druhé základní formy plochy budeme nahrazovat novými koeficienty označenými jako a_{11} , a_{12} a a_{22} . Jejich výpočet nebude zatížen hledáním jednotkového vektoru normály, bude stačit pouhý směr (tj. $f_1 \times f_2$).

```
> restart:with(linalg):
> asymptotic_eq1:=proc(surf,u,v)
  local f1,f2,f11,f12,f22,a11,a12,a22,sol;
  f1:=(u,v)->subs(uu=u,diff(surf(uu,v),uu));
  f2:=(u,v)->subs(vv=v,diff(surf(u,vv),vv));
  f11:=(u,v)->subs(uu=u,diff(f1(uu,v),uu));
  f12:=(u,v)->subs(vv=v,diff(f1(u,vv),vv));
  f22:=(u,v)->subs(vv=v,diff(f2(u,vv),vv));
  a11:=simplify(det([f11(u,v),f1(u,v),f2(u,v)]));
  a12:=simplify(det([f12(u,v),f1(u,v),f2(u,v)]));
  a22:=simplify(det([f22(u,v),f1(u,v),f2(u,v)]));
  sol:=[solve(a11*x^2+2*a12*x+a22=0,x)];
  if nops(sol)=2 then
    diff(u(v),v)=subs(u=u(v),simplify(sol[1])),
    diff(u(v),v)=subs(u=u(v),simplify(sol[2]))
  elif nops(sol)=1 then
    diff(u(v),v)=subs(u=u(v),sol[1])
  fi:
end:
```

V proceduře byla užitá konstrukce `if-then-elif-fi`, která rozlišuje počet řešení kvadratické rovnice

$$a_{11} \left(\frac{du}{dv} \right)^2 + 2a_{12} \frac{du}{dv} + a_{22} = 0$$

hledající asymptotické směry. Pro dvě řešení dostáváme dvě diferenciální rovnice, pro jedno řešení jedinou diferenciální rovnici. Výstup procedury je uveden v takovém tvaru, že jej lze rovnou použít pro příkaz `dsolve` řešící diferenciální rovnice (neznámou je funkce $u(v)$). Pro případ, že je nutné, příp. i výhodnější hledat vyjádření asymptotické křivky jakožto $v(u)$, budeme používat analogickou proceduru:

```
> asymptotic_eq2:=proc(surf,u,v)
  local f1,f2,f11,f12,f22,a11,a12,a22,sol;
  f1:=(u,v)->subs(uu=u,diff(surf(uu,v),uu));
  f2:=(u,v)->subs(vv=v,diff(surf(u,vv),vv));
  f11:=(u,v)->subs(uu=u,diff(f1(uu,v),uu));
  f12:=(u,v)->subs(vv=v,diff(f1(u,vv),vv));
  f22:=(u,v)->subs(vv=v,diff(f2(u,vv),vv));
  a11:=simplify(det([f11(u,v),f1(u,v),f2(u,v)]));
  a12:=simplify(det([f12(u,v),f1(u,v),f2(u,v)]));
  a22:=simplify(det([f22(u,v),f1(u,v),f2(u,v)]));
```

```

sol:=[solve(a22*x^2+2*a12*x+a11=0,x)];
if nops(sol)=2 then
    diff(v(u),u)=subs(v=v(u),simplify(sol[1])),
    diff(v(u),u)=subs(v=v(u),simplify(sol[2]))
elif nops(sol)=1 then
    diff(v(u),u)=subs(v=v(u),sol[1])
fi:
end:

```

Uvažujme helikoid a hledejme jeho asymptotické křivky:

```

> helicoid:=(u,v)->[v*cos(u),v*sin(u),a*u]:
> a1:=asymptotic_eq1(helicoid,u,v):

```

$$a1 := \frac{d}{dv}u(v) = 0$$

```

> a2:=asymptotic_eq2(helicoid,u,v):

```

$$a2 := \frac{d}{du}v(u) = 0$$

Tyto jednoduché rovnice nám okamžitě dávají výsledek, jedná se o parametrické křivky (obr. na straně 179). V Maplu se dá výpočet realizovat procedurou `dsolve`:

```

> dsolve(a1);dsolve(a2);

```

$$u(v) = _C1$$

$$v(u) = _C1$$

10.5 Příklad.

Nalezněte asymptotické křivky katenoidu (viz příklad 8.6).

Řešení.

$$f(u, v) = \left(a \cosh \frac{u}{a} \cos v, a \cosh \frac{u}{a} \sin v, u \right)$$

$$f_1 = \left(\sinh \frac{u}{a} \cos v, \sinh \frac{u}{a} \sin v, 1 \right), f_2 = \left(-a \cosh \frac{u}{a} \sin v, a \cosh \frac{u}{a} \cos v, 0 \right)$$

$$\begin{aligned}
f_1 \times f_2 &= \left(-a \cosh \frac{u}{a} \cos v, -a \cosh \frac{u}{a} \sin v, a \cosh \frac{u}{a} \sinh \frac{u}{a} \right) = \\
&= a \cosh \frac{u}{a} \left(-\cos v, -\sin v, \sinh \frac{u}{a} \right) \\
\|f_1 \times f_2\| &= \sqrt{a^2 \cosh^2 \frac{u}{a} \left(\cos^2 v + \sin^2 v + \sinh^2 \frac{u}{a} \right)} = \\
&= \sqrt{a^2 \cosh^2 \frac{u}{a} \left(1 + \sinh^2 \frac{u}{a} \right)} = \sqrt{a^2 \cosh^2 \frac{u}{a} \cosh^2 \frac{u}{a}} = \\
&= a \cosh^2 \frac{u}{a} \\
n &= k(u) \left(-\cos v, -\sin v, \sinh \frac{u}{a} \right), \text{ kde } k(u) = \frac{1}{\cosh \frac{u}{a}}
\end{aligned}$$

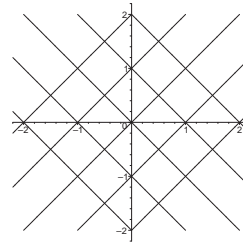
$$\begin{aligned}
f_{11} &= \frac{1}{a} \left(\cosh \frac{u}{a} \cos v, \cosh \frac{u}{a} \sin v, 0 \right) & h_{11} &= \frac{1}{a} k(u) \left(-\cosh \frac{u}{a} \right) = \frac{-1}{a} \\
f_{12} &= \left(-\sinh \frac{u}{a} \sin v, \sinh \frac{u}{a} \cos v, 0 \right) & h_{12} &= k(u) \cdot 0 = 0 \\
f_{22} &= -a \left(\cosh \frac{u}{a} \cos v, \cosh \frac{u}{a} \sin v, 0 \right) & h_{22} &= -a k(u) \left(-\cosh \frac{u}{a} \right) = a
\end{aligned}$$

Pro body asymptotické křivky platí

$$\begin{aligned}
\Phi_2(u, v) &= -\frac{1}{a}(du)^2 + a(dv)^2 = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \left(\frac{dv}{du} \right)^2 = \frac{1}{a^2} \\
& \qquad \qquad \qquad \frac{dv}{du} = \pm \frac{1}{a}
\end{aligned}$$

a) $\frac{dv}{du} = \frac{1}{a} \Rightarrow v = \frac{1}{a} \cdot u + c_1$ (přímka),

b) $\frac{dv}{du} = -\frac{1}{a} \Rightarrow v = -\frac{1}{a} \cdot u + c_2$ (přímka).



Asympt. křivky pro $a = 1$.

Maple. Použijeme procedury z předchozího příkladu:

```

> catenoid:=(u,v)->[a*cosh(u/a)*cos(v),a*cosh(u/a)*sin(v),u]:
> al:=asymptotic_eq1(catenoid,u,v);

```

$$a1 := \frac{d}{dv}u(v) = -a, \frac{d}{dv}u(v) = a$$

```
> a2:=asymptotic_eq2(catenoid,u,v);
```

$$a2 := \frac{d}{du}v(u) = -\frac{1}{a}, \frac{d}{du}v(u) = \frac{1}{a}$$

Asymptotické křivky lze snadno ze získaných rovnic vyjádřit, stejně tak i v Maplu např. ze soustavy a2:

```
> dsolve(a2[1]);dsolve(a2[2]);
```

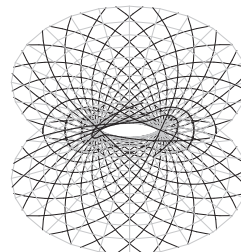
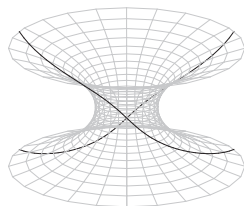
$$v(u) = -\frac{u}{a} + _C1$$

$$v(u) = \frac{u}{a} + _C1$$

Na množině parametrů se tedy jedná o přímky. Asymptotické křivky na katenoidu vykreslíme:

```
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> a:=1:
> CATENOID:=plot3d(catenoid(u,v),u=-2..2,v=0..2*Pi,
                    style=wireframe,color=grey):
> ASYMP1:=spacecurve(catenoid(u,-1/a*u),u=-2..2,thickness=3,
                     color=blue):
> ASYMP2:=spacecurve(catenoid(u,1/a*u),u=-2..2,thickness=3,
                     color=blue):
> display(CATENOID,ASYMP1,ASYMP2);

> for i from 0 to 20 do
    ASYMP_CURVE1[i]:=spacecurve(catenoid(u,1/a*u+2*Pi*i/20),
                                u=-2..2,color=red);
    ASYMP_CURVE2[i]:=spacecurve(catenoid(u,-1/a*u+2*Pi*i/20),
                                u=-2..2,color=red);
end:
> ASYMP_CURVES1:=seq(ASYMP_CURVE1[i],i=0..20):
> ASYMP_CURVES2:=seq(ASYMP_CURVE2[i],i=0..20):
> display(CATENOID,ASYMP_CURVES1,ASYMP_CURVES2);
```



10.6 Příklad.

Nalezněte asymptotické křivky pseudosféry (viz příklad 8).

Řešení.

$$f(u, v) = \left(a \sin u \cos v, a \sin u \sin v, a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right] \right),$$

$$u \in \left(0, \frac{\pi}{2} \right) \cup \left(\frac{\pi}{2}, \pi \right)$$

$$\begin{aligned} f_1 &= \left(a \cos u \cos v, a \cos u \sin v, a \cdot \left(\frac{1}{\operatorname{tg} \frac{u}{2}} \cdot \frac{1}{\cos^2 \frac{u}{2}} \cdot \frac{1}{2} - \sin u \right) \right) = \\ &= \left(a \cos u \cos v, a \cos u \sin v, \frac{a}{\sin u} - a \sin u \right) = \\ &= \left(a \cos u \cos v, a \cos u \sin v, \frac{a \cos^2 u}{\sin u} \right) \\ f_2 &= (-a \sin u \sin v, a \sin u \cos v, 0) \end{aligned}$$

Pro výpočet asymptotických křivek není orientace normály podstatná, proto můžeme absolutní hodnotu ve výrazu $|\cos u|$ vynechat:

$$\begin{aligned} f_1 \times f_2 &= (-a^2 \cos^2 u \cos v, -a^2 \cos^2 u \sin v, a^2 \sin u \cos u) \\ \|f_1 \times f_2\| &= a^2 \sqrt{\cos^4 u + \sin^2 u \cos^2 u} = a^2 |\cos u| \\ n &= (-\cos u \cos v, -\cos u \sin v, \sin u) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f_{11} &= \left(-a \sin u \cos v, -a \sin u \sin v, \frac{-2a \cos u \sin^2 u - a \cos^3 u}{\sin^2 u} \right) = \\ &= \left(-a \sin u \cos v, -a \sin u \sin v, -a \left(2 \cos u + \frac{\cos^3 u}{\sin^2 u} \right) \right) \\ f_{12} &= (-a \cos u \sin v, a \cos u \cos v, 0) \\ f_{22} &= (-a \sin u \cos v, -a \sin u \sin v, 0) \end{aligned}$$

Koeficienty druhé základní formy plochy:

$$\begin{aligned} h_{11} &= a \sin u \cos u \cos^2 v + a \sin u \cos u \sin^2 v - 2a \sin u \cos u - a \frac{\cos^3 u}{\sin u} = \\ &= -a \sin u \cos u - a \frac{\cos^3 u}{\sin u} = -a \cos u \frac{\sin^2 u + \cos^2 u}{\sin u} = -a \frac{\cos u}{\sin u} \end{aligned}$$

$$h_{12} = a \cos^2 u \cos v \sin v - a \cos^2 u \cos v \sin v + 0 = 0$$

$$h_{22} = a \sin u \cos u \cos^2 v + a \sin u \cos u \sin^2 v + 0 = a \sin u \cos u$$

Pro body asymptotické křivky platí

$$\begin{aligned} \Phi_2(u, v) = \frac{-a \cos u}{\sin u} (du)^2 + a \sin u \cos u (dv)^2 = 0 &\Leftrightarrow \left(\frac{dv}{du}\right)^2 = \frac{1}{\sin^2 u} \\ &dv = \pm \frac{du}{\sin u} \end{aligned}$$

Asymptotické křivky jsou tedy dány rovnicemi¹³

$$v = \ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + c_1, \quad v = -\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + c_2.$$

Maple. Diferenciální rovnice určující asymptotické křivky získáme pomocí procedur z příkladu 10.4. Před výpočtem uvedeme definiční obor pro parametr u pomocí příkazu `assume`. Stejně označování takto "omezené" proměnné zajistíme pomocí příkazu `interface(showassumed=0)`:

```
> interface(showassumed=0):assume(u>0,u<Pi):
> pseudosphere:=(u,v)->
  [a*sin(u)*cos(v),a*sin(u)*sin(v),a*(log(tan(u/2))+cos(u))]:
> a1:=asymptotic_eq1(pseudosphere,u,v);
```

$$a1 := \frac{d}{dv} u(v) = -\sin(u(v)), \frac{d}{dv} u(v) = \sin(u(v))$$

```
> a2:=asymptotic_eq2(pseudosphere,u,v);
```

$$a2 := \frac{d}{du} v(u) = -\frac{1}{\sin(u)}, \frac{d}{du} v(u) = \frac{1}{\sin(u)}$$

Pro hledání explicitního vyjádření bude lepší řešit rovnice `a2`:

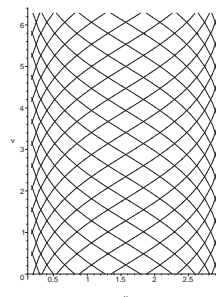
```
> simplify(dsolve(a2[1]));simplify(dsolve(a2[2]));
```

¹³Uvedený tvar rovnic získáme použitím vzorce $\operatorname{tg} \alpha = \sqrt{\frac{1 - \cos 2\alpha}{1 + \cos 2\alpha}}$.

$$(24) \quad \begin{aligned} v(u) &= -\ln(1 - \cos(u)) + \ln(\sin(u)) + _C1 \\ v(u) &= \ln(1 - \cos(u)) - \ln(\sin(u)) + _C1 \end{aligned}$$

Podívejme se, jak vypadají tyto asymptotické křivky na množině parametrů. Uvedený tvar rovnic získáme z (24) použitím vzorce $\operatorname{tg} \frac{\alpha}{2} = \frac{1 - \cos \alpha}{\sin \alpha}$:

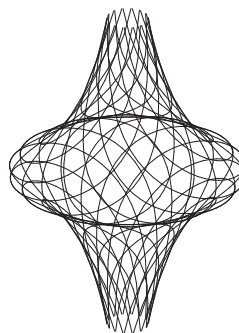
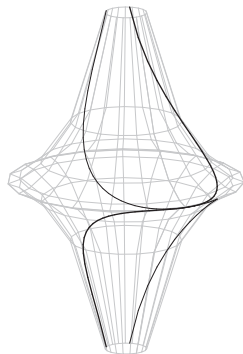
```
> with(plots):setoptions(scaling=constrained):
> contourplot({v+log(tan(u/2)),v-log(tan(u/2))},
              u=Pi/18..17*Pi/18,v=0..2*Pi,contours=20);
```



Asymptotické křivky na pseudosféře v jednom bodě a celá soustava asymptotických křivek:

```
> setoptions3d(scaling=constrained):
> a:=1:
> PSEUDOSPHERE:=plot3d(pseudosphere(u,v),u=Pi/18..17*Pi/18,
                       v=0..2*Pi,style=wireframe,color=grey):
> ASYMP1:=spacecurve(pseudosphere(u,log(tan(u/2))),
                     u=Pi/18..17*Pi/18,thickness=3,color=blue):
> ASYMP2:=spacecurve(pseudosphere(u,-log(tan(u/2))),
                     u=Pi/18..17*Pi/18,thickness=3,color=red):
> display(PSEUDOSPHERE,ASYMP1,ASYMP2);

> for i from 0 to 14 do
  ASYMPOTIC_CURVE1[i]:=spacecurve(pseudosphere(
    u,log(tan(u/2))+Pi*i/7),u=Pi/18..17*Pi/18,color=blue):
  ASYMPOTIC_CURVE2[i]:=spacecurve(pseudosphere(
    u,-log(tan(u/2))+Pi*i/7),u=Pi/18..17*Pi/18,color=red):
end:
> ASYMP_CURVES1:=seq(ASYMPOTIC_CURVE1[i],i=0..14):
> ASYMP_CURVES2:=seq(ASYMPOTIC_CURVE2[i],i=0..14):
> display(ASYMP_CURVES1,ASYMP_CURVES2);
```



10.7 Příklad.

Určete eliptické, hyperbolické a parabolické body na rotační ploše, která vznikne rotací explicitně dané funkce $z = g(x)$, $x > 0$ kolem osy z .

Řešení.

Parametrické vyjádření křivky: $x = u, z = g(u)$

Rotační plocha:

$$f(u, v) = (u \cos v, u \sin v, g(u))$$

$$\begin{aligned} f_1 &= (\cos v, \sin v, g'(u)) & f_1 \times f_2 &= (-ug'(u) \cos v, -ug'(u) \sin v, u) \\ f_2 &= (-u \sin v, u \cos v, 0) & \|f_1 \times f_2\| &= u\sqrt{g'^2(u) + 1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f_{11} &= (0, 0, g''(u)) & h_{11} &= \frac{g''(u)}{\sqrt{g'^2(u) + 1}} \\ f_{12} &= (-\sin v, \cos v, 0) & h_{12} &= 0 \\ f_{22} &= (-u \cos v, -u \sin v, 0) & h_{22} &= \frac{ug'(u)}{\sqrt{g'^2(u) + 1}} \\ n &= \frac{1}{\sqrt{g'^2(u) + 1}} (-g'(u) \cos v, -g'(u) \sin v, 1) \end{aligned}$$

Klasifikaci bodů na ploše provedeme pomocí determinantu

$$h = \begin{vmatrix} h_{11} & h_{12} \\ h_{12} & h_{22} \end{vmatrix} = h_{11}h_{22} - h_{12}^2 = \frac{ug'(u)g''(u)}{g'^2(u) + 1}$$

eliptické body ($h > 0$): $g'(u)g''(u) > 0$

a) $g'(u) > 0, g''(u) > 0$ rostoucí, konvexní



b) $g'(u) < 0, g''(u) < 0$ klesající, konkávní



Křivka leží mezi tečnou a osou rotace.

hyperbolické body ($h < 0$): $g'(u)g''(u) < 0$

a) $g'(u) > 0, g''(u) < 0$ rostoucí, konkávní



b) $g'(u) < 0, g''(u) > 0$ klesající, konvexní



Tečna leží mezi křivkou a osou rotace.

parabolické body ($h = 0$): $g'(u)g''(u) = 0$

a) $g'(u) = 0$ tečna je kolmá na osu rotace



b) $g''(u) = 0$ např. inflexní body funkce $g(x)$



Je zřejmé, že se nemusí vždy jednat o inflexní body, pokud $g''(u) = 0$.

