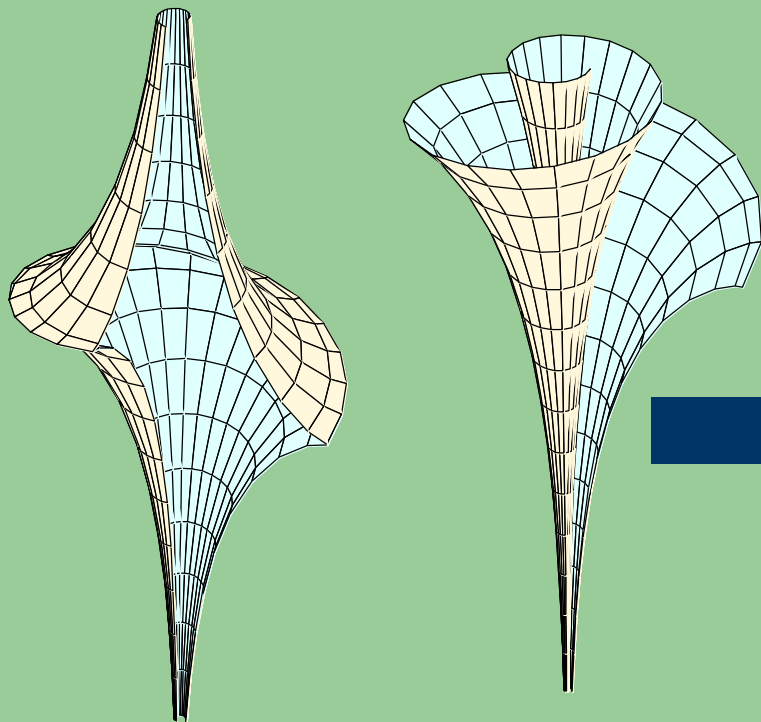


# Върху теорията на повърхнините с постоянни отрицателни кривини



Дипломна работа  
на Михаела Бобилова  
спец. Математика  
фак. № 0701051013

Научен ръководител:  
доц. д-р Манчо Манев

# Увод

През 1901 г. Давид Хилберт доказва, че не съществува повърхнина (без контур) в  $\mathbb{R}^3$  с постоянна отрицателна кривина и със свойството, че тя е затворено подмножество на  $\mathbb{R}^3$ .

Първи, които са работили върху теорията на повърхнините с постоянни отрицателни кривини са Бианки и Беклунд.

# 1. Съществени локални повърхнини на Чебишов

**Определение 1.1.** Нека  $a$  е положителна константа. **Локална повърхнина на Чебишов** или **мрежа на Чебишов** с радиус  $a$  е локална повърхнина  $y: U \rightarrow R^3$  чиято метрика

$$ds^2 = a^2(dp^2 + 2 \cos \omega dp dq + dq^2),$$

където  $\omega$  е ъглова функция.

## 2. Локални повърхнини с постоянни отрицателни кривини

**Определение 2.1.** *Главна локална повърхнина на Чебишов* с радиус  $a$  и ъглова функция  $\theta$  е локална повърхнина, за която важат твърденията:

1. Метриката на лок.повърхнина е дадена чрез:

$$ds^2 = (\alpha \cos \theta)^2 du^2 + (\alpha \sin \theta)^2 dv^2 ;$$

2. Главните кривини удовлетворяват:

$$a^2 k_1^2 = \tan^2 \theta, \quad a^2 k_2^2 = \cot^2 \theta.$$

### 3. Синусово уравнение на Гордън

То е вариант на уравн. на Клайн-Гордън  $\theta_{uu} - \theta_{vv} = \theta$ , където  $\theta = \theta(u, v)$  е ъглова функция.

