

2. cvičení (21.2.2023)

Plochy: Připomenejte definici k-mopa,
k-plocha $\rightarrow \mathbb{R}^n$

1) $\boxed{\text{sfera } S^2 = \{(x, y, z) : x^2 + y^2 + z^2 = 1\}}$

(a) Najděte atlas S^2 sestávající z grafů funkcí.

(b) Ukažte, že

$$\varphi: (u, v) \mapsto (\cos u \cos v, \sin u \cos v, \sin v),$$

$$u \in (-\pi, \pi), v \in (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$$

je mopa S^2 (voda je přesně !)

Popište i u φ . [sférické souřadnice]

Najděte rotaci $g: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ takovou, aby
 $\varphi \circ \varphi = g \circ \varphi$ trochu atlas S^2 .

(c) Najděte předpis pro zobrazení $\psi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$
 splňující: bud $\psi(u, v)$ leží v průniku sféry S^2
 s poloplánem $\{(t, tv, 1-t) : t > 0\}$.
 Najděte předpis i pro ψ^{-1} . Ukažte, že ψ je mapa
 a užitečné i ψ . [stereografické projekce]

Rézultát: $\tilde{\phi}^{-1}: \begin{cases} u = \frac{x}{1-z} \\ v = \frac{y}{1-z} \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} (x, y, z) \in \mathbb{S}^2 \setminus \{(0, 0, 1)\} \\ \text{im } \phi \end{array} \right.$

$$\phi: \begin{cases} x = \frac{2u}{1+u^2+v^2} \\ y = \frac{2v}{1+u^2+v^2} \\ z = \frac{-1+u^2+v^2}{1+u^2+v^2} \end{cases}$$

2) Uveďte příklad 2-plochy v \mathbb{R}^3 , která je:

- kompaktní
- orientovatelná
- neorientovatelná
- neorientovatelná

3) (Najděte) prostorové parametrisované 2-plochy
v \mathbb{R}^3 , které mají možou.

$$[\varphi(u, v) = (u^3 - 4u, u^2 - 4, v), u \in (-2, 4), v \in (0, 1)]$$

4)* Je spirála $S = \{(e^{t \cos t}, e^{t \sin t}): t \in \mathbb{R}\}$ -
1-plocha? Je \bar{S} 1-plocha?

$$[\bar{S} = S \cup \{0\}, \text{ mimožem } 0 \text{ není } \bar{S} \text{ gřeben funkce}]$$

5) Poznámka:

Předloha má jiduorněcě určitou dimenzi,
 tedy pokud $S = \varphi(U) = \varphi(V)$ pro
 k-měra $\varphi: U \rightarrow S$ a l-měra $\psi: V \rightarrow S$,
 pak $k=l$.

Plyne z Browerovy věty o invariaci:

$[U \subset \mathbb{R}^k$ otevřený, $f: U \rightarrow \mathbb{R}^l$ prosbě, spojité
 $\Rightarrow f(U)$ je otevřené ($\subset \mathbb{R}^l$). [bez důkazu]]

\rightarrow Může se, jak tvrdíme, plynout z Browerovy věty.

6) Vektorový součin v \mathbb{R}^m ($m \geq 2$)

$$v_1, \dots, v_{m-1} \in \mathbb{R}^m$$

$L: w \mapsto \det(w, v_1, \dots, v_{m-1}) \dots$ lin. zobr.

$\Rightarrow \exists ! n \in \mathbb{R}^m: Lw = \langle n, w \rangle, w \in \mathbb{R}^m$.

Def. $N := v_1 \times \dots \times v_{m-1}$, tedy:

$\langle w, v_1 \times \dots \times v_{m-1} \rangle = \det(w, v_1, \dots, v_{m-1}), w \in \mathbb{R}^m$

N soudružnice: $N_1 \times \dots \times N_{m-1} = \left(\det(e_i, v_1, \dots, v_{m-1}) \right)_{i=1}^n$.

$m=2$: $N \mapsto \times v$ (unávní operace)

$$\times \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_2 \\ -v_1 \end{pmatrix} \quad (\text{obrácení } \frac{\pi}{2})$$

$m=3$: $u \times v = \left(\begin{vmatrix} u_2 & v_2 \\ u_3 & v_3 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} u_1 & v_1 \\ u_3 & v_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} u_1 & v_1 \\ u_2 & v_2 \end{vmatrix} \right)^T$.

Vlastnosti:

$$(1) \quad v_1 \times \dots \times v_{m-1} = 0 \iff v_1, \dots, v_{m-1} \text{ lin. závis.}$$

$$(2) \quad \langle N_i, N_1 \times \dots \times v_{m-1} \rangle = 0, \quad i=1, \dots, m-1$$

$$(3) \quad N_{\sigma(1)} \times \dots \times N_{\sigma(m-1)} = (\text{sgn } \sigma) \quad v_1 \times \dots \times v_{m-1}$$

$$(4) \quad \| v_1 \times \dots \times v_{m-1} \| = \underbrace{\lambda^{m-1} (P(v_1, \dots, v_{m-1}))}_{\sqrt{\det(\langle N_i, v_j \rangle)_{i,j=1}^{m-1}}}$$

$$[\text{dok.:}] \quad \| v_1 \times \dots \times v_{m-1} \|^2 =$$

$$= \langle N_1 \times \dots \times N_{m-1}, N_1 \times \dots \times N_{m-1} \rangle$$

$$= \det(N_1 \times \dots \times N_{m-1}, N_1 \times \dots \times N_{m-1})$$

$$(\text{kolinearity}) \rightarrow \| v_1 \times \dots \times v_{m-1} \| = \lambda^{m-1} (P(v_1, \dots, v_{m-1}))$$