Maple. Uvažujme rotační plochu, která vznikne rotací explicitně dané křivky, a určíme koeficienty druhé základní formy plochy pomocí procedury `H` z příkladu 10.1. Hledejme výraz $h_{11}h_{22} - h_{12}^2$:

```
> surfrev:=(u,v)->[u*cos(v),u*sin(v),g(u)]:
> H(surfrev,u,v)[1]*H(surfrev,u,v)[3]- H(surfrev,u,v)[2]^2;
```

$$\frac{u \left(\frac{d^2}{du^2} g(u) \right) \left(\frac{d}{du} g(u) \right)}{\left(\frac{d}{du} g(u) \right)^2 + 1}$$

Protože uvažujeme $u > 0$, dostáváme stejný závěr jako v předchozím výpočtu, tj. klasifikace bodů na eliptické, hyperbolické a parabolické je dána znaménkem výrazu $g''(u)g'(u)$.

10.8 Příklad.

Ukažte, že všechny body plochy $x+y = z^3$ jsou parabolické. Určete asymptotické křivky na ploše.

Řešení.

Parametrické vyjádření plochy:

$$f(u, v) = (u^3 - v, v, u), f_1 = (3u^2, 0, 1), f_2 = (-1, 1, 0)$$

$$f_1 \times f_2 = (-1, -1, 3u^2), \quad \|f_1 \times f_2\| = \sqrt{2 + 9u^4}$$

$$n = \frac{1}{\sqrt{2 + 9u^4}}(-1, -1, 3u^2)$$

$$\begin{array}{ll}
f_{11} = (6u, 0, 0) & h_{11} = (n, f_{11}) = \frac{-6u}{\sqrt{2+9u^4}} \\
f_{12} = (0, 0, 0) & h_{12} = (n, f_{12}) = 0 \\
f_{22} = (0, 0, 0) & h_{22} = (n, f_{22}) = 0
\end{array}$$

Protože výraz $h_{11}h_{22} - h_{12}^2$ je pro každý bod na ploše nulový, všechny body na ploše jsou parabolické.¹⁴

$$\begin{aligned}
\Phi_2(u, v) &= \frac{-6u}{\sqrt{2+9u^4}}(du)^2 + 0\,dudv + 0(dv)^2 = 0 \\
& \qquad \qquad \qquad (du)^2 = 0 \\
& \qquad \qquad \qquad du = 0
\end{aligned}$$

Asymptotickými křivkami jsou parametrické křivky $u = c$, tedy přímky $x+y = c^3$ rovnoběžné s rovinou xy ($z = \text{konst.}$).

Maple. Při hledání parabolických bodů budeme postupovat podobně jako v předchozím příkladu pomocí koeficientů druhé základní formy plochy:

```

> surf:=(u,v)->[u^3-v,v,u]:
> H(surf,u,v)[1]*H(surf,u,v)[3]-H(surf,u,v)[2]^2;

```

0

$$h_{11}h_{22} - h_{12}^2 = 0 \Rightarrow \text{všechny body plochy jsou parabolické}$$

Hledejme asymptotické křivky s použitím procedury `asymptotic_eq1` z příkladu 10.4:

```

> a1:=asymptotic_eq1(surf,u,v);

```

$$a1 := \frac{d}{dv}u(v) = 0, \frac{d}{dv}u(v) = 0$$

Okamžitě vidíme, že se jedná o parametrické u -křivky:

```

> dsolve(a1[1]);

```

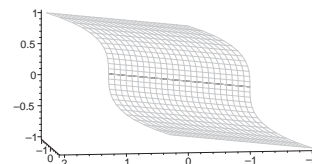
$$u(v) = -C1$$

Plocha společně s asymptotickou křivkou:

```

> with(plots):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> SURF:=plot3d(surf(u,v),u=-1..1,v=-1..1,
               style=wireframe,color=grey):
> ASYMP:=spacecurve(surf(0,v),v=-1..1,
                   thickness=3,color=blue):
> display(SURF,ASYMP,axes=frame);

```



¹⁴V každém bodě plochy je tedy právě jeden asymptotický směr.

11 Hlavní křivosti, Gaussova a střední křivost plochy

11.1 Příklad.

Nalezněte hlavní směry a hlavní křivosti helikoidu $f(u, v) = (v \cos u, v \sin u, au)$.

Řešení.

Podle příkladu 9.6 a příkladu 10.4 platí

$$\begin{aligned} g_{11} &= a^2 + v^2 & g_{12} &= 0 & g_{22} &= 1 \\ h_{11} &= 0 & h_{12} &= \frac{a}{\sqrt{a^2 + v^2}} & h_{22} &= 0 \end{aligned}$$

Diferenciální rovnice sítě hlavních křivek¹⁵:

$$\begin{aligned} & \begin{vmatrix} g_{11}du + g_{12}dv & g_{12}du + g_{22}dv \\ h_{11}du + h_{12}dv & h_{12}du + h_{22}dv \end{vmatrix} = 0 \\ & \left| \begin{array}{cc} (a^2 + v^2)du & dv \\ \frac{1}{\sqrt{a^2 + v^2}}dv & \frac{1}{\sqrt{a^2 + v^2}}du \end{array} \right| = \sqrt{a^2 + v^2}du^2 - \frac{1}{\sqrt{a^2 + v^2}}dv^2 = 0 \\ & du^2 = \frac{1}{a^2 + v^2}dv^2 \\ & u = \pm \ln \left| v + \sqrt{a^2 + v^2} \right| + c \end{aligned}$$

Pro hlavní křivosti $\varkappa_{1,2}$ plochy platí:

$$\begin{vmatrix} \varkappa g_{11} - h_{11} & \varkappa g_{12} - h_{12} \\ \varkappa g_{12} - h_{12} & \varkappa g_{22} - h_{22} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \varkappa(a^2 + v^2) & -\frac{a}{\sqrt{a^2 + v^2}} \\ -\frac{a}{\sqrt{a^2 + v^2}} & \varkappa \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{aligned} \varkappa^2(a^2 + v^2) - \frac{a^2}{a^2 + v^2} &= 0 \\ \varkappa_{1,2} &= \pm \frac{a}{a^2 + v^2} \end{aligned}$$

Střední křivost $H = \varkappa_1 + \varkappa_2 = 0$

Gaussova křivost $K = \varkappa_1 \varkappa_2 = \frac{-a}{a^2 + v^2} \cdot \frac{a}{a^2 + v^2} = -\frac{a^2}{(a^2 + v^2)^2}$

Maple. Pro výpočet hlavních křivosti potřebujeme řešit kvadratickou rovnici¹⁶ ur-

¹⁵Ekvivalentní způsob vyjádření hlavních směrů je pomocí rovnice $\begin{vmatrix} dv^2 & -dudv & du^2 \\ g_{11} & g_{12} & g_{22} \\ h_{11} & h_{12} & h_{22} \end{vmatrix} = 0$.

¹⁶viz důkaz věty 8.9 ze strany 58

čenu koeficienty první základní formy plochy G (viz příklad 9.1) a druhé základní formy plochy H (viz příklad 10.1):

```
> principal:=proc(surf,u,v)
  local g,h,gg,hh,eq;
  g:=G(surf,u,v):gg:=g[1]*g[3]-g[2]^2:
  h:=H(surf,u,v):hh:=h[1]*h[3]-h[2]^2:
  eq:=kappa^2-kappa*(g[1]*h[3]-2*g[2]*h[2]+g[3]*h[1])/gg+hh/gg;
  [solve(eq,kappa)]:
end:
```

Uvažujme helikoid a jeho hlavní křivosti:

```
> helicoid:=(u,v)->[v*cos(u),v*sin(u),a*u]:
> kappa:=principal(helicoid,u,v);
```

$$\kappa := \left[\frac{a}{a^2 + v^2}, -\frac{a}{a^2 + v^2} \right]$$

Gaussova křivost κ a střední křivost h helikoidu:

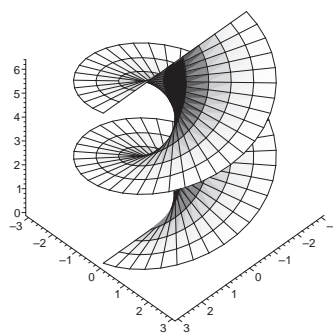
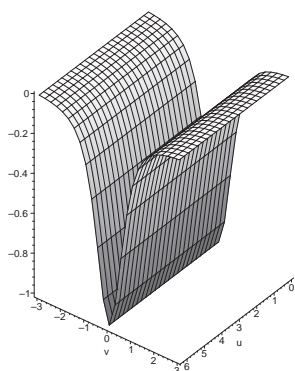
```
> k:=kappa[1]*kappa[2];h:=kappa[1]+kappa[2];
```

$$k := -\frac{a^2}{(a^2 + v^2)^2}$$

$$h := 0$$

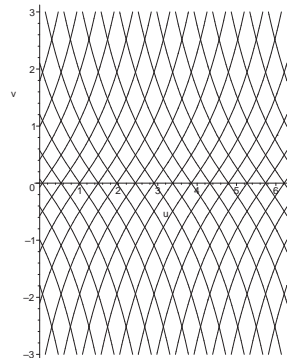
Znáznámíme si průběh funkce Gaussovy křivosti helikoidu a také barevným odstínem Gaussovu křivost odlišíme přímo na dané ploše. Gaussova křivost je všude záporná, ale čím více se hodnoty blíží k nule, tím více přechází barevný odstín od modré barvy k barvě červené¹⁷:

```
> with(plots):setoptions3d(axes=frame):
> a:=1:
> plot3d(k,u=0..2*Pi,v=-3..3);
> plot3d(helicoid(u,v),u=0..2*Pi,v=-3..3,grid=[40,10],
  color=COLOR(RGB,k,0,-k));
```



¹⁷Obrázek v černobílém provedení představuje přechod od černé k bílé barvě.

V našem příkladu se budeme soustředit rovnou na vykreslení hlavních křivek. Pro výpočet těchto křivek je možné sestavit vlastní procedury, stejně jako tomu bylo u asymptotických křivek (viz příklad 10.4).
Hlavní křivky na oblasti parametrů:

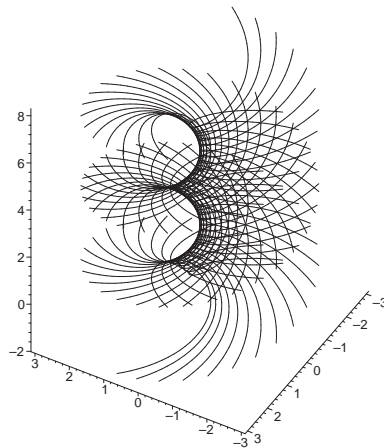
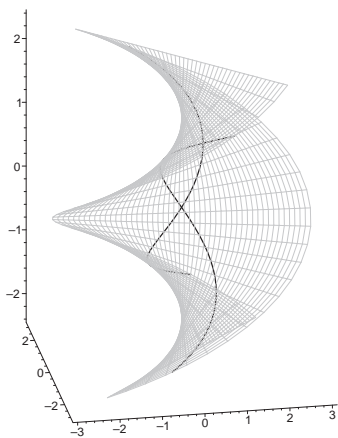


```
> contourplot({u+log(v+sqrt(a^2+v^2)),
              u-log(v+sqrt(a^2+v^2))},
              u=0..2*Pi,v=-3..3,
              contours=20);
```

Znázornění hlavních křivek na ploše:

```
> HELICOID:=plot3d(helicoid(u,v),u=-Pi..Pi,v=-3..3,
                  style=wireframe,color=grey):
> PRINCIPAL1:=spacecurve(helicoid(log(v+sqrt(a^2+v^2)),v),
                          v=-3..3,thickness=3,color=red):
> PRINCIPAL2:=spacecurve(helicoid(-log(v+sqrt(a^2+v^2)),v),
                          v=-3..3,thickness=3,color=blue):
> display(HELICOID,PRINCIPAL1,PRINCIPAL2);

> for i from 0 to 20 do
>   PRINCIPAL_CURVE1[i]:=spacecurve(
      helicoid(log(v+sqrt(a^2+v^2))+Pi*i/10,v),v=-3..3,color=red):
>   PRINCIPAL_CURVE2[i]:=spacecurve(
      helicoid(-log(v+sqrt(a^2+v^2))+Pi*i/10,v),v=-3..3,color=blue):
> end:
> display(seq(PRINCIPAL_CURVE1[i],i=0..20),
          seq(PRINCIPAL_CURVE2[i],i=0..20));
```



11.2 Příklad.

Nechť je dána první a druhá kvadratická forma plochy (g_{ij}) , (h_{ij}) . Dokažte, že parametrické křivky jsou hlavními křivkami, právě když platí $g_{12} = h_{12} = 0$.

Řešení.

Uvažujme parametrické křivky $u = c_1$ a $v = c_2$, které se dotýkají směrů $(0, dv)$ a $(du, 0)$.

” \implies ” Hlavní směry jsou kolmé, musí tedy platit

$$\begin{aligned}g_{11}a_1b_1 + g_{12}(a_2b_1 + a_1b_2) + g_{22}a_2b_2 &= 0 \\0 + g_{12}(dudv + 0) + 0 &= 0 \\g_{12} &= 0\end{aligned}$$

Hlavní směry jsou sdružené, musí tedy platit

$$\begin{aligned}h_{11}a_1b_1 + h_{12}(a_2b_1 + a_1b_2) + h_{22}a_2b_2 &= 0 \\0 + h_{12}(dudv + 0) + 0 &= 0 \\h_{12} &= 0\end{aligned}$$

” \impliedby ” Diferenciální rovnice sítě hlavních křivek:

$$\begin{vmatrix}g_{11}du + g_{12}dv & g_{12}du + g_{22}dv \\h_{11}du + h_{12}dv & h_{12}du + h_{22}dv\end{vmatrix} = g_{11}h_{22}dudv - g_{22}h_{11}dudv = 0$$
$$(g_{11}h_{22} - g_{22}h_{11})dudv = 0$$

$$\begin{aligned}du = 0 &\quad \vee \quad dv = 0 \\u = c_1 &\quad \quad v = c_2\end{aligned}$$

$$g_{11}h_{22} = g_{22}h_{11} \quad \Rightarrow \quad \frac{h_{22}}{g_{22}} = \frac{h_{11}}{g_{11}} = c \quad \text{jedná se o sférický bod}$$
$$h_{11} = h_{22} = 0 \quad \text{jedná se o planární bod}$$

11.3 Příklad.

Nalezněte hlavní křivosti anuloidu

$$f(u, v) = ((a + b \cos u) \cos v, (a + b \cos u) \sin v, b \sin u)$$

a pomocí Gaussovy křivosti určete eliptické, hyperbolické a parabolické body.

Řešení.

$$\begin{aligned}f_1 &= b(-\sin u \cos v, -\sin u \sin v, \cos u) \\f_2 &= (a + b \cos u)(-\sin v, \cos v, 0)\end{aligned}$$

Koeficienty první základní formy plochy:

$$\begin{aligned}g_{11} &= b^2(\sin^2 u \cos^2 v + \sin^2 u \sin^2 v + \cos^2 u) = b^2 \\g_{12} &= b(a + b \cos u)(\sin u \sin v \cos v - \sin u \sin v \cos v + 0) = 0 \\g_{22} &= (a + b \cos u)^2(\sin^2 v + \cos^2 v + 0) = (a + b \cos u)^2\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}f_1 \times f_2 &= b(a + b \cos u)(-\cos u \cos v, -\cos u \sin v, -\sin u) \\\|f_1 \times f_2\| &= b(a + b \cos u)\sqrt{\cos^2 u \cos^2 v + \cos^2 u \sin^2 v + \sin^2 u} = \\&= b(a + b \cos u) \\n &= (-\cos u \cos v, -\cos u \sin v, -\sin u)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}f_{11} &= b(-\cos u \cos v, -\cos u \sin v, -\sin u) \\f_{12} &= b(\sin u \sin v, -\sin u \cos v, 0) \\f_{22} &= (a + b \cos u)(-\cos v, -\sin v, 0)\end{aligned}$$

Koeficienty druhé základní formy plochy:

$$\begin{aligned}h_{11} &= b(\cos^2 u \cos^2 v + \cos^2 u \sin^2 v + \sin^2 u) = b \\h_{12} &= b(-\sin u \cos u \cos v \sin v + \sin u \cos u \cos v \sin v + 0) = 0 \\h_{22} &= (a + b \cos u)(\cos u \cos^2 v + \cos u \sin^2 v + 0) = (a + b \cos u) \cos u\end{aligned}$$

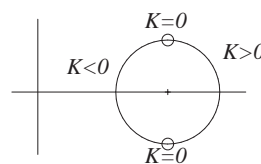
$$\begin{aligned}&\begin{vmatrix} \kappa g_{11} - h_{11} & \kappa g_{12} - h_{12} \\ \kappa g_{12} - h_{12} & \kappa g_{22} - h_{22} \end{vmatrix} = 0 \\&\begin{vmatrix} \kappa b^2 - b & 0 \\ 0 & \kappa(a + b \cos u)^2 - (a + b \cos u) \cos u \end{vmatrix} = 0 \\&\kappa^2 b(a + b \cos u) + \kappa(-a - 2b \cos u) + \cos u = 0 \\&\kappa_{1,2} = \frac{a + 2b \cos u \pm \sqrt{a^2}}{2b(a + b \cos u)} \Rightarrow \kappa_1 = \frac{1}{b}, \kappa_2 = \frac{\cos u}{a + b \cos u}\end{aligned}$$

Z Gaussovy křivosti $K = \kappa_1 \kappa_2 = \frac{\cos u}{b(a + b \cos u)}$ ($a > b \Rightarrow (a + b \cos u) > 0$) vidíme, že na anuloidu můžeme rozlišit všechny tři typy bodů (výsledek srovnajme s příkladem 10.7):

a) eliptické body ($K > 0$) pro $u \in \left(0, \frac{\pi}{2}\right) \cup \left(\frac{3\pi}{2}, 2\pi\right)$

b) hyperbolické body ($K < 0$) pro $u \in \left(\frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}\right)$

c) parabolické body ($K = 0$) pro $u \in \left\{\frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}\right\}$



Maple. Pro výpočet hlavních křivosti budeme potřebovat proceduru `principal` z příkladu 11.1 a kvůli zjednodušování výsledků potřebujeme explicitně sdělit, že pracujeme v reálných číslech:

```
> _EnvAllSolutions:=true;
> interface(showassumed=0):assume(a>b,b>0);
> torus:=(u,v)->[(a+b*cos(u))*cos(v),
                  (a+b*cos(u))*sin(v),b*sin(u)];
> kappa:=principal(torus,u,v);
```

$$\kappa := \left[\frac{1}{b}, \frac{\cos(u)}{a + b \cos(u)} \right]$$

Gaussova křivost anuloidu:

```
> k:=kappa[1]*kappa[2];
```

$$k := \frac{\cos(u)}{b(a + b \cos(u))}$$

Parabolické body:

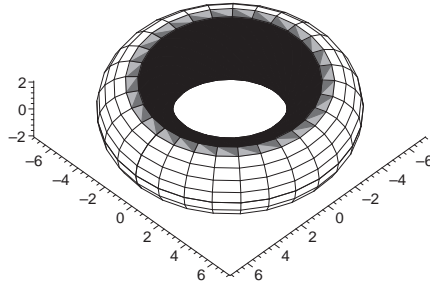
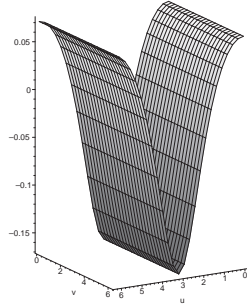
```
> solve(k, {u, v});
```

$$\left\{ v = v, u = \frac{1}{2}\pi + \pi _Z1 \right\}$$

Znázorněme si průběh funkce Gaussovy křivosti anuloidu a také barevným odstínem klasifikujeme eliptické (zelená barva) a hyperbolické (červená barva) body přímo na dané ploše:¹⁸

```
> with(plots):setoptions3d(axes=frame);
> plot3d(subs(a=5,b=2,k),u=0..2*Pi,v=0..2*Pi);
> plot3d(subs(a=5,b=2,torus(u,v)),u=0..2*Pi,v=0..2*Pi,
          color=COLOR(RGB,max(-signum(k),0),max(signum(k),0),0),
          grid=[20,30],scaling=constrained);
```

¹⁸Černobílý obrázek znázorňuje eliptické body v bílé barvě a hyperbolické body v černé barvě.