Разглеждаме два варианта:

1.  $\theta_{uu} - \theta_{vv} = \sin\theta \cos\theta$

за намиране на главни повърхнинни параметризации с постоянни отрицателни кривини;

2.  $\omega_{pq} = \sin \omega, \omega=2\theta, u=p+q, v=p-q$

за намиране на асимптотични локални повърхнинни параметризации с постоянни отрицателни кривини

## 4. Локални повърхнини на Чебишов върху ротационни повърхнини

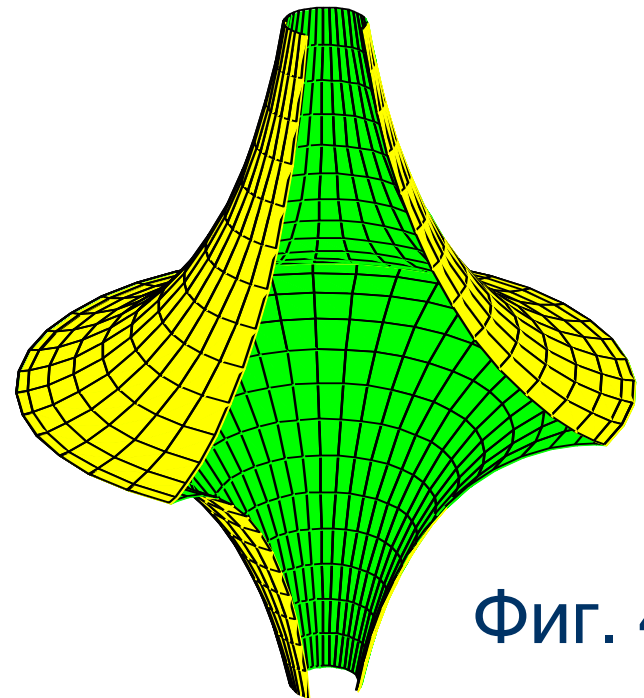
**Теорема 4.1.** Нека  $M$  е ротационна повърхнина с  $K \equiv -1/a^2 < 0$  и нека  $\theta$  бъде ъглова функция, за която са в сила  $\theta_v = 0$ ,  $\theta_u^2 = b^2 - \cos^2\theta$ . Една главна локална повърхнина на Чебишов върху  $M$  се задава чрез

$$(4.1) \quad \mathbf{x}(u, v) = (a/b \sin(\theta(u)) \cos(bv), a/b \sin(\theta(u)) \sin(bv), \psi(u))$$

# Главна параметризация на Чебишов

**Определение 4.1.** *Главна параметризация на Чебишов* на псевдосфера с радиус  $a > 0$  е изображение от  $\mathbb{R}^2$  в  $\mathbb{R}^3$ , зададена чрез

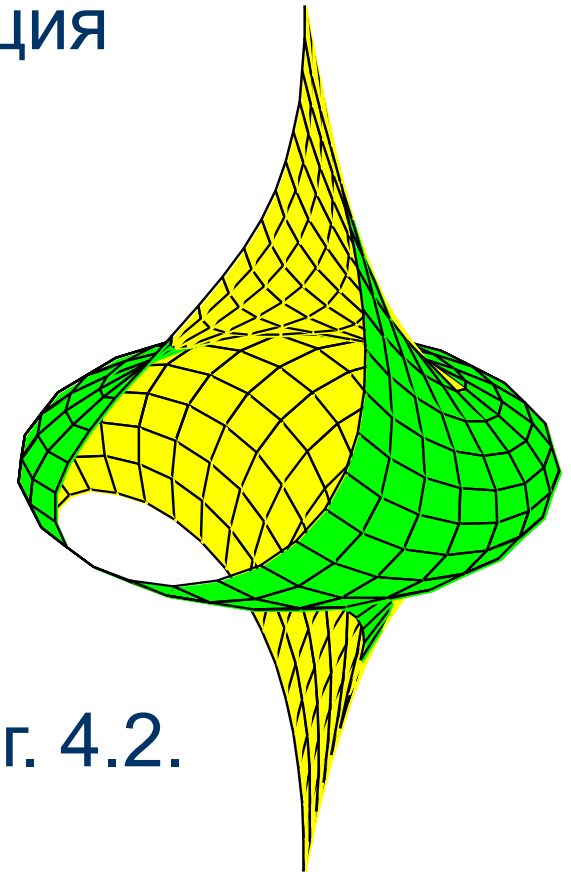
$$(4.17) \quad (u, v) \rightarrow \begin{pmatrix} a(\cos v / \cosh u, \\ \sin v / \cosh u, \\ u - \tanh u). \end{pmatrix}$$



Фиг. 4.1.