11.4 Příklad.

Určete Gaussovu křivost libovolné rotační plochy

$$f(u, v) = (g(u) \cos v, g(u) \sin v, h(u)), g(u) > 0.$$

Řešení.

V příkladu 9.1 jsme spočítali:

$$f_1 = (g'(u) \cos v, g'(u) \sin v, h'(u)), \quad f_2 = g(u) (-\sin v, \cos v, 0)$$

$$g_{11} = g'^2(u) + h'^2(u), \quad g_{12} = 0, \quad g_{22} = g^2(u)$$

$$f_1 \times f_2 = g(u) (-h'(u) \cos v, -h'(u) \sin v, g'(u))$$

$$\|f_1 \times f_2\| = g(u) \sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)}$$

$$n = \frac{1}{\sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)}} (-h'(u) \cos v, -h'(u) \sin v, g'(u))$$

$$f_{11} = (g''(u) \cos v, g''(u) \sin v, h''(u))$$

$$f_{12} = g'(u) (-\sin v, \cos v, 0)$$

$$f_{22} = g(u) (-\cos v, -\sin v, 0)$$

Koeficienty druhé základní formy plochy:¹⁹

$$h_{11} = \frac{1}{\sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)}} (g'(u)h''(u) - g''(u)h'(u))$$

$$h_{12} = \frac{1}{\sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)}} g'(u)(h'(u) \sin v \cos v - h'(u) \sin v \cos v + 0) = 0$$

$$h_{22} = \frac{1}{\sqrt{g'^2(u) + h'^2(u)}} g(u)h'(u)$$

¹⁹Protože $g_{12} = h_{12} = 0$, odpovídají hlavním křivkám parametrické křivky rotační plochy, tzv. rovnoběžky a poledníky (viz příklad 11.2).

Pro Gaussovu křivost platí:

$$K = \frac{h_{11}h_{22} - h_{12}^2}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} = \frac{1}{g'^2(u) + h'^2(u)} \frac{g(u)h'(u)(g'(u)h''(u) - g''(u)h'(u))}{g^2(u)(g'^2(u) + h'^2(u))}$$

$$(25) \quad K = \frac{h'(u)(g'(u)h''(u) - g''(u)h'(u))}{g(u)(g'^2(u) + h'^2(u))^2}$$

Maple. Nejdříve si sestavíme proceduru `gaussian` počítající Gaussovu křivost. Předpokládejme, že už máme nadefinované procedury `G` a `H` pro výpočet koeficientů první základní formy plochy (viz příklad 9.1) a druhé základní formy plochy (viz příklad 10.1). Potom výpočet Gaussovy křivosti lze realizovat následovně:

```
> gaussian:=proc(surf,u,v)
  local g,h;
  g:=G(surf,u,v):h:=H(surf,u,v):
  (h[1]*h[3]-h[2]^2)/(g[1]*g[3]-g[2]^2);
  simplify(%);
end;
```

Výpočet křivosti už nebude složitý:

```
> surfrev:=(u,v)->[g(u)*cos(v),g(u)*sin(v),h(u)]:
> gaussian(surfrev,u,v);
```

$$\frac{\left(-\left(\frac{d}{du}h(u)\right)\left(\frac{d^2}{du^2}g(u)\right)+\left(\frac{d}{du}g(u)\right)\left(\frac{d^2}{du^2}h(u)\right)\right)\left(\frac{d}{du}h(u)\right)}{g(u)\left(\left(\frac{d}{du}g(u)\right)^2+\left(\frac{d}{du}h(u)\right)^2\right)^2}$$

11.5 Příklad.

Určete Gaussovu křivost pseudosféry (viz příklad 8).

Řešení.

Parametrické vyjádření pseudosféry:

$$f(u, v) = \left(a \sin u \cos v, a \sin u \sin v, a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right] \right),$$

$$u \in \left(0, \frac{\pi}{2} \right) \cup \left(\frac{\pi}{2}, \pi \right)$$

Gaussovu křivost budeme počítat podle vzorce (25) z přechozího příkladu, pro výpočet jednotlivých derivací můžeme použít mezivýsledky příkladu 10.6:

$$g(u) = a \sin u, g'(u) = a \cos u, g''(u) = -a \sin u$$

$$\begin{aligned}
h(u) &= a \left[\ln \left(\operatorname{tg} \frac{u}{2} \right) + \cos u \right] \\
h'(u) &= \frac{a \cos^2 u}{\sin u} \\
h''(u) &= -a \left(2 \cos u + \frac{\cos^3 u}{\sin^2 u} \right) = \frac{-2a \cos u \sin^2 u - a \cos^3 u}{\sin^2 u} = \\
&= \left(\frac{-a \cos u}{\sin^2 u} - a \cos u \right)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
K &= \frac{h'(u)(g'(u)h''(u) - g''(u)h'(u))}{g(u)(g'^2(u) + h'^2(u))^2} = \\
&= \frac{\frac{a \cos^2 u}{\sin u} \left(-\frac{a^2 \cos^2 u}{\sin^2 u} - a^2 \cos^2 u + a^2 \cos^2 u \right)}{a \sin u \left(a^2 \cos^2 u + a^2 \frac{\cos^4 u}{\sin^2 u} \right)^2} = \frac{a^3 \left(-\frac{\cos^4 u}{\sin^3 u} \right)}{a^5 \sin u \cdot \frac{\cos^4 u}{\sin^4 u}} = -\frac{1}{a^2}
\end{aligned}$$

Pseudosféra má tedy konstantní zápornou Gaussovu křivost.²⁰

Maple. Využijeme proceduru `gaussian` z předchozího příkladu:

```

> pseudosphere:=(u,v)->[a*sin(u)*cos(v),
    a*sin(u)*sin(v),a*(log(tan(u/2))+cos(u))];
> gaussian(pseudosphere,u,v);

```

$$-\frac{1}{a^2}$$

Konstantní zápornou Gaussovu křivost mají také dvě zajímavé plochy, Diniho plocha a Kuenova plocha:

```

> dini:=(u,v)->
    [a*sin(u)*cos(v),a*sin(u)*sin(v),a*(cos(u)+ln(tan(u/2)))+b*v]:
> kuen:=proc(u,v)
    [2*(cos(v)+v*sin(v))*sin(u)/(1+v^2*sin(u)^2),
    2*(sin(v)-v*cos(v))*sin(u)/(1+v^2*sin(u)^2),
    log(tan(u/2))+2*cos(u)/(1+v^2*sin(u)^2)]
end:
> gaussian(dini,u,v);

```

$$-\frac{1}{b^2 + a^2}$$

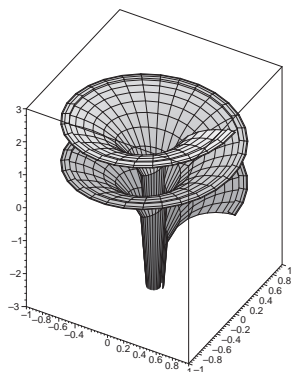
²⁰Svůj název dostala tato plocha právě proto, že sféra o poloměru r má konstantní kladnou křivost $\frac{1}{r^2}$.

```
> gaussian(kuen,u,v);
```

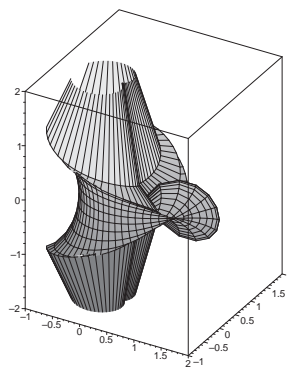
-1

Maple nám umožňuje jednoduše tyto plochy zobrazit:

```
> with(plots):setoptions3d(axes=boxed):
> plot3d(subs(a=1,b=0.2,dini(u,v)),u=0.001..2,v=0..4*Pi,
        grid=[15,60],view=[-1..1,-1..1,-3..3]);
> plot3d(kuen(u,v),u=0.01..Pi-0.01,v=-4..4,scaling=constrained,
        grid=[15,60],view=[-1..2,-1..2,-2..2]);
```



Diniho plocha



Kuenova plocha

11.6 Příklad.

Najděte střední a Gaussovu křivost rotační válcové plochy.

Řešení.

Parametrické vyjádření rotační válcové plochy s podstavou o poloměru r :

$$f(u, v) = (r \cos v, r \sin v, u)$$

Protože pro rotační plochy platí $g_{12} = h_{12} = 0$ a hlavními křivkami jsou parametrické křivky (viz příklad 11.4), jsou hlavní křivosti:

$$\kappa_1 = \frac{1}{r} \quad \text{pro hlavní křivku odpovídající kružnici (rovnoběžka)}$$

$$\kappa_2 = 0 \quad \text{pro hlavní křivku odpovídající přímce (poledník)}$$

$$H = \kappa_1 + \kappa_2 = \frac{1}{r}, \quad K = \kappa_1 \kappa_2 = 0$$

Naši úvahu rozšířme o výpočet pomocí vzorce

$$K = \frac{h_{11}h_{22} - h_{12}^2}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2}, \quad H = \frac{g_{11}h_{22} - 2g_{12}h_{12} + g_{22}h_{11}}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2},$$

přičemž změníme tradiční orientaci normály na směr $f_2 \times f_1$:

$$f_1 = (0, 0, 1), \quad f_2 = (-r \sin v, r \cos v, 0)$$

$$f_2 \times f_1 = (r \cos v, r \sin v, 0), \quad \|f_2 \times f_1\| = r, \quad n = (\cos v, \sin v, 0)$$

$$\begin{array}{lll} g_{11} = 1 & f_{11} = (0, 0, 0) & h_{11} = 0 \\ g_{12} = 0 & f_{12} = (0, 0, 0) & h_{12} = 0 \\ g_{22} = r^2 & f_{22} = (-r \cos v, -r \sin v, 0) & h_{22} = -r \end{array}$$

$$K = \frac{0}{r^2} = 0, \quad H = \frac{-r - 0 + 0}{r^2} = -\frac{1}{r}$$

Je třeba si uvědomit, že druhá základní forma plochy je závislá na orientaci plochy!

Maple. K procedurám pro výpočet hlavních křivostí (viz příklad 11.1) a Gaussovy křivosti (viz příklad 11.4) přidáme proceduru pro výpočet střední křivosti. Opět předpokládáme existenci procedur pro výpočet koeficientů první základní formy plochy (str. 193) a druhé základní formy plochy (str. 204).

```
> mean:=proc(surf,u,v)
  local g,h;
  g:=G(surf,u,v):h:=H(surf,u,v):
  (g[1]*h[3]-2*g[2]*h[2]+g[3]*h[1])/(g[1]*g[3]-g[2]^2);
  simplify(%);
end;
```

Křivosti rotační válcové plochy:

```
> interface(showassumed=0):assume(r>0):
> cylinder:=(u,v)->[r*cos(u),r*sin(u),v];
> principal(cylinder,u,v);
```

$$\left[0, -\frac{1}{r}\right]$$

```
> gaussian(cylinder,u,v);
```

$$0$$

```
> mean(cylinder,u,v);
```

$$-\frac{1}{r}$$

11.7 Příklad.

Vypočítejte první a druhou základní formu paraboloidu $\frac{x^2}{p} + \frac{y^2}{q} = 2z, p \neq 0, q \neq 0$. Určete jeho Gaussovu křivost. Dále určete hlavní směry a hlavní křivosti v bodě $(0, 0, 0)$.

Řešení.

Parametrické vyjádření paraboloidu a parciální derivace:

$$\begin{aligned}f(u, v) &= \left(u, v, \frac{u^2}{2p} + \frac{v^2}{2q}\right), & f_1 &= \left(1, 0, \frac{u}{p}\right), & f_2 &= \left(0, 1, \frac{v}{q}\right) \\f_{11} &= \left(0, 0, \frac{1}{p}\right), & f_{12} &= (0, 0, 0), & f_{22} &= \left(0, 0, \frac{1}{q}\right) \\f_1 \times f_2 &= \left(-\frac{u}{p}, -\frac{v}{q}, 1\right), & \|f_1 \times f_2\| &= \sqrt{\frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2} + 1} \\n &= \frac{1}{\sqrt{\frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2} + 1}} \left(-\frac{u}{p}, -\frac{v}{q}, 1\right)\end{aligned}$$

Koeficienty první základní formy plochy:

$$g_{11} = 1 + \frac{u^2}{p^2}, \quad g_{12} = \frac{uv}{pq}, \quad g_{22} = 1 + \frac{v^2}{q^2}$$

Koeficienty druhé základní formy plochy:

$$h_{11} = \frac{1}{p \cdot \sqrt{\frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2} + 1}}, \quad h_{12} = 0, \quad h_{22} = \frac{1}{q \cdot \sqrt{\frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2} + 1}}$$

Gaussova křivost:

$$K = \frac{h_{11}h_{22} - h_{12}^2}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} = \frac{\frac{1}{pq \left(\frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2} + 1\right)}}{\left(1 + \frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2} + \frac{u^2v^2}{p^2q^2}\right) - \frac{u^2v^2}{p^2q^2}} = \frac{1}{pq \left(1 + \frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2}\right)^2}$$

Parabolické body ($K = 0$) na dané ploše neexistují.

Pro $pq > 0$ se jedná o eliptický paraboloid (ve všech bodech platí $K > 0$).

Pro $pq < 0$ se jedná o hyperbolický paraboloid (ve všech bodech platí $K < 0$).

Hlavní křivosti v bodě $(u, v) = (0, 0)$:

$$g_{11}(0, 0) = 1, \quad g_{12}(0, 0) = 0, \quad g_{22}(0, 0) = 1$$

$$h_{11}(0, 0) = \frac{1}{p}, \quad h_{12}(0, 0) = 0, \quad h_{22}(0, 0) = \frac{1}{q}$$

$$\begin{vmatrix} \kappa g_{11} - h_{11} & \kappa g_{12} - h_{12} \\ \kappa g_{12} - h_{12} & \kappa g_{22} - h_{22} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \kappa - \frac{1}{p} & 0 \\ 0 & \kappa - \frac{1}{q} \end{vmatrix} = \kappa^2 - \left(\frac{1}{p} + \frac{1}{q}\right)\kappa + \frac{1}{p} \cdot \frac{1}{q} = 0$$

Hlavní křivosti v bodě $(0, 0)$ tedy jsou $\kappa_1 = \frac{1}{p}$ a $\kappa_2 = \frac{1}{q}$. V případě $p = q$ se jedná o sférický bod²¹.

Hledejme hlavní směry odpovídající křivostem κ_1, κ_2 . Platí:

$$(\kappa g_{11} - h_{11})du + (\kappa g_{12} - h_{12})dv = 0$$

$$(\kappa g_{12} - h_{12})du + (\kappa g_{22} - h_{22})dv = 0$$

Pro $\kappa_1 = \frac{1}{p}$ v bodě $(0, 0)$ platí

$$\left(\frac{1}{p} - \frac{1}{p}\right) du + 0 \cdot dv = 0$$

$$0 \cdot du + \left(\frac{1}{p} - \frac{1}{q}\right) dv = 0$$

Pro $\kappa_2 = \frac{1}{q}$ v bodě $(0, 0)$ platí

$$\left(\frac{1}{q} - \frac{1}{p}\right) du + 0 \cdot dv = 0$$

$$0 \cdot du + \left(\frac{1}{q} - \frac{1}{q}\right) dv = 0$$

Odpovídajícím směrem je směr

$$(du, 0) \sim (1, 0)$$

Odpovídajícím směrem je směr

$$(0, dv) \sim (0, 1)$$

Maple. S pomocí dříve vytvořených procedur pro výpočet koeficientů první základní formy plochy (str. 193), druhé základní formy plochy (str. 204), hlavních křivostí (str. 220) a Gaussovy křivosti (str. 226) dostáváme tyto výsledky:

²¹V takovém případě dostáváme rotační paraboloid.

```
> paraboloid:=(u,v)->[u,v,u^2/(2*p)+v^2/(2*q)]:
> G(paraboloid,u,v):expand(%);
```

$$\left[1 + \frac{u^2}{p^2}, \frac{uv}{pq}, 1 + \frac{v^2}{q^2} \right]$$

```
> H(paraboloid,u,v):expand(%);
```

$$\left[\frac{1}{\sqrt{1 + \frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2}} p}, 0, \frac{1}{\sqrt{1 + \frac{u^2}{p^2} + \frac{v^2}{q^2}} q} \right]$$

```
> gaussian(paraboloid,u,v);
```

$$\frac{p^3 q^3}{(p^2 q^2 + u^2 q^2 + v^2 p^2)^2}$$

```
> principal(paraboloid,0,0);
```

$$\left[\frac{1}{q}, \frac{1}{p} \right]$$

12 Obálka soustavy ploch

12.1 Příklad.

Určete obálku dvouparametrické soustavy sfér o konstantním poloměru r se středy v rovině $z = 0$.