# Асимптотична параметризация на Чебишов

Асимптотичната параметризация  
на Чебишов се задава  
по подобен начин.



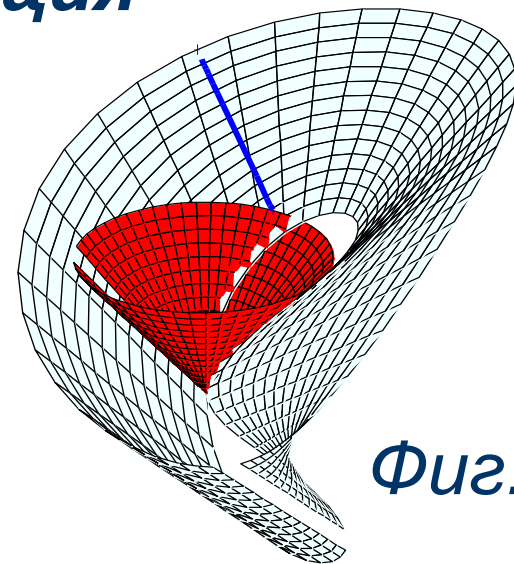
Фиг. 4.2.



## 5. Трансформация на Бианки

**Определение 5.1.** Нека  $M$  е повърхнина в  $\mathbb{R}^3$ ,  $K = -1/a^2$ ,  $a > 0$ . Казваме, че една повърхнина  $N$  с единично нормално векторно поле  $U_N$  е образ при **трансформация на Бианки** на  $M$ .

Бианки нарича  $N$  **допълнителна повърхнина** на  $M$ .



Фиг. 5.1.

## 6. Подвижни репери върху повърхнини в $\mathbb{R}^3$

Репер на Френе  $\{T, N, B\}$  (ортономмиран) за описване геометрията на пространствена крива.

Репер на Дарбу  $\{T, U, W\}$ , където  $U$  е единичният нормален вектор, а  $W = T \times U$ .

Подвижен ортономмиран репер  $\{E_1, E_2, U\}$ :

$$E_1 = x_u \cdot E^{(-1/2)}, \quad E_2 = x_v \cdot G^{(-1/2)}$$

## 7. Повърхнини на Куен като образ на псевдосфера при трансформация на Бианки

Повърхнината на Куен:

$$\left( (\cos u + u \sin u) \sin v / (1 + u^2 \sin^2 v), \right.$$

$$\left. (\sin u - u \cos u) \sin v / (1 + u^2 \sin^2 v), \right.$$

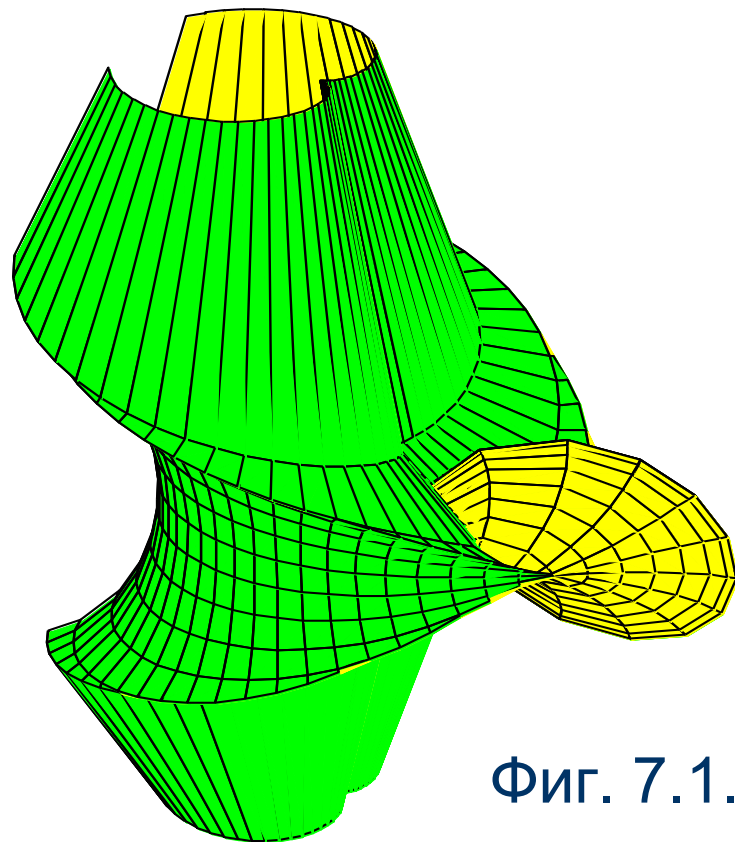
$$\left. 1/2 \log(\tan v / 2) + \cos v / (1 + u^2 \sin^2 v) \right)$$

и гаусова кривина  $K = -4$ .

Смесените коефициенти на първата и втората основна форма се анулират, като  $u$ - и  $v$ -параметричните криви са главни. Те са кривите показани на фиг. 7.1.

# Повърхнина на Куен

Смесените коефициенти на първата и втората основна форма се анулират. Параметричните  $u$ - и  $v$ -криви са главни.



Фиг. 7.1.

## 8. Трансформация на Беклунд

**Определение 8.1.** Нека  $M$  е повърхнина в  $R^3$  с  $K=-1/a^2$ . Казваме, че една повърхнина  $N$  с единично нормално векторно поле  $U_N$  е **образ на  $M$  при трансформация на Беклунд** с ъгъл на падане (инклинация)  $\sigma$ , ако има изображение  $\Phi: M \rightarrow N$  такова че за всяко  $p$  от  $M$  са в сила следните зависимости:

$$(8.1) \quad \|\Phi(p) - p\| = a \cos \sigma ;$$

$$(8.2) \quad (\Phi(p) - p) \parallel q, \text{ където } q \text{ е допир. вектор към } M \text{ в } p;$$

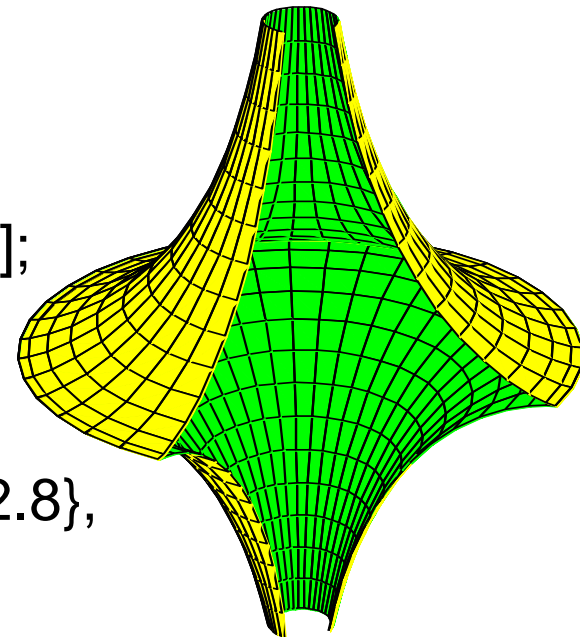
$$(8.3) \quad U_N(\Phi(p)) \perp (\Phi(p) - p) ;$$

$$(8.4) \quad \sphericalangle (U_M(p); U_N(\Phi(p))) = \pi/2 - \sigma.$$

## 9. Приложение с Mathematica