Řešení.

Každý střed sféry dané soustavy má souřadnice $[u, v, 0]$, kde u, v jsou parametry soustavy. Tudíž můžeme psát rovnici soustavy :

$$F(x, y, z, u, v) = (x - u)^2 + (y - v)^2 + z^2 - r^2 = 0$$

Potom

$$\begin{array}{ll} \frac{\partial F}{\partial u} = -2(x - u) = 0 & \frac{\partial F}{\partial v} = -2(y - v) = 0 \\ x - u = 0 & y - v = 0 \end{array}$$

Po dosazení do rovnice soustavy F dostáváme:

$$\begin{array}{l} z^2 - r^2 = 0 \\ z = \pm r \end{array}$$

Obálkou dané soustavy sfér je dvojice rovnoběžných rovin, jejichž vzdálenost od roviny $z = 0$ je r .

Maple. V tomto jednoduchém příkladu na obálku soustavy ploch začněme postupně hledat charakteristickou množinu soustavy. K tomu budeme potřebovat parciální derivace podle parametrů soustavy:

```
> restart;
> env := (p, q) -> (x-p)^2 + (y-q)^2 + z^2 - r^2 = 0;
> d1 := diff(env(u, v), u); d2 := diff(env(u, v), v);
```

$$(26) \quad \begin{array}{l} d1 := -2x + 2u = 0 \\ d2 := -2y + 2v = 0 \end{array}$$

Vyřešíme soustavu zahrnující spolu s rovnicemi (26) ještě rovnici $\text{env}(u, v)$:

```
> solve({env(u, v), d1, d2}, {x, y, z});
```

$$\{x = u, y = v, z = -r\}, \{z = r, x = u, y = v\}$$

Získali jsme dvě parametrické rovnice rovin. Pro jejich implicitní rovnice vyjádříme ze soustavy (26) neznámé u a v a dosadíme do rovnice soustavy ploch:

```
> assign(solve({d1,d2},{u,v}));
> env(u,v);
```

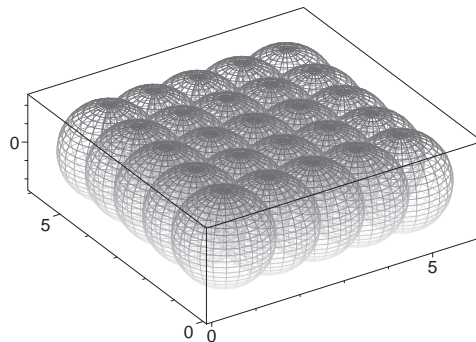
$$z^2 - r^2 = 0$$

Abychom i nadále mohli pracovat s proměnnými u a v , zrušíme jejich přiřazení k řešení soustavy rovnic:

```
u:= 'u' : v:= 'v' :
```

Následující příkazy nám umožní vykreslit několik sfér ze zadané soustavy:

```
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained,axes=boxed):
> for i from 1 to 5 do
  for j from 1 to 5 do
    SPHERE[i,j]:=
      plot3d([i+cos(u)*cos(v),j+cos(u)*sin(v),sin(u)],
             u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi)
  od:od:
> display(seq(seq(SPHERE[t,s],t=1..5),s=1..5),
          style=wireframe,shading=zhue);
```



12.2 Příklad.

Určete obálku dvouparametrické soustavy sfér

$$F(x, y, z, u, v) = (x - u)^2 + (y - v)^2 + z^2 - \frac{u^2 + v^2}{2} = 0.$$

Řešení.

$$\begin{aligned}\frac{\partial F}{\partial u} &= -2(x-u) - u = 0 & \frac{\partial F}{\partial v} &= -2(y-v) - v = 0 \\ u &= 2x & v &= 2y\end{aligned}$$

Po dosazení do rovnice soustavy F dostáváme:

$$\begin{aligned}x^2 + y^2 + z^2 - \frac{4x^2 + 4y^2}{2} &= -x^2 - y^2 + z^2 = 0 \\ x^2 + y^2 - z^2 &= 0\end{aligned}$$

Charakteristickou množinou je rotační kuželová plocha. V případě obálky soustavy vynecháme vrchol kuželové plochy, ve vrcholu se totiž nejedná o plochu.

Maple. Sestavíme si proceduru, která se bude pokoušet nalézt implicitní vyjádření charakteristické množiny zadané dvouparametrické soustavy ploch. Vstupním parametrem je soustava `eq`, která musí být vyjádřena jako funkce dvou proměnných (těmi jsou právě parametry soustavy ploch). Postup výpočtu odpovídá postupu v předchozím příkladu:

```
> restart;
> env_2par_implicit:=proc(eq)
  local u,v,diff_u,diff_v;
  diff_u:=diff(eq(u,v),u);
  diff_v:=diff(eq(u,v),v);
  solve({diff_u,diff_v},{u,v});
  assign(%);
  eq(u,v);
end;
```

Pro naši soustavu sfér platí:

```
> env:=(u,v)->(x-u)^2+(y-v)^2+z^2-(u^2+v^2)/2=0;
> env_2par_implicit(env);
```

$$-x^2 - y^2 + z^2 = 0$$

Nakresleme si několik sfér soustavy (sféry mají střed $[u, v, 0]$ a velikost poloměru $\sqrt{\frac{u^2 + v^2}{2}}$) společně s její charakteristickou množinou. Znázorníme si také několik řezů soustavy sfér pomocí příkazu `contourplot`.

Nejdříve určíme parametrizaci sfér v soustavě a také zavedeme proměnné `par_min` a `par_max` určující interval pro parametry u, v :

```

> sphere:=[i+sqrt((i^2+j^2)/2)*cos(u)*cos(v),
           j+sqrt((i^2+j^2)/2)*cos(u)*sin(v),
           sqrt((i^2+j^2)/2)*sin(u)],u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi:
> par_min:=-3:par_max:=3:

```

Nyní vytvoříme PLOT struktury CONE pro charakteristickou množinu (rotační kuželovou plochu), SPHERE pro jednotlivé sféry a CONTOUR_0, CONTOUR_1, CONTOUR_2 pro jednotlivé řezy:

```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> CONE:=plot3d([v*cos(u),v*sin(u),v],u=0..2*Pi,v=-4..4,color=grey,
               style=hidden):
> for i from par_min to par_max do
  for j from par_min to par_max do
    SPHERE[i,j]:=plot3d(sphere,
                       color=COLOR(RGB,(abs(i)+abs(j))/10,(abs(i)+abs(j))/10,1)):
    CONTOUR_0[i,j]:=contourplot(sphere,contours=[0],color=red):
    CONTOUR_1[i,j]:=contourplot(sphere,contours=[1],color=blue):
    CONTOUR_2[i,j]:=contourplot(sphere,contours=[2],color=green):
  od:
od:

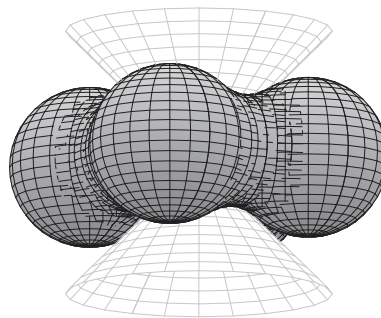
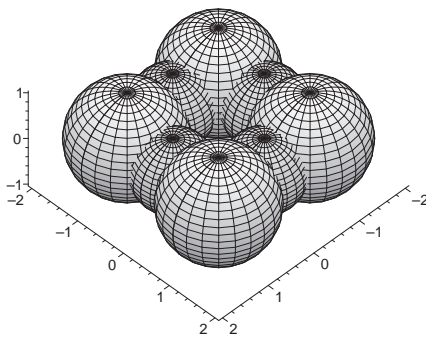
```

Volba `color=COLOR(RGB, ...)` nám vytvoří různě barevná provedení sfér vzhledem k parametrům soustavy (různé odstíny modré). Nyní uvedené plot struktury vykreslíme:

```

> display(seq(seq(SPHERE[t,s],t=-1..1),s=-1..1),axes=frame);
> display(CONE,seq(seq(SPHERE[t,s],t=par_min..par_max),
                  s=par_min..par_max));

```

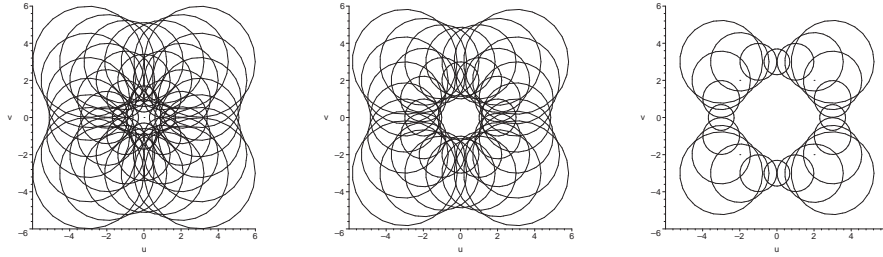


Řezy soustavou sfér:

```

> setoptions(scaling=constrained,axes=frame):
> display(seq(seq(CONTOUR_0[t,s],t=par_min..par_max),
             s=par_min..par_max),view=[-6..6,-6..6]);
> display(seq(seq(CONTOUR_1[t,s],t=par_min..par_max),
             s=par_min..par_max),view=[-6..6,-6..6]);
> display(seq(seq(CONTOUR_2[t,s],t=par_min..par_max),
             s=par_min..par_max),view=[-6..6,-6..6]);

```



12.3 Příklad.

Nalezněte obálku rovin v I. oktantu, které na souřadných osách vytínají čtyřstěn o konstantním objemu.

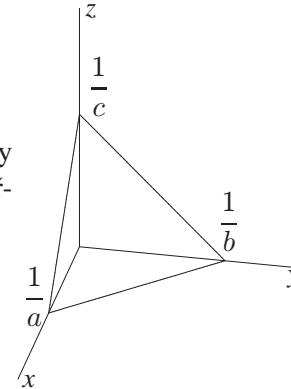
Řešení.

Obecnou rovnici roviny můžeme psát jako

$$ax + by + cz - 1 = 0.$$

Tato rovina pro $a, b, c \neq 0$ vytíná čtyřstěn s vrcholy $[0, 0, 0]$, $[\frac{1}{a}, 0, 0]$, $[0, \frac{1}{b}, 0]$ a $[0, 0, \frac{1}{c}]$. Pro objem čtyřstěnu platí

$$V = \left| \frac{1}{6} \begin{vmatrix} \frac{1}{a} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{b} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{c} \end{vmatrix} \right| = \frac{1}{6abc} = konst.$$



Pro $c = \frac{1}{6abV}$ dostáváme dvouparametrickou soustavu rovin

$$(27) \quad F(x, y, z, a, b) = ax + by + \frac{z}{6abV} - 1 = 0$$

Zderivujeme podle parametrů soustavy

$$\begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial a} = x - \frac{z}{6a^2bV} = 0 & \qquad \frac{\partial F}{\partial b} = y - \frac{z}{6ab^2V} = 0 \\ x = \frac{z}{6a^2bV} & \qquad y = \frac{z}{6ab^2V} \end{aligned}$$

a dosadíme do rovnice soustavy

$$\begin{aligned} a \frac{z}{6a^2bV} + b \frac{z}{6ab^2V} + \frac{z}{6abV} - 1 = 0 \\ \frac{z}{2abV} - 1 = 0. \end{aligned}$$

Dostáváme parametrické rovnice obálky

$$z = 2abV, y = \frac{z}{6ab^2V} = \frac{2abV}{6ab^2V} = \frac{1}{3b}, x = \frac{z}{6a^2bV} = \frac{2abV}{6a^2bV} = \frac{1}{3a}$$

a rovnici obálky

$$xyz = \frac{1}{3a} \frac{1}{3b} 2abV = \frac{2}{9}V.$$

Maple. Sestavíme si proceduru, která se bude pokoušet nalézt parametrické vyjádření charakteristické množiny (parametry charakteristické množiny budou pojmenovány u a v) dané dvouparametrické soustavy ploch. Vstupním parametrem je soustava `eq`, která musí být vyjádřena jako funkce dvou proměnných (těmi jsou právě parametry soustavy ploch).

```
> restart;
> env_2par_parametric:=proc(eq)
  local u,v,diff_u,diff_v;
  diff_u:=diff(eq(u,v),u);
  diff_v:=diff(eq(u,v),v);
  solve({eq(u,v),diff_u,diff_v},{x,y,z});
end;
```

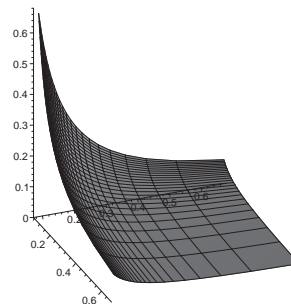
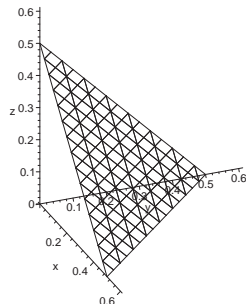
Uvažujme soustavu (27) a vypočítejme její charakteristickou množinu:

```
> env:=(a,b)->a*x+b*y+z/(a*b*6*V)-1=0;
> env_2par_parametric(env);
```

$$\left\{x = \frac{1}{3u}, y = \frac{1}{3v}, z = 2uvV\right\}$$

Znáznorníme si jednu rovinu dané soustavy a obálku daných rovin pro $v = \frac{1}{48}$:

```
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained);
> V:=1/48;
> implicitplot3d(env(2,2),x=0..0.6,y=0..0.6,z=0..0.6,axes=normal,
  style=wireframe);
> plot3d([1/(3*u),1/(3*v),2*u*v*V],u=0.5..4,v=0.5..4,axes=normal);
```



Zobrazení více rovin soustavy můžeme realizovat pomocí následujícího kódu:

```

> for i from 1 to 8 do
  for j from 1 to 8 do
    PLANE[i,j]:=plot3d([1/i-1/i*u-1/i*v,1/j*u,6*i*j*V*v],
                      u=0..1,v=0..1);
  od:
od:
> display(seq(seq(PLANE[a,b],a=1..8),b=1..8),axes=frame,
          view=[0..0.5,0..0.5,0..0.5]);

```

12.4 Příklad.

Určete obálku dvouparametrické soustavy elipsoidů $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$, $a, b, c > 0$ takových, že $a \cdot b \cdot c = konst.$

Řešení.

Protože $k = abc$ je konstantní, lze vyjádřit c pomocí parametrů a, b ($c = \frac{k}{ab}$) a dosadit vztah do rovnice elipsoidu. Tím získáme rovnici soustavy:

$$(28) \quad F(x, y, z, a, b) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{\frac{k^2}{a^2b^2}} - 1 = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{a^2b^2z^2}{k^2} - 1 = 0$$

Zderivujeme podle parametrů soustavy

$$\begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial a} = -\frac{2}{a^3}x^2 + \frac{2ab^2}{k^2}z^2 = 0 & & \frac{\partial F}{\partial b} = -\frac{2}{b^3}y^2 + \frac{2a^2b}{k^2}z^2 = 0 \\ x^2 = \frac{a^4b^2}{k^2}z^2 & & y^2 = \frac{a^2b^4}{k^2}z^2 \end{aligned}$$

a dosadíme do rovnice soustavy (28)

$$\begin{aligned} \frac{a^2b^2}{k^2}z^2 + \frac{a^2b^2}{k^2}z^2 + \frac{a^2b^2}{k^2}z^2 - 1 = 0 \\ 3\frac{a^2b^2}{k^2}z^2 = 1 \\ z^2 = \frac{k^2}{3a^2b^2} \end{aligned}$$

Potom můžeme psát

$$x^2 = \frac{a^4b^2}{k^2} \frac{k^2}{3a^2b^2} = \frac{1}{3}a^2 \quad y^2 = \frac{a^2b^4}{k^2} \frac{k^2}{3a^2b^2} = \frac{1}{3}b^2$$

Protože $k = abc$, pak

$$z^2 = \frac{a^2 b^2 c^2}{3a^2 b^2} = \frac{1}{3} c^2.$$

Rovnice obálky

$$x^2 \cdot y^2 \cdot z^2 = \frac{a^2 b^2 c^2}{27} = \frac{k^2}{27}$$

Maple. Uvažujme soustavu (28):

```
> restart:
> env:=(a,b)->x^2/a^2+y^2/b^2+z^2*a^2*b^2/k^2-1=0:
```

Pro hledání charakteristické množiny nedávají procedury `env_2par_implicit` (viz příklad 12.2) a `env_2par_parametric` (viz příklad 12.3) uspokojivé výsledky. Proto budeme postupovat po jednotlivých krocích stejně jako v příkladu 12.1:

```
> d1:=diff(env(a,b),a);d2:=diff(env(a,b),b);
```

$$d1 := -\frac{2x^2}{a^3} + \frac{2z^2 ab^2}{k^2} = 0$$

$$d2 := -\frac{2y^2}{b^3} + \frac{2z^2 a^2 b}{k^2} = 0$$

Vzhledem k tomu, jak vypadají parciální derivace soustavy, bude výhodné řešit příslušnou soustavu vzhledem k x^2, y^2, z^2 namísto vzhledem k x, y, z :

```
> solve({env(a,b),d1,d2},{x^2,y^2,z^2});
```

$$\left\{ x^2 = \frac{a^2}{3}, y^2 = \frac{b^2}{3}, z^2 = \frac{k^2}{3a^2 b^2} \right\}$$

Uvažujme $k = 6$ a vykresleme několik elipsoidů. Aby obrázky byly názorné, můžeme pomocí volby `view` znázornit řezy souřadnými rovinami, např. rovinou $z = 0$. Poté vykreslíme samotnou charakteristickou množinu:

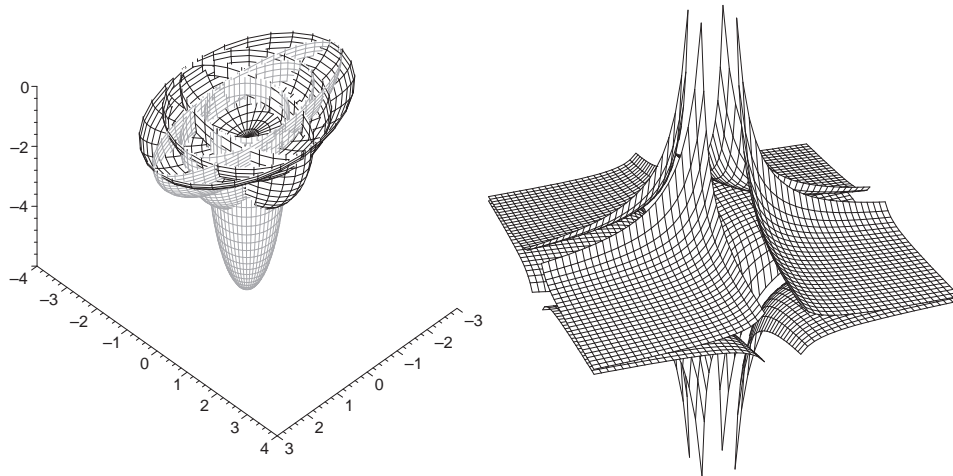
```
> with(plots):setoptions3d(axes=frame,style=hidden):
> k:=6:X:=[red,blue]:
> ENVELOPE:=plot3d([u/sqrt(3),v/sqrt(3),k/(u*v*sqrt(3))],
    [u/sqrt(3),v/sqrt(3),-k/(u*v*sqrt(3))],
    [u/sqrt(3),-v/sqrt(3),k/(u*v*sqrt(3))],
    [-u/sqrt(3),v/sqrt(3),k/(u*v*sqrt(3))],
    [u/sqrt(3),-v/sqrt(3),-k/(u*v*sqrt(3))],
    [-u/sqrt(3),v/sqrt(3),-k/(u*v*sqrt(3))],
    [-u/sqrt(3),-v/sqrt(3),k/(u*v*sqrt(3))],
    [-u/sqrt(3),-v/sqrt(3),-k/(u*v*sqrt(3))]),
    u=1..10,v=1..10):
```



```

> for i from 1 to 3 do
  for j from 1 to 2 do
    ELLIPSOID[i,j]:=plot3d([i*cos(u)*cos(v),j*cos(u)*sin(v),
      k/(i*j)*sin(u)],u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi,color=X[j]):
  od:
od:
> display(seq(seq(ELLIPSOID[a,b],a=1..3),b=1..2),
  view=[-3..3,-4..4,-6..0],scaling=constrained);
> display(ENVELOPE,shading=ZHUE,projection=0.8);

```



12.5 Příklad.

Nalezněte obálku sfér konstantního poloměru r , jejichž středy leží na dané ploše S .²²

Řešení.

Máme plochu S danou parametricky $f(u, v)$. Označme $w = (x, y, z)$. Rovnice soustavy sfér je určena skalárním součinem

$$F(x, y, z, u, v) = (w - f(u, v), w - f(u, v)) - r^2 = 0$$

Její parciální derivace podle parametrů soustavy (tj. parametrů plochy):

$$\frac{\partial F}{\partial u} = 2(w - f, -f'_u) = 0 \Rightarrow (w - f) \perp f'_u$$

$$\frac{\partial F}{\partial v} = 2(w - f, -f'_v) = 0 \Rightarrow (w - f) \perp f'_v$$

²²Tato obálka je označována jako tzv. ekvidistanční plocha.

Tedy $(w - f) \parallel n$,²³ tj. obálka je dána rovnicí $w = f + t \cdot n$. Dosazením do rovnice soustavy dostáváme rovnici obálky $(tn, tn) = r^2$, neboli $t = \pm r$. Obálku vytvoříme tak, že na normály plochy naneseleme úsečky délky r (na obě strany). Odtud plyne název ekvidistantní plocha.

12.6 Příklad.

Určete obálku jednoparametrické soustavy rovin

$$F(x, y, z, t) = x + t^2y + z - 2t = 0.$$

Řešení.

Obálkou musí být rozvinutelná přímková plocha.

$$\begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial t} &= 2ty - 2 = 0 \\ t &= \frac{1}{y}, y \neq 0 \end{aligned}$$

Dosadíme do rovnice soustavy:

$$\begin{aligned} x + \frac{1}{y} + z - \frac{2}{y} &= 0 \\ x - \frac{1}{y} + z &= 0 \\ xy + zy &= 1 \end{aligned}$$

Obálkou dané soustavy rovin je tedy hyperbolická válcová plocha.

Maple. Stejně jako v případě dvouparametrické soustavy ploch (viz příklad 12.2 a příklad 12.3) sestojíme procedury pro hledání charakteristické množiny:

```
> restart;
> env_lpar_implicit:=proc(eq)
  local t,diff_t;
  diff_t:=diff(eq(t),t);
  solve(diff_t,{t});
  assign(%);
  eq(t);
end:
> env_lpar_parametric:=proc(eq)
  local t,diff_t;
  diff_t:=diff(eq(t),t);
  solve({eq(t),diff_t},{x,y,z})
end:
```

²³ n značí normálový vektor plochy f

Daná soustava rovin a její charakteristická množina:

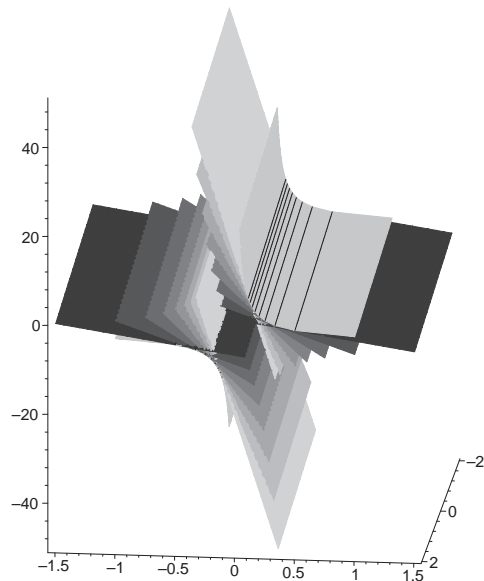
```
> env:=t->x+t^2*y+z-2*t=0:
> env_lpar_implicit(env);env_lpar_parametric(env);
```

$$x - \frac{1}{y} + z = 0$$

$$\left\{ z = -x + t, y = \frac{1}{t}, x = x \right\}$$

Vzhledem k parametrickému vyjádření charakteristické množiny je zřejmé, že charakteristickou křivkou je přímka rovnoběžná s rovinou $y = 0$. Bez dalšího komentáře je uveden kód pro vykreslení soustavy rovin a její obálky:

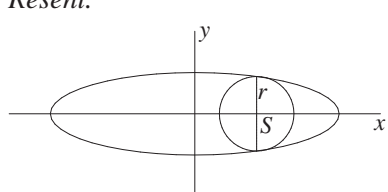
```
> with(plots):setoptions3d(style=patchnogrid,axes=frame):
> color_env:=t->COLOR(RGB,t/10,t/10,1):
> u1:=-2:u2:=2:
> for i in [seq(i,i=2..9),seq(i,i=-9..-2)] do
  PLANE[i]:=plot3d([u,v,2*i-u-i^2*v],u=u1..u2,v=-0.04*i..3/i,
                  color=color_env(abs(i)-1)):
  CHARACTER[i]:=spacecurve([u,1/i,-u+i],u=u1..u2,thickness=2,
                           color=black):
od:
> PLANE[-1]:=plot3d([u,1/v,-u+v],u=u1..u2,v=-20..-1,color=grey):
> PLANE[1]:=plot3d([u,1/v,-u+v],u=u1..u2,v=1..25,color=grey):
> display(seq(CHARACTER[t],t=2..9),seq(CHARACTER[t],t=-9..-2),
          seq(PLANE[t],t=1..9),seq(PLANE[t],t=-9..-1));
```



12.7 Příklad.

Nad tětivami elipsy $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ v rovině $z = 0$ rovnoběžnými s osou y jako průměrem sestrojíme sféry. Najděte jejich obálku.

Řešení.



$$S = [t, 0, 0]$$

podmínka pro poloměr: $\frac{t^2}{a^2} + \frac{r^2}{b^2} = 1$
 $b^2 - \frac{b^2}{a^2}t^2 = r^2$

Soustava sfér:

$$F(x, y, z, t) = (x - t)^2 + y^2 + z^2 - r^2 = 0$$

$$F(x, y, z, t) = (x - t)^2 + y^2 + z^2 - b^2 + \frac{b^2}{a^2}t^2 = 0 \quad t \in (-a, a)$$

Parciální derivace podle parametru t :

$$\frac{\partial F}{\partial t} = -2(x - t) + 2\frac{b^2}{a^2}t = 0$$

$$-x + t + \frac{b^2}{a^2}t = 0$$

$$-x + t \left(1 + \frac{b^2}{a^2}\right) = 0$$

$$t = \frac{a^2}{a^2 + b^2}x$$

Dosadíme do rovnice soustavy:

$$x^2 \left(1 - \frac{a^2}{a^2 + b^2}\right)^2 + y^2 + z^2 - b^2 + \frac{b^2}{a^2} \frac{a^4 x^2}{(a^2 + b^2)^2} = 0$$

$$x^2 \left(\frac{b^2}{a^2 + b^2}\right)^2 + y^2 + z^2 + \frac{a^2 b^2 x^2}{(a^2 + b^2)^2} = b^2$$

$$b^2 \left(\frac{b^2}{(a^2 + b^2)^2} + \frac{a^2}{(a^2 + b^2)^2}\right) x^2 + y^2 + z^2 = b^2$$

$$\frac{x^2}{a^2 + b^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{b^2} = 1$$

Obálkou soustavy je tedy rotační elipsoid.

Maple. Obálku soustavy sfér najdeme pomocí procedury `env_lpar_implicit` z předchozího příkladu:

```
> env:=t->(x-t)^2+y^2+z^2-b^2+b^2/a^2*t^2=0:
> env_lpar_implicit(env);
```

$$\left(x - \frac{xa^2}{a^2 + b^2}\right)^2 + y^2 + z^2 - b^2 + \frac{b^2 a^2 x^2}{(a^2 + b^2)^2} = 0$$

Výsledný tvar uspořádáme podle mocnin x^2 , y^2 a z^2 :

```
> collect(%, [x^2, y^2, z^2]);
```

$$\left(\left(1 - \frac{a^2}{a^2 + b^2}\right)^2 + \frac{b^2 a^2}{(a^2 + b^2)^2}\right) x^2 + y^2 + z^2 - b^2 = 0$$

Zjednodušení koeficientu u členu x^2 provedeme pomocí následujícího příkazu:²⁴

```
> subs(op([1,1,1],%)=simplify(op([1,1,1],%)),%);
```

$$\frac{b^2 x^2}{a^2 + b^2} + y^2 + z^2 - b^2 = 0$$

Po vydělení rovnice výrazem b^2 dostáváme typický zápis rovnice elipsoidu. Příkaz `expand` nám zachová vyjádření pomocí jednotlivých zlomků, tj. nepřevéde levou stranu rovnice na společného jmenovatele:

```
> expand(%/b^2);
```

$$\frac{x^2}{a^2 + b^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{b^2} - 1 = 0$$

Několik sfér soustavy spolu s charakteristickými křivkami a obálkou (obalovou plochu znázorníme jen částečně) a řez rovinou $z = 0$:

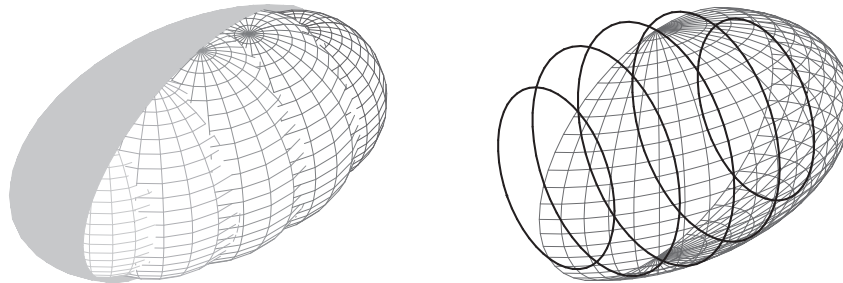
```
> a:=30:b:=20:
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> color_env:=t->COLOR(RGB, (t+4)/8, (t+4)/8, 1):
> sphere:=[a*i/3+b/a*sqrt(a^2-(a*i/3)^2)*cos(u)*cos(v),
           b/a*sqrt(a^2-(a*i/3)^2)*cos(u)*sin(v),
           b/a*sqrt(a^2-(a*i/3)^2)*sin(u)],
           u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi:
> for i from -3 to 3 do
    SPHERE[i]:=plot3d(sphere, style=hidden, color=color_env(i)):
    CONTOUR[i]:=contourplot(sphere, contours=[0], numpoints=900):
    CHARACTER[i]:=spacecurve([a*i/3, b/a*sqrt(a^2-(a*i/3)^2)*cos(u),
                              b/a*sqrt(a^2-(a*i/3)^2)*sin(u),
```

²⁴Příkaz `op` nám umožní přistupovat k jednotlivým částem výrazu. Další popis najdeme v nápovědě Maplu.

```

                                u=0..2*Pi],color=yellow,thickness=3):
od:
> ENVELOPE_1:=
  plot3d([sqrt(a^2+b^2)*cos(u)*cos(v),b*sin(u)*cos(v),b*sin(v)],
    u=Pi/6..7*Pi/6, v=-Pi/2..Pi/2,style=patchnogrid,color=navy):
> ENVELOPE_2:=
  plot3d([sqrt(a^2+b^2)*cos(u)*cos(v),b*sin(u)*cos(v),b*sin(v)],
    u=Pi/6..7*Pi/6,v=-Pi/2..Pi/2,style=wireframe,color=navy):
> CONTOUR[4]:=plot([a*cos(t),b*sin(t),t=0..2*Pi],thickness=3,
                                color=black):
> display(seq(SPHERE[t],t=-3..3),ENVELOPE_1);
> display(seq(CHARACTER[t],t=-3..3),ENVELOPE_2);

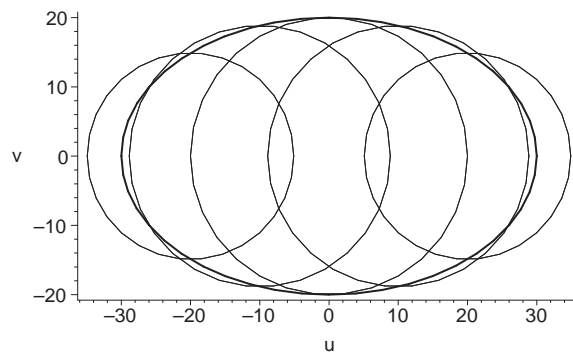
```



```

> display(seq(CONTOUR[t],t=-3..4),axes=frame,scaling=constrained);

```



12.8 Příklad.

Najděte obálku jednoparametrické soustavy ploch

$$[(x-t)^2 + (y-r)^2 + z^2 - r^2] [(x-t)^2 + (y+r)^2 + z^2 - r^2] = 0,$$

,kde $r = konst.$

Řešení.

Označme levou stranu zadané rovnice jako $F(x, y, z, t)$. Potom

$$\begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial t} &= -2(x-t) [(x-t)^2 + (y+r)^2 + z^2 - r^2] - \\ &\quad - 2(x-t) [(x-t)^2 + (y-r)^2 + z^2 - r^2] = 0 \end{aligned}$$

$$\frac{\partial F}{\partial t} = -4(x-t) [(x-t)^2 + y^2 + z^2] = 0$$

Rovnost $\frac{\partial F}{\partial t} = 0$ platí ve dvou případech:

I. $x - t = 0$

Potom pro $F(x, y, z, t)$ platí:

$$[(y-r)^2 + z^2 - r^2] [(y+r)^2 + z^2 - r^2] = 0$$

Obálku tvoří dvě válcové plochy, jejichž osy jsou rovnoběžné s osou x .

II. $(x-t)^2 + y^2 + z^2 = 0$

Rovnice $x = t, y = 0, z = 0$ vyhovují rovnici soustavy a jedná se o osu x .

Tudíž toto řešení nám nedává obálku²⁵.

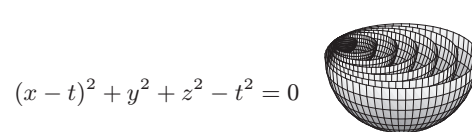
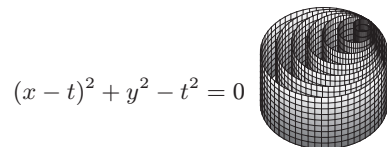
Maple. Uvažujme danou soustavu ploch:

```
> restart;
> env:=t->((x-t)^2+(y-r)^2+z^2-r^2)*((x-t)^2+(y+r)^2+z^2-r^2)=0:
> dt:=diff(env(t),t):factor(%);
```

$$-4(x-t)(x^2 - 2xt + z^2 + t^2 + y^2) = 0$$

Charakteristická množina je obálkou pouze v případě, že $x - t = 0$ (nulovost druhého činitele dává osu x):

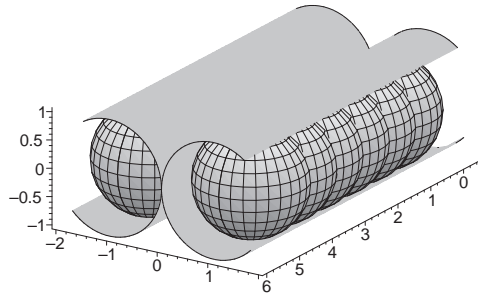
²⁵Charakteristická množina není obalovou plochu také např. pro soustavy:



```

> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained,axes=box):
> r:=1:
> sphere:=[abs(.8*i)+r*cos(u)*cos(v),signum(i)*r+r*cos(u)*sin(v),
           r*sin(u)],u=-Pi/2..Pi/2,v=0..2*Pi:
> for i in [seq(i,i=-6..-1),seq(i,i=1..6)] do
  SPHERE[i]:=plot3d(sphere,grid=[10,30])
od:
> ENVELOPE1:=plot3d([v,-r+cos(u),sin(u)],
  u=-3*Pi/4..2*Pi/3,v=-0.5..6,style=patchnogrid,color=grey):
> ENVELOPE2:=plot3d([v,r+cos(u),sin(u)],
  u=Pi/3..7*Pi/4,v=-0.5..6,style=patchnogrid,color=grey):
> display(seq(SPHERE[t],t=-6..-1),seq(SPHERE[t],t=1..6),
           ENVELOPE1,ENVELOPE2);

```



Je zřejmé, že charakteristikami budou kružnice.

12.9 Příklad.

Nalezněte obálku sfér konstantního poloměru r , jejichž středy leží na dané prostoro-
rové křivce C . Jedná se o tzv. rourovou plochu určenou křivkou C a poloměrem r .

Řešení.

Máme křivku C danou parametrizací obloukem $f(s)$. Označme $w = (x, y, z)$.
Rovnice soustavy sfér je určena skalárním součinem

$$F(x, y, z, s) = (w - f(s), w - f(s)) - r^2 = 0.$$

Její parciální derivace podle parametru soustavy (tj. parametru křivky):

$$\frac{\partial F}{\partial s} = -2(w - f(s), e_1) = 0 \Rightarrow w = f(s) + \lambda e_2 + \mu e_3$$

Dosaďme do rovnice soustavy sfér:

$$\begin{aligned} (\lambda e_2 + \mu e_3, \lambda e_2 + \mu e_3) &= r^2 \\ \lambda^2(e_2, e_2) + 2\lambda\mu(e_2, e_3) + \mu^2(e_3, e_3) &= r^2 \\ \lambda^2 + \mu^2 &= r^2 \end{aligned}$$

V normálové rovině křivky C se tedy jedná o kružnici se středem v bodě křivky a poloměrem r , obálkou je tedy trubovitá plocha určená křivkou C a poloměrem r .

12.10 Příklad.

Dokažte, že obálkou oskulačních rovin prostorové křivky bez planárních bodů je její plocha tečen.

Řešení.

Máme křivku C danou parametrizací obloukem $f(s)$. Označme $w = (x, y, z)$. Rovnice soustavy oskulačních rovin je určena skalárním součinem

$$F(x, y, z, s) = (w - f(s), e_3) = 0$$

Z Frenetových vzorců plyne, že $\frac{de_3}{ds} = -\tau e_2$, $\tau \neq 0$, proto můžeme psát

$$\frac{\partial F}{\partial s} = (w - f(s), -\tau e_2) = 0$$

Musí proto platit, že $w - f(s)$ je kolmé na e_2, e_3 , neboli $(w - f(s)) \parallel e_1$ a obálkou je plocha tečen dané křivky.

12.11 Příklad.

Určete obálku a hranu vratu jednoparametrické soustavy sfér

$$F(x, y, z, t) = (x - t)^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0.$$

Řešení.

$$F(x, y, z, t) = (x - t)^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0$$

$$\frac{\partial F}{\partial t} = -2(x - t) = 0$$

Řešením uvedených rovnic je válcová plocha $y^2 + z^2 = 1$.

Hrana vratu neexistuje, neboť $\frac{\partial^2 F}{\partial t^2} = -2 \neq 0$.

12.12 Příklad.

Určete obálku a hranu vratu jednoparametrické soustavy rovin

$$F(x, y, z, t) = x \sin t - y \cos t + z - bt = 0.$$

Řešení.

Nejdříve budeme hledat parametrické vyjádření hrany vratu:

$$\begin{aligned}F(x, y, z, t) &= x \sin t - y \cos t + z - bt = 0 \\ \frac{\partial F}{\partial t} &= x \cos t + y \sin t - b = 0 \\ \frac{\partial^2 F}{\partial t^2} &= -x \sin t + y \cos t = 0\end{aligned}$$

Položme $z = bt$, potom první a třetí rovnice jsou ekvivalentní a společně s druhou rovnicí dávají soustavu:

$$\begin{aligned}x \sin t - y \cos t &= 0 \\ x \cos t + y \sin t &= 0,\end{aligned}$$

jejímž řešením je $x = b \cos t, y = b \sin t$. Hrana vratu je tedy křivka s parametrizací

$$(b \cos t, b \sin t, bt).$$

Z teorie diferenciální geometrie ploch vyplývá, že obálkou je plocha tečen hrany vratu:

$$\begin{aligned}x &= b \cos t - vb \sin t \\ y &= b \sin t + vb \cos t \\ z &= bt + vb\end{aligned}$$

Ověříme dosazením parametrizace obálky do rovnic $F = 0$ a $\frac{\partial F}{\partial t} = 0$:

$$\begin{aligned}F &= \sin t(b \cos t - vb \sin t) - \cos t(b \sin t + vb \cos t) + bt + vb - bt = \\ &= b \sin t \cos t - vb \sin^2 t - b \sin t \cos t - vb \cos^2 t + vb = -vb + vb = 0 \\ \frac{\partial F}{\partial t} &= \cos t(b \cos t - vb \sin t) + \sin t(b \sin t + vb \cos t) - b = \\ &= b \cos^2 t - vb \sin t \cos t + b \sin^2 t + vb \cos t \sin t - b = b - b = 0\end{aligned}$$

Maple. Uvažujme zadanou jednoparametrickou soustavu rovin:

```
> restart:with(linalg):
> env:=t->x*sin(t)-y*cos(t)+z-b*t=0:
```

Soustava je regulární, neboť pro normálový vektor soustavy platí:

```
> n:=[sin(t),cos(t),1]:dn:=diff(n,t):ddn:=diff(n,t,t):
> simplify(det([n,dn,ddn]));
```

-1

Spočítáme hranu vratu:

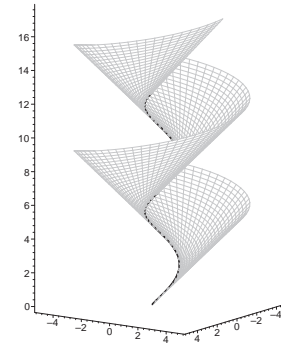
```
> d_env:=diff(env(t),t):dd_env:=diff(env(t),t,t):
> simplify(solve({env(t),d_env,dd_env},{x,y,z}));
```

$$\{z = bt, y = b \sin(t), x = b \cos(t)\}$$

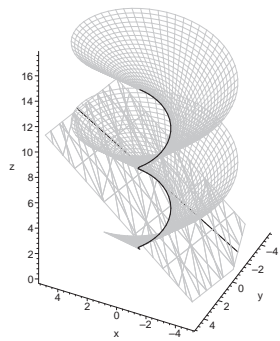
Hranou vratu je šroubovice²⁶ a obálkou dané regulární soustavy rovin je tedy plocha tečen šroubovice.

Obálka společně s hranou vratu:

```
> with(plots):
> setoptions3d(scaling=constrained):
> b:=1:
> ENVELOPE:=plot3d([b*cos(t)-v*b*sin(t),
    b*sin(t)+v*b*cos(t),b*t+b*v],
    t=0..4*Pi,v=0..5,grid=[200,50],
    style=wireframe):
> CUSP_EDGE:=spacecurve([b*cos(t),b*sin(t),
    b*t,t=0..4*Pi],thickness=3,
    color=red):
> display(ENVELOPE,CUSP_EDGE,axes=frame);
```



Obálka společně s hranou vratu a jednou rovinou soustavy (pro $t = 5$):



```
> t:=5:
> PLANE:=implicitplot3d(env(i),
    x=-5..5,y=-5..5,z=0..4*Pi,
    color=grey,style=wireframe):
> CHARACTER:=spacecurve([b*cos(t)-s*sin(t),
    b*sin(t)+s*cos(t),
    b*t+s*b,s=-5..5],
    color=black,thickness=3):
> display(ENVELOPE,CUSP_EDGE,
    PLANE,CHARACTER,axes=frame);
```

²⁶Šroubovice je křivka bez inflexních bodů.

13 Isometrická zobrazení

13.1 Příklad.

Rozhodněte, zda zobrazení $(x, y, z) \mapsto (x, y, 0)$, které každému bodu rotačního kužele $x^2 + y^2 = z^2, z > 0$ přiřadí bod v rovině $z = 0$, je izometrií.

Řešení.

Uvažujme například část tvořící přímky kužele $(t, 0, t)$ pro $t \in \langle 1, 2 \rangle$. Tato úsečka má délku $\sqrt{2}$ a v daném zobrazení se zobrazí na úsečku v rovině $(t, 0, 0)$, která má pro $t \in \langle 1, 2 \rangle$ délku 1. Tudíž zobrazení není izometrií, neboť nezachovává délky křivek.

13.2 Příklad.

Nechť je dána část katenoidu (po vyjmutí jednoho poledníku)

$$f(u, v) = (\cosh u \cos v, \cosh u \sin v, u), \quad u \in [0, 2\pi), v \in (0, 2\pi)$$

a část helikoidu

$$\bar{f}(u, v) = (u \cos v, u \sin v, v), \quad u \in [0, 2\pi), v \in (0, 2\pi).$$

Ukažte, že zobrazení $f(u, v) \mapsto \bar{f}(\sinh u, v)$ je izometrií. Které křivky na helikoidu odpovídají v tomto zobrazení rovnoběžkám a poledníkům katenoidu?

Řešení.

Pro katenoid platí (viz příklad 9.3)

$$g_{11} = \cosh^2 u, \quad g_{12} = 0, \quad g_{22} = \cosh^2 u$$

Pro helikoid v reparametrizaci $\varphi(u, v) = (\sinh u, v)$ platí²⁷

$$\bar{f}_1 = (\cosh u \cos v, \cosh u \sin v, 0), \bar{f}_2 = (-\sinh u \sin v, \sinh u \cos v, 1)$$

$$\bar{g}_{11} = \cosh^2 u \cos^2 v + \cosh^2 u \sin^2 v + 0 = \cosh^2 u$$

$$\bar{g}_{12} = -\sinh u \cosh u \sin v \cos v + \sinh u \cosh u \sin v \cos v + 0 = 0$$

$$\bar{g}_{22} = \sinh^2 u \sin^2 v + \sinh^2 u \cos^2 v + 1 = \sinh^2 u + 1 = \cosh^2 u$$

²⁷Uvědomme si, že platí $J(\varphi) \neq 0$.

Koeficienty prvních základních forem plochy jsou stejné, tudíž se jedná o izometrické plochy a dané zobrazení je izometrií.²⁸

Rovnoběžky na katenoidu $u = c = \text{konst.}$ se zobrazí na křivku $u = \sinh c = \text{konst.}$, což na daném helikoidu představuje šroubovici. Poledníky na katenoidu $v = c = \text{konst.}$ se zobrazí na křivku $v = c = \text{konst.}$, což na daném helikoidu představuje tvořící přímku.

Maple. Nejdříve ověříme izometrii ploch pomocí procedury `G` pro výpočet koeficientů první základní formy plochy (viz strana 193):

```
> catenoid:=(u,v)->[cosh(u)*cos(v),cosh(u)*sin(v),u]:
> G(catenoid,u,v);

[cosh(u)2,0,cosh(u)2]

> helicoid:=(u,v)->[u*cos(v),u*sin(v),v]:
> G(unapply(subs(u=sinh(u),helicoid(u,v)),u,v),u,v);

[cosh(u)2,0,cosh(u)2]
```

Nyní ověříme, že i plochy uvedené izometrické deformace dávají tutéž první základní formu plochy:

```
> f:=evalm(
    cos(t)*catenoid(u,v+t)+sin(t)*helicoid(sinh(u),v+t-Pi/2)):
> surf:=unapply([f[1],f[2],f[3]],u,v):
> G(surf,u,v);

[cosh(u)2,0,cosh(u)2]
```

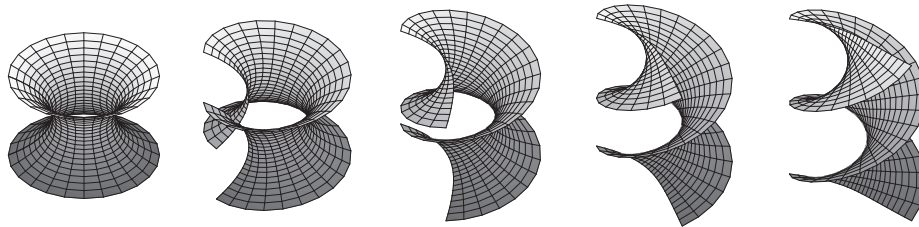
Následující programový kód vytváří animaci izometrické deformace mezi katenoidem a helikoidem. Na obrázku je několik kroků znázorněno:

```
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> for i from 0 to 50 do
    P[i]:=plot3d(
        evalm(cos(i*Pi/100)*catenoid(u,v+i*Pi/100)+
            sin(i*Pi/100)*helicoid(sinh(u),v+i*Pi/100-Pi/2)),
            u=-2..2,v=0..2*Pi):
    od:
> display(seq(P[i],i=0..50),insequence=true);
```

²⁸Bijekce je dána rovností parametrů. Příslušná izometrická deformace (viz např. [1]) má pro $t \in \langle 0, \frac{\pi}{2} \rangle$ tvar

$$f^t(u, v) = \cos t \cdot f(u, v + t) + \sin t \cdot \bar{f}\left(\sinh u, v + t - \frac{\pi}{2}\right),$$

přičemž $f^0(u, v) = f(u, v)$ a $f^{\frac{\pi}{2}}(u, v) = \bar{f}(\sinh u, v)$. Izometrii ploch $f^t(u, v)$ lze snadno ověřit výpočtem první základní formy plochy.



Další programový kód po spuštění znázorňuje, jak se postupně mění parametrické křivky na zadaných plochách:

```
> for i from 0 to 50 do
  P[i]:=plot3d(
    evalm(cos(i*Pi/100)*catenoid(u,v+i*Pi/100)+
      sin(i*Pi/100)*helicoid(sinh(u),v+i*Pi/100-Pi/2)),
    u=-2..2,v=0..2*Pi,color=grey,style=wireframe):
  u_CURVE[i]:=spacecurve(
    evalm(cos(i*Pi/100)*catenoid(u,Pi+i*Pi/100)+
      sin(i*Pi/100)*helicoid(sinh(u),Pi+i*Pi/100-Pi/2)),
    u=-2..2,thickness=2,color=blue):
  v_CURVE[i]:=spacecurve(
    evalm(cos(i*Pi/100)*catenoid(1,v+i*Pi/100)+
      sin(i*Pi/100)*helicoid(sinh(1),v+i*Pi/100-Pi/2)),
    v=0..2*Pi,thickness=2,color=blue):
od:
> ANIM:=display([seq(p[i],i=0..50)],insequence=true):
> ANIM1:=display([seq(u_curve[i],i=0..50)],insequence=true):
> ANIM2:=display([seq(v_curve[i],i=0..50)],insequence=true):
> display(ANIM1,ANIM);display(ANIM2,ANIM);
```

13.3 Příklad.

Uvažujme plochu²⁹

$$f(u, v) = (u \cos v, u \sin v, \ln u)$$

a helikoid

$$\bar{f}(u, v) = (u \cos v, u \sin v, v).$$

Ukažte, že Gaussovy křivosti v bodech $f(u, v)$ a $\bar{f}(u, v)$ jsou stejné, ale že zobrazení $f(u, v) \mapsto \bar{f}(u, v)$ není izometrické.³⁰ Dokažte, že neexistuje mezi danými plochami izometrické zobrazení.

²⁹V angličtině se tato plocha nazývá „the funnel surface“. V češtině se používá název „trychtýřová plocha“.

³⁰Obrácená implikace k Theorema Egregium obecně neplatí. Speciálním případem jsou plochy s konstantní Gaussovou křivostí, kde opačné tvrzení platí.

Řešení.

Vzhledem k příkladu 11.1 je Gaussova křivost zadaného helikoidu $-\frac{1}{(1+u^2)^2}$ a koeficienty první základní formy plochy jsou $\bar{g}_{11} = 1$, $\bar{g}_{12} = 0$, $\bar{g}_{22} = 1 + u^2$. Dále pro plochu $f(u, v)$ platí

$$f_1 = \left(\cos v, \sin v, \frac{1}{u}\right), f_2 = (-u \sin v, u \cos v, 0)$$

$$g_{11} = 1 + \frac{1}{u^2}, g_{12} = 0, g_{22} = u^2$$

$$f_1 \times f_2 = (-\cos v, -\sin v, u), n = \frac{1}{\sqrt{1+u^2}}(-\cos v, -\sin v, u)$$

$$f_{11} = \left(0, 0, -\frac{1}{u^2}\right)$$

$$h_{11} = -\frac{1}{u\sqrt{1+u^2}}$$

$$f_{12} = (-\sin v, \cos v, 0)$$

$$h_{12} = 0$$

$$f_{22} = (-u \cos v, -u \sin v, 0)$$

$$h_{22} = \frac{u}{\sqrt{1+u^2}}$$

$$K = \frac{h_{11}h_{22} - h_{12}^2}{g_{11}g_{22} - g_{12}^2} = \frac{-\frac{1}{1+u^2}}{1+u^2} = -\frac{1}{(1+u^2)^2}$$

Gaussovy křivosti obou ploch se tedy rovnají, ale vzhledem ke koeficientům první základní formy plochy není dané zobrazení izometrické.

Nyní předpokládejme, že existuje nějaké izometrické zobrazení $f(u, v) \mapsto \bar{f}(\tilde{u}, \tilde{v})$.

Potom se musí rovnat Gaussovy křivosti, tj.

$$-\frac{1}{(1+u^2)^2} = -\frac{1}{(1+\tilde{u}^2)^2} \Rightarrow \tilde{u} = \pm u$$

Nechť $\tilde{v} = \varphi(u, v)$, čímž dostáváme parametrizaci

$$\bar{f}(\pm u, \varphi(u, v)) = (\pm u \cos \varphi(u, v), \pm u \sin \varphi(u, v), \varphi(u, v))$$

$$\bar{f}_1 = (\pm \cos \varphi \mp u \varphi_1 \sin \varphi, \pm \sin \varphi \pm u \varphi_1 \cos \varphi, \varphi_1)$$

$$\bar{f}_2 = (\mp u \varphi_2 \sin \varphi, \pm u \varphi_2 \cos \varphi, \varphi_2)$$

$$\bar{g}_{11} = 1 + (1+u^2)(\varphi_1)^2, \bar{g}_{12} = (1+u^2)\varphi_1\varphi_2, \bar{g}_{22} = (1+u)^2(\varphi_2)^2$$

Vzhledem k rovnosti koeficientů první základní formy plochy musí platit soustava:

$$1 + (1+u^2)(\varphi_1)^2 = 1 + \frac{1}{u^2}$$

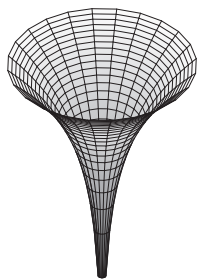
$$(1+u^2)\varphi_1\varphi_2 = 0$$

$$(1+u)^2(\varphi_2)^2 = u^2$$

Z druhé rovnice dostáváme, že $\varphi_1 = 0$ nebo $\varphi_2 = 0$, což po dosazení do první a třetí rovnice soustavy vede ke sporu. Tím jsme dokázali, že izometrické zobrazení daných ploch nelze sestrojít.

Maple. Zobrazíme si nejdříve uvedenou rotační plochu a určíme její Gaussovu křivost. K výpočtu použijeme dříve naimplementovanou proceduru `gaussian` (viz strana 226):

```
> with(plots):  
> funnel := (u, v) -> [u*cos(v), u*sin(v), ln(u)]:  
> plot3d([funnel(u, v)], u=0..10, v=0..2*Pi);
```



```
> gaussian(funnel, u, v);
```

$$-\frac{1}{(1+u^2)^2}$$

Výsledek odpovídá Gaussově křivosti helikoidu (viz příklad 11.1).

14 Geodetické křivky na ploše

14.1 Příklad.

Spočítejte Christoffelovy symboly helikoidu

$$f(u_1, u_2) = (u_2 \cos u_1, u_2 \sin u_1, u_1)$$

a určete rovnice geodetik na této šroubové ploše. Jsou parametrické křivky geodetické?

Řešení.

$$\begin{aligned} f_1 &= (-u_2 \sin u_1, u_2 \cos u_1, 1) & f_{11} &= (-u_2 \cos u_1, -u_2 \sin u_1, 0) \\ f_2 &= (\cos u_1, \sin u_1, 0) & f_{12} &= (-\sin u_1, \cos u_1, 0) \\ & & f_{22} &= (0, 0, 0) \end{aligned}$$

Odvodíme Christoffelovy symboly:

$$(29) \quad \begin{aligned} f_{11} &= \Gamma_{11}^1 f_1 + \Gamma_{11}^2 f_2 + h_{11} n \\ f_{12} &= \Gamma_{12}^1 f_1 + \Gamma_{12}^2 f_2 + h_{12} n \\ f_{22} &= \Gamma_{22}^1 f_1 + \Gamma_{22}^2 f_2 + h_{22} n \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (-u_2 \cos u_1, -u_2 \sin u_1, 0) &= \Gamma_{11}^1 f_1 + \Gamma_{11}^2 f_2 + h_{11} n \\ (-\sin u_1, \cos u_1, 0) &= \Gamma_{12}^1 f_1 + \Gamma_{12}^2 f_2 + h_{12} n \\ (0, 0, 0) &= \Gamma_{22}^1 f_1 + \Gamma_{22}^2 f_2 + h_{22} n \end{aligned}$$

Skalární součin s f_1 a f_2 (využijeme mezivýsledků z příkladu 9.6):

$$\begin{aligned} 0 &= (u_2^2 + 1) \cdot \Gamma_{11}^1 + 0 \cdot \Gamma_{11}^2 & -u_2 &= 0 \cdot \Gamma_{11}^1 + 1 \cdot \Gamma_{11}^2 \\ u_2 &= (u_2^2 + 1) \cdot \Gamma_{12}^1 + 0 \cdot \Gamma_{12}^2 & 0 &= 0 \cdot \Gamma_{12}^1 + 1 \cdot \Gamma_{12}^2 \\ 0 &= (u_2^2 + 1) \cdot \Gamma_{22}^1 + 0 \cdot \Gamma_{22}^2 & 0 &= 0 \cdot \Gamma_{22}^1 + 1 \cdot \Gamma_{22}^2 \end{aligned}$$

$$\Gamma_{11}^1 = \Gamma_{12}^2 = \Gamma_{22}^1 = \Gamma_{22}^2 = 0, \quad \Gamma_{11}^2 = -u_2, \quad \Gamma_{12}^1 = \frac{u_2}{u_2^2 + 1}$$

Výpočet lze také provést jen z koeficientů první základní formy plochy pomocí vzorce³¹

$$(30) \quad \Gamma_{jk}^i = \frac{1}{2} \sum_{l=1}^2 \tilde{g}_{il} \left(\frac{\partial g_{jl}}{\partial u_k} + \frac{\partial g_{lk}}{\partial u_j} - \frac{\partial g_{jk}}{\partial u_l} \right) = \sum_{l=1}^2 \tilde{g}_{il} \Gamma_{jkl},$$

kde matice $G^{-1} = \begin{pmatrix} \tilde{g}_{11} & \tilde{g}_{12} \\ \tilde{g}_{12} & \tilde{g}_{22} \end{pmatrix}$ je inverzní k matici $G = \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{12} & g_{22} \end{pmatrix}$. Zřejmě platí

$$\Gamma_{jkl} = \Gamma_{kjl}, \quad (\Gamma_{jk}^1, \Gamma_{jk}^2) = (\Gamma_{jk1}, \Gamma_{jk2}) \cdot G^{-1}$$

Pro helikoid dostáváme

$$\frac{\partial g_{11}}{\partial u_1} = \frac{\partial g_{12}}{\partial u_1} = \frac{\partial g_{12}}{\partial u_2} = \frac{\partial g_{22}}{\partial u_1} = \frac{\partial g_{22}}{\partial u_2} = 0, \quad \frac{\partial g_{11}}{\partial u_2} = 2u_2$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{111} &= \frac{1}{2}(0 + 0 - 0) = 0 & \Gamma_{112} &= \frac{1}{2}(0 + 0 - 2u_2) = -u_2 \\ \Gamma_{121} &= \frac{1}{2}(2u_2 + 0 - 0) = u_2 & \Gamma_{122} &= \frac{1}{2}(0 + 0 - 0) = 0 \\ \Gamma_{221} &= \frac{1}{2}(0 + 0 - 0) = 0 & \Gamma_{222} &= \frac{1}{2}(0 + 0 - 0) = 0 \end{aligned}$$

$$(\Gamma_{11}^1, \Gamma_{11}^2) = (\Gamma_{111}, \Gamma_{112}) \cdot G^{-1} = (0, -u_2) \begin{pmatrix} \frac{1}{1+u_2^2} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\implies \Gamma_{11}^1 = 0, \Gamma_{11}^2 = -u_2$$

$$(\Gamma_{12}^1, \Gamma_{12}^2) = (\Gamma_{121}, \Gamma_{122}) \cdot G^{-1} = (u_2, 0) \begin{pmatrix} \frac{1}{1+u_2^2} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\implies \Gamma_{12}^1 = \frac{u_2}{1+u_2^2}, \Gamma_{12}^2 = 0$$

$$(\Gamma_{22}^1, \Gamma_{22}^2) = (\Gamma_{221}, \Gamma_{222}) \cdot G^{-1} = (0, 0) \begin{pmatrix} \frac{1}{1+u_2^2} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\implies \Gamma_{22}^1 = 0, \Gamma_{22}^2 = 0$$

Vzhledem k rovnicím pro paralelní přenos

$$\frac{dU_1}{dt} + \sum_{i,j=1}^2 \Gamma_{ij}^1 U_i \frac{du_j}{dt} = 0, \quad \frac{dU_2}{dt} + \sum_{i,j=1}^2 \Gamma_{ij}^2 U_i \frac{du_j}{dt} = 0$$

³¹Uvědomme si, že kovariantní derivování patří do vnitřní geometrie plochy.

jsou geodetické křivky dány rovnicemi:

$$(31) \quad \frac{d^2 u_1}{dt^2} + \sum_{i,j=1}^2 \Gamma_{ij}^1 \frac{du_i}{dt} \frac{du_j}{dt} = 0, \quad \frac{d^2 u_2}{dt^2} + \sum_{i,j=1}^2 \Gamma_{ij}^2 \frac{du_i}{dt} \frac{du_j}{dt} = 0$$

$$\frac{d^2 u_1}{dt^2} + 2 \frac{u_2}{1+u_2^2} \frac{du_1}{dt} \frac{du_2}{dt} = 0, \quad \frac{d^2 u_2}{dt^2} - u_2 \left(\frac{du_1}{dt} \right)^2 = 0$$

Uvažujme parametrické křivky $u_1 = \text{konst.} \Rightarrow \frac{du_1}{dt} = 0, \frac{d^2 u_1}{dt^2} = 0$. Potom rovnice geodetických křivek jsou tvaru

$$0 = 0, \quad \frac{d^2 u_2}{dt^2} = 0$$

Tedy $u_1 = c, u_2 = at + b$ jsou geodetické dráhy. Jedná se o tvořící přímky.

Uvažujme parametrické křivky $u_2 = \text{konst.} \Rightarrow \frac{du_2}{dt} = 0, \frac{d^2 u_2}{dt^2} = 0$. Potom rovnice geodetických křivek jsou tvaru

$$(32) \quad \frac{d^2 u_1}{dt^2} = 0, \quad u_2 \left(\frac{du_1}{dt} \right)^2 = 0$$

Pro $u_2 = 0$ dostáváme přímku $u_1 = at + b$. Pro $u_2 = c_2 \neq 0$ dostáváme $u_1 = c_1$. To je ale stacionární pohyb,³² který nedává křivku.

Šroubovice $\gamma(t) = f(t, c_2 \neq 0)$ není geodetickou křivkou, tudíž její geodetická křivost je nenulová. Určeme si její geodetickou křivost pomocí vztahu $\varkappa_g = \left\| \frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} \right\|$ (viz definice na straně 93). Tento vztah platí pouze pro křivky parametrizované obloukem:

$$\gamma(t) = (c_2 \cos t, c_2 \sin t, t), \quad \gamma'(t) = (-c_2 \sin t, c_2 \cos t, 1), \quad \|\gamma'(t)\| = \sqrt{1 + c_2^2}$$

$$s = \int_0^t \sqrt{1 + c_2^2} dt, \quad t = \frac{s}{\sqrt{1 + c_2^2}}, \quad \gamma(s) = f\left(\frac{s}{\sqrt{1 + c_2^2}}, c_2\right)$$

Ze vztahu pro kovariantní derivaci (viz strana 84) a ze vztahu (??) dostáváme vektor geodetické křivosti

$$\frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} = \left(0, \frac{c_2}{1 + c_2^2}\right), \quad \text{nebot' } \frac{du_1}{ds} = \frac{1}{\sqrt{1 + c_2^2}}, \quad \frac{d^2 u_1}{ds^2} = 0$$

³²vždy geodetický pohyb

Tudíž

$$\kappa_g = \left\| \frac{\nabla \dot{\gamma}}{ds} \right\| = \sqrt{\left(0, \frac{c_2}{1+c_2^2}\right) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1+c_2^2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \left(0, \frac{c_2}{1+c_2^2}\right)^T} = \frac{|c_2|}{1+c_2^2}.$$

Maple. Pro vlastní výpočet Christoffelových symbolů sestavíme uživatelskou proceduru `Christoffel`. Přitom využijeme vzorců³³

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= \frac{g_{22} \frac{\partial g_{11}}{\partial u_1} - 2g_{12} \frac{\partial g_{12}}{\partial u_1} + g_{12} \frac{\partial g_{11}}{\partial u_2}}{2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)} & \Gamma_{11}^2 &= \frac{2g_{11} \frac{\partial g_{12}}{\partial u_1} - g_{11} \frac{\partial g_{11}}{\partial u_2} - g_{12} \frac{\partial g_{11}}{\partial u_1}}{2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)} \\ \Gamma_{12}^1 &= \Gamma_{21}^1 = \frac{g_{22} \frac{\partial g_{11}}{\partial u_2} - g_{12} \frac{\partial g_{22}}{\partial u_1}}{2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)} & \Gamma_{12}^2 &= \Gamma_{21}^2 = \frac{g_{11} \frac{\partial g_{22}}{\partial u_1} - g_{12} \frac{\partial g_{11}}{\partial u_2}}{2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)} \\ \Gamma_{22}^1 &= \frac{2g_{22} \frac{\partial g_{12}}{\partial u_2} - g_{22} \frac{\partial g_{22}}{\partial u_1} - g_{12} \frac{\partial g_{22}}{\partial u_2}}{2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)} & \Gamma_{22}^2 &= \frac{g_{11} \frac{\partial g_{22}}{\partial u_2} - 2g_{12} \frac{\partial g_{12}}{\partial u_2} + g_{12} \frac{\partial g_{22}}{\partial u_1}}{2(g_{11}g_{22} - g_{12}^2)} \end{aligned}$$

Zároveň využijeme již nadefinovanou proceduru `G` (viz strana 193) pro výpočet koeficientů první základní formy plochy:

```
> Christoffel:=proc(surf,u,v)
  local g,detG,diffG_u,diffG_v,gamma_111,gamma_112,gamma_121,
      gamma_122,gamma_221,gamma_222;

  g:=evalm(G(surf,uu,vv));
  detG:=det([[_G[1],_G[2]],[_G[2],_G[3]]]);
  diffG_u:=[diff(_G[1],uu),diff(_G[2],uu),diff(_G[3],uu)];
  diffG_v:=[diff(_G[1],vv),diff(_G[2],vv),diff(_G[3],vv)];
  gamma_111:=simplify((_G[3]*diffG_u[1]-
    2*_G[2]*diffG_u[2]+_G[2]*diffG_v[1])/(2*detG));
  gamma_112:=simplify((-_G[2]*diffG_u[1]+
    2*_G[1]*diffG_u[2]-_G[1]*diffG_v[1])/(2*detG));
  gamma_121:=simplify((_G[3]*diffG_v[1]-
    _G[2]*diffG_u[3])/(2*detG));
  gamma_122:=simplify((_G[1]*diffG_u[3]-
    _G[2]*diffG_v[1])/(2*detG));
  gamma_221:=simplify((-_G[2]*diffG_v[3]+
    2*_G[3]*diffG_v[2]-_G[3]*diffG_u[3])/(2*detG));
  gamma_222:=simplify((_G[1]*diffG_v[3]-
    2*_G[2]*diffG_v[2]+_G[2]*diffG_u[3])/(2*detG));
  subs(uu=u,vv=v,[gamma_111,gamma_112,gamma_121,
    gamma_122,gamma_221,gamma_222]);

end;
```

³³Tyto vzorce můžeme najít např. v [1].

Ted' už vypočítáme Christoffelovy symboly bez zdlouhavého výpočtu v obecném i konkrétním bodě křivky:

```
> helicoid:=(u,v)->[v*cos(u),v*sin(u),u]:
> Christoffel(helicoid,u[1],u[2]);
```

$$\left[0, -u_2, \frac{u_2}{1+u_2^2}, 0, 0, 0\right]$$

Sestrojíme proceduru pro nalezení diferenciálních rovnic geodetických křivek:

```
> geodesic_eq:=proc(f,u,v)
  local eq1,eq2;
  eq1:=diff(u(t),t,t)+Christoffel(f,u(t),v(t))[1]*diff(u(t),t)^2
    +2*Christoffel(f,u(t),v(t))[3]*diff(u(t),t)*diff(v(t),t)
    +Christoffel(f,u(t),v(t))[5]*diff(v(t),t)^2=0;
  eq2:=diff(v(t),t,t)+Christoffel(f,u(t),v(t))[2]*diff(u(t),t)^2
    +2*Christoffel(f,u(t),v(t))[4]*diff(u(t),t)*diff(v(t),t)
    +Christoffel(f,u(t),v(t))[6]*diff(v(t),t)^2=0;
  eq1,eq2;
end:
> geodesic_eq(helicoid,u[1],u[2]);
```

$$\left(\frac{d^2}{dt^2}u_1(t)\right) + \frac{2u_2(t)\left(\frac{d}{dt}u_1(t)\right)\left(\frac{d}{dt}u_2(t)\right)}{1+u_2(t)^2} = 0, \left(\frac{d^2}{dt^2}u_2(t)\right) - u_2(t)\left(\frac{d}{dt}u_1(t)\right)^2 = 0$$

Maplu využijeme k vykreslení geodetických křivek v daném bodě. První procedura `geodesic_plot` bude vykreslovat geodetickou křivku v daném směru. Vstupní parametry `u0, v0, Du0, Dv0` udávají počáteční podmínky pro soustavu diferenciálních rovnic neboli bod a směr, pro který geodetickou křivku chceme vykreslit. Posledních šest parametrů určuje rozsah parametrů `u` a `v` vykreslované plochy a rozsah parametru `t` vykreslované křivky na ploše:

```
> with(plots):setoptions3d(scaling=constrained):
> geodesic_plot:=
  proc(f,u0,v0,Du0,Dv0,ustart,uend,vstart,vend,tstart,tend)
  local sys,desys,u1,v1,G0,pom,GEO,SURF;
  sys:=geodesic_eq(f,u,v);G0:=G(f,u0,v0);
  pom:=evalm([Du0,Dv0]&*[G0[1],G0[2]],G0[2],G0[3]])
    &*[Du0],[Dv0]);
  desys:=dsolve({sys,u(0)=u0,v(0)=v0,
    D(u)(0)=Du0/sqrt(pom[1]),D(v)(0)=Dv0/sqrt(pom[1])},
    {u(t),v(t)},type=numeric,output=listprocedure);
  u1:=subs(desys,u(t));v1:=subs(desys,v(t));
  GEO:=spacecurve(subs({u='u1'(t),v='v1'(t)},f(u,v)),
    t=tstart..tend,color=red,thickness=3);
  SURF:=plot3d(subs({u=u(t),v=v(t)},f(u,v)),u=ustart..uend,
```

```

                                v=vstart..vend,color=grey,style=wireframe):
display(GEO,SURF):
end:

```

Další procedura `geodesics_plot` zobrazí libovolný počet geodetických křivek v různých směrech v daném bodě. Jako vstupní parametr nebude směr, ten si procedura postupně zadá podle vstupního parametru n určujícího počet vykreslovaných křivek:

```

> geodesics_plot:=
proc(f,u0,v0,ustart,uend,vstart,vend,tstart,tend,n)
local i,sys,desys1,desys2,u1,v1,u2,v2,G0,pom,b1,b2,
                                sol1,sol2,sol,GEO1,GEO2,SURF,POINT;
sys:=geodesic_eq(f,u,v);G0:=G(f,u0,v0);
pom:=evalm([1,1]&*[G0[1],G0[2]],[G0[2],G0[3]]]&*[1],[1]);
for i from 0 to iquo(n,2)+1 do
b1:='b1':b2:=
(cos(i*2*Pi/n)*sqrt(pom[1])-(G0[1]+G0[2])*b1)/(G0[2]+G0[3]);
sol:=solve(evalm([b1,b2]&*[G0[1],G0[2]],[G0[2],G0[3]])
&*[b1],[b2]))[1]=1,b1);
sol1:=sol[1];sol2:=sol[2];
desys1:=dsolve({sys,u(0)=u0,v(0)=v0,D(v)(0)=subs(b1=sol1,b2),
D(u)(0)=sol1},{u(t),v(t)},type=numeric,output=listprocedure);
desys2:=dsolve({sys,u(0)=u0,v(0)=v0,D(v)(0)=subs(b1=sol2,b2),
D(u)(0)=sol2},{u(t),v(t)},type=numeric,output=listprocedure);
u1:=subs(desys1,u(t));v1:=subs(desys1,v(t));
u2:=subs(desys2,u(t));v2:=subs(desys2,v(t));
GEO1[i]:=spacecurve(subs({u='u1'(t),v='v1'(t)},f(u,v)),
t=tstart..tend,color=red,thickness=2);
GEO2[i]:=spacecurve(subs({u='u2'(t),v='v2'(t)},f(u,v)),
t=tstart..tend,color=red,thickness=2);
od;
POINT:=pointplot3d(f(u0,v0),color=black,symbol=circle,
symbolsize=15,thickness=3);
SURF:=plot3d(subs({u=u(t),v=v(t)},f(u,v)),
u=ustart..uend,v=vstart..vend,color=grey,style=wireframe):
display(seq(GEO1[i],i=0..iquo(n,2)),
seq(GEO2[i],i=0..iquo(n,2)),POINT,SURF);
end:

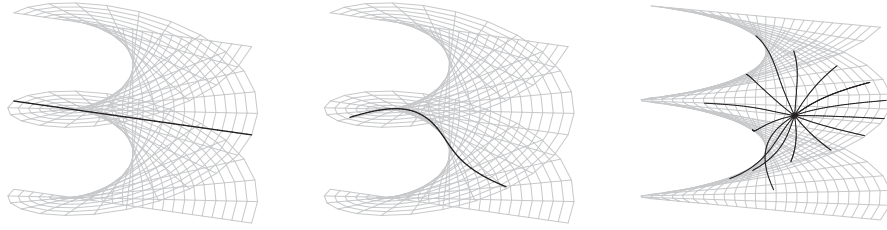
```

Uvažujme například geodetickou křivku v bodě $u = \pi$, $v = 1$ pro směr $du = 0$, $dv = 1$, pro směr $du = 1$, $dv = 1$ a v tomtéž bodě v různých směrech patnáct geodetických křivek:

```

> geodesic_plot(helicoid,Pi,1,0,1,0,2*Pi,-4,4,-5,3);
> geodesic_plot(helicoid,Pi,1,1,1,0,2*Pi,-4,4,-4,3);
> geodesics_plot(helicoid,Pi,1,0,2*Pi,-4,4,0,3,15);

```



14.2 Příklad.

Spočítejte Christoffelovy symboly anuloidu

$$f(u_1, u_2) = ((a + b \cos u_1) \cos u_2, (a + b \cos u_1) \sin u_2, b \sin u_1)$$

a určete rovnice geodetických křivek.

Řešení.

$$\begin{aligned} f_1 &= (-b \sin u_1 \cos u_2, -b \sin u_1 \sin u_2, b \cos u_1) \\ f_2 &= (-(a + b \cos u_1) \sin u_2, (a + b \cos u_1) \cos u_2, 0) \\ f_{11} &= (-b \cos u_1 \cos u_2, -b \cos u_1 \sin u_2, -b \sin u_1) \\ f_{12} &= (b \sin u_1 \sin u_2, -b \sin u_1 \cos u_2, 0) \\ f_{22} &= (-(a + b \cos u_1) \cos u_2, -(a + b \cos u_1) \sin u_2, 0) \end{aligned}$$

Odvodíme Christoffelovy symboly podle (29):

$$\begin{aligned} (-b \cos u_1 \cos u_2, -b \cos u_1 \sin u_2, -b \sin u_1) &= \Gamma_{11}^1 f_1 + \Gamma_{11}^2 f_2 + h_{11} n \\ (b \sin u_1 \sin u_2, -b \sin u_1 \cos u_2, 0) &= \Gamma_{12}^1 f_1 + \Gamma_{12}^2 f_2 + h_{12} n \\ (-(a + b \cos u_1) \cos u_2, -(a + b \cos u_1) \sin u_2, 0) &= \Gamma_{22}^1 f_1 + \Gamma_{22}^2 f_2 + h_{22} n \end{aligned}$$

Skalární součin s f_1 a f_2 (využijeme mezivýsledků z příkladu 11.3):

$$\begin{aligned} 0 &= b^2 \cdot \Gamma_{11}^1 + 0 \cdot \Gamma_{11}^2 \\ 0 &= b^2 \cdot \Gamma_{12}^1 + 0 \cdot \Gamma_{12}^2 \\ b \sin u_1 (a + b \cos u_1) &= b^2 \cdot \Gamma_{22}^1 + 0 \cdot \Gamma_{22}^2 \\ 0 &= 0 \cdot \Gamma_{11}^1 + (a + b \cos u_1)^2 \cdot \Gamma_{11}^2 \\ -b \sin u_1 (a + b \cos u_1) &= 0 \cdot \Gamma_{12}^1 + (a + b \cos u_1)^2 \cdot \Gamma_{12}^2 \\ 0 &= 0 \cdot \Gamma_{22}^1 + (a + b \cos u_1)^2 \cdot \Gamma_{22}^2 \end{aligned}$$

$$\Gamma_{11}^1 = \Gamma_{11}^2 = \Gamma_{12}^1 = \Gamma_{22}^2 = 0, \Gamma_{12}^2 = -\frac{b \sin u_1}{a + b \cos u_1}, \Gamma_{22}^1 = \frac{\sin u_1 (a + b \cos u_1)}{b}$$

Podle (31) jsou geodetické křivky dány rovnicemi:

$$\frac{d^2 u_1}{dt^2} + \frac{(a + b \cos u_1) \sin u_1}{b} \left(\frac{du_2}{dt} \right)^2 = 0, \quad \frac{d^2 u_2}{dt^2} - 2 \frac{b \sin u_1}{a + b \cos u_1} \frac{du_1}{dt} \frac{du_2}{dt} = 0$$

Uvažujme parametrické křivky $u_1 = \text{konst.} \Rightarrow \frac{du_1}{dt} = 0, \frac{d^2 u_1}{dt^2} = 0$. Potom rovnice geodetických křivek jsou tvaru

$$\frac{(a + b \cos u_1) \sin u_1}{b} \left(\frac{du_2}{dt} \right)^2 = 0, \quad \frac{d^2 u_2}{dt^2} = 0$$

a) $\frac{du_2}{dt} = 0 \Rightarrow u_2 = c$, tj. nejedná se o křivku.

b) $\sin u_1 = 0 \Rightarrow u_1 \in \{0, \pi\}$. Pak $\frac{d^2 u_2}{dt^2} = 0$ dává $u_2 = kt + q$. Jedná se o vnitřní a vnější kružnici anuloidu. Jiné rovnoběžky nejsou geodetikami.

Uvažujme parametrické křivky $u_2 = \text{konst.} \Rightarrow \frac{du_2}{dt} = 0, \frac{d^2 u_2}{dt^2} = 0$. Potom rovnice geodetických křivek jsou tvaru

$$\frac{d^2 u_1}{dt^2} = 0, \quad 0 = 0$$

Tedy $u_1 = kt + q, u_2 = c$. Poledníky jsou geodetickými křivkami.³⁴

Maple. Využijeme procedur z předchozího příkladu:

```
> torus:=(u,v)->
      [(a+b*cos(u))*cos(v),(a+b*cos(u))*sin(v),b*sin(u)]:
> geodesic_eq(torus,u[1],u[2]);
```

$$\left(\frac{d^2}{dt^2} u_1(t) \right) + \frac{(a + b \cos(u_1(t))) \sin(u_1(t)) \left(\frac{d}{dt} u_2(t) \right)^2}{b} = 0,$$

$$\left(\frac{d^2}{dt^2} u_2(t) \right) - \frac{2b \sin(u_1(t)) \left(\frac{d}{dt} u_1(t) \right) \left(\frac{d}{dt} u_2(t) \right)}{a + b \cos(u_1(t))} = 0$$

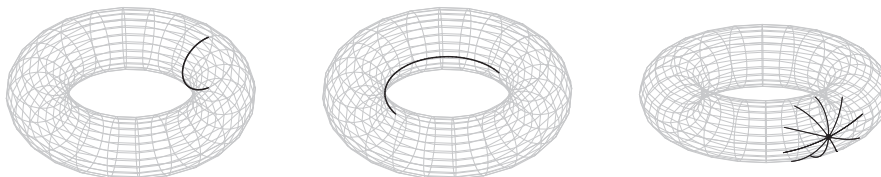
Uvažujme například geodetickou křivku v bodě $u = \pi, v = 0$ pro směr $du = 1, dv = 0$, pro směr $du = 0, dv = 1$ a v bodě $u = 0, v = 0$ v různých směrech deset geodetických křivek:

³⁴platí pro každou rotační plochu


```

> geodesic_plot(unapply(subs(a=3,b=1,torus(u,v)),u,v),
                Pi,0,1,0,0,2*Pi,0,2*Pi,-Pi/2,Pi/2);
> geodesic_plot(unapply(subs(a=3,b=1,torus(u,v)),u,v),
                Pi,0,0,1,0,2*Pi,0,2*Pi,0,2*Pi);
> geodesics_plot(unapply(subs(a=3,b=1,torus(u,v)),u,v),
                 0,0,0,2*Pi,0,2*Pi,0,Pi/2,10);

```



14.3 Příklad.

Určete rovnice geodetických křivek rotační válcové plochy.

Řešení.

Uvažujme rotační válcovou plochu

$$f(u_1, u_2) = (\cos u_1, \sin u_1, u_2), f_1 = (-\sin u_1, \cos u_1, 0), f_2 = (0, 0, 1).$$

Tudíž $g_{11} = \sin^2 u_1 + \cos^2 u_1 = 1, g_{12} = 0, g_{22} = 1$. Protože koeficienty první základní formy plochy jsou konstanty, všechny jejich parciální derivace jsou nulové, neboli podle vzorce (30) jsou Christoffelovy symboly³⁵

$$\Gamma_{11}^1 = \Gamma_{11}^2 = \Gamma_{12}^1 = \Gamma_{12}^2 = \Gamma_{22}^1 = \Gamma_{22}^2 = 0$$

Rovnice geodetických křivek na rotační válcové ploše jsou vzhledem k vzorci (31):

$$\frac{d^2 u_1}{dt^2} = 0, \quad \frac{d^2 u_2}{dt^2} = 0$$

$$u_1 = c_1 t + c_2, \quad u_2 = d_1 t + d_2, \quad \text{kde } c_1, c_2, d_1, d_2 \text{ jsou konst.}$$

Pro $c_1 = 0, d_1 = 0$ nedostáváme křivku. Pro $c_1 = 0, d_1 \neq 0$ dostáváme tvořící přímky válcové plochy.

Pro $c_1 \neq 0$ můžeme dosadit $u_2 = d_1 \frac{u_1 - c_2}{c_1} + d_2$ do parametrického vyjádření válcové plochy a potom parametrické vyjádření geodetik je

$$g(t) = \left(\cos u_1, \sin u_1, \frac{d_1}{c_1} u_1 - \frac{d_1 c_2}{c_1} + d_2 \right)$$

³⁵Vzhledem k vlastnostem izometrie lze tvrdit, že Christoffelovy symboly libovolné rozvinutelné plochy jsou nulové.

Příčemž pro $d_1 = 0$ dostáváme kružnice a pro $d_1 \neq 0$ jsou geodetikami šroubovice.³⁶

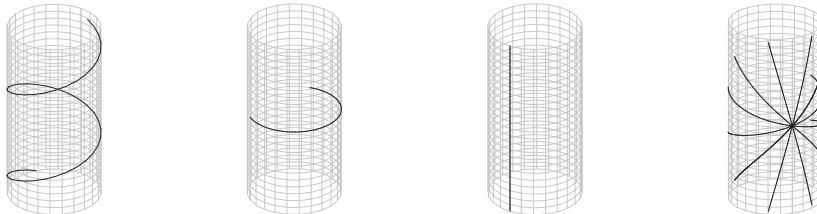
Maple. Opět využijeme procedur z příkladu 14.1

```
> cylinder:=(u,v)->[cos(u),sin(u),v]:
> geodesic_eq(cylinder,u[1],u[2]);
```

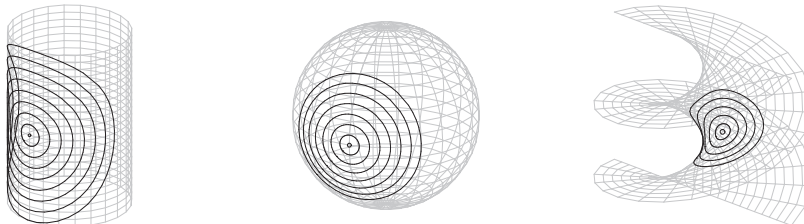
$$\frac{d^2}{dt^2}u_1(t) = 0, \frac{d^2}{dt^2}u_2(t) = 0$$

Uvažujme například geodetickou křivku v bodě $u = 1, v = 0$ pro směr $du = 3, dv = 1$, v bodě $u = 0, v = 2$ pro směr $du = 1, dv = 0$ a pro směr $du = 0, dv = 1$ a v bodě $u = 0, v = 2$ v různých směrech dvanáct geodetických křivek:

```
> geodesic_plot(cylinder,1,0,3,1,0,2*Pi,0,4,0,12);
> geodesic_plot(cylinder,0,2,1,0,0,2*Pi,0,4,0,4);
> geodesic_plot(cylinder,0,2,0,1,0,2*Pi,0,4,-2,2);
> geodesics_plot(cylinder,0,2,0,2*Pi,0,4,0,2,12);
```

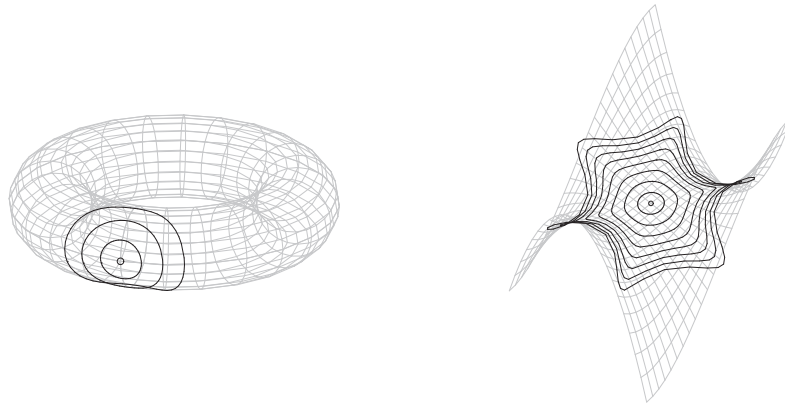


V Maplu lze numericky zpracovat další související pojmy, např. geodetickou kružnici. Výsledné obrázky pro rotační válcovou plochu, sféru, helikoid a plochu³⁷ $z = u^3 - 3uv^2$ mohou vypadat následovně:



³⁶Šroubovice na helikoidu ovšem geodetikou není, viz příklad 14.1.

³⁷V angličtině je tato plocha známá pod označením "the monkey saddle".



Obrázky byly nakresleny pomocí procedury

```

> geodesic_circles:=proc(f,u0,v0,ustart,uend,vstart,vend,max,n)
  local i,j,sys,p,desys1,desys2,b1,b2,sol,sol1,sol2,u1,v1,u2,v2,
          G0,pom,geo1,geo2,POINT,SURF,CIRC;
  sys:=geodesic_eq(f,u,v);p:=50;G0:=G(f,u0,v0);
  pom:=evalm([1,1]&*[G0[1],G0[2]], [G0[2],G0[3]]]&*[1],[1]);
  for i from 1 to iquo(p,2) do
    b1:='b1':b2:=
      (cos(i*2*Pi/p)*sqrt(pom[1])-(G0[1]+G0[2])*b1)/(G0[2]+G0[3]);
    sol:=solve(evalm([b1,b2]&*[G0[1],G0[2]], [G0[2],G0[3]])
              &*[b1],[b2]))[1]=1,b1);
    sol1:=sol[1];sol2:=sol[2];
    desys1:=dsolve({sys,u(0)=u0,v(0)=v0,
                    D(u)(0)=sol1,D(v)(0)=subs(b1=sol1,b2)}, {u(t),v(t)},
                  type=numeric,output=listprocedure);
    desys2:=dsolve({sys,u(0)=u0,v(0)=v0,
                    D(u)(0)=sol2,D(v)(0)=subs(b1=sol2,b2)}, {u(t),v(t)},
                  type=numeric,output=listprocedure);
    u1:=subs(desys1,u(t));v1:=subs(desys1,v(t));
    u2:=subs(desys2,u(t));v2:=subs(desys2,v(t));
    for j from 1 to n do
      geo1[i,j]:=
        unapply(subs({u='u1'(t),v='v1'(t)},f(u,v)),t)(j*max/n);
      geo2[i,j]:=
        unapply(subs({u='u2'(t),v='v2'(t)},f(u,v)),t)(j*max/n);
    od;od;
  POINT:=pointplot3d(f(u0,v0),color=black,symbol=circle,
                    symbolsize=15,thickness=3);
  SURF:=plot3d(subs({u=u(t),v=v(t)},f(u,v)),
               u=ustart..uend,v=vstart..vend,color=grey,style=wireframe);
  for j from 1 to n do
    CIRC[j]:=spacecurve([geo1[1,j],seq(geo1[i,j],i=1..iquo(p,2)),
                        seq(geo2[iquo(p,2)+1-i,j],i=1..iquo(p,2))],
                       color=red,thickness=2)
  od;

```

```

display(seq(CIRC[j], j=1..n), POINT, SURF);
end:

```

14.4 Příklad.

Dokažte, že křivka je současně geodetická a asymptotická, právě když je to přímka.

Řešení.

” \implies ” Pro body asymptotické křivky platí, že oskulační rovina v nich splývá s tečnou rovinou nebo není definována. Pro body geodetické křivky platí, že oskulační rovina v nich obsahuje normálu nebo není definována. Pro body ležící na křivce, která je zároveň asymptotická a geodetická, tedy platí, že oskulační rovina v nich není definována, tj. jedná se o přímku.

” \impliedby ” Přímka je asymptotickou i geodetickou křivkou.

14.5 Příklad.

Dokažte, že geodetická křivka je současně hlavní křivka, právě když je to rovinná křivka.

Řešení.

” \implies ” Necht' křivka γ parametrizovaná obloukem je hlavní a geodetickou křivkou na ploše. Potom

$$\frac{dn_\gamma}{dt} \parallel \frac{d\gamma}{dt} \quad \wedge \quad \frac{d^2\gamma}{dt^2} \parallel n_\gamma,$$

kde n_γ jsou normály plochy podél křivky γ . Tedy platí

$$\frac{d^2\gamma}{ds^2} = c(s)n_\gamma, \quad \frac{d^3\gamma}{ds^3} = \frac{dc}{ds}n_\gamma + c\frac{dn_\gamma}{ds}.$$

$\frac{d^3\gamma}{ds^3}$ leží v rovině určené $\frac{d\gamma}{ds}$ a $\frac{d^2\gamma}{ds^2}$, tedy křivka γ je rovinná.³⁸

³⁸ $[\gamma', \gamma'', \gamma'''] = 0$

” \Leftarrow ” Necht' geodetická křivka je rovinnou křivkou. Máme Frenetovy vzorce

$$\frac{d\gamma}{ds} = e_1, \frac{de_1}{ds} = \kappa e_2, \frac{de_2}{ds} = -\kappa e_1$$

V této rovině leží $\frac{d^2\gamma}{ds^2} \parallel n_\gamma$ (neboť γ je geodetická křivka). Tedy

$$n_\gamma = c(s)e_2, \frac{dn_\gamma}{ds} = \frac{dc}{ds}e_2 - c\kappa e_1$$

$$n_\gamma = \pm e_2, \frac{dn_\gamma}{ds} = \mp \kappa e_1$$

Takže se jedná o hlavní křivku.

Reference k části II.

- [1] Gray A.: *Modern Differential Geometry of Curves and Surfaces with Mathematica*, CRC Press, Boca Raton, 1998
- [2] Pressley A.: *Elementary Differential Geometry*, Springer-Verlag, London, 2005
- [3] Rovenski V.: *Geometry of Curves and Surfaces with MAPLE*, Birkhäuser, Boston, 2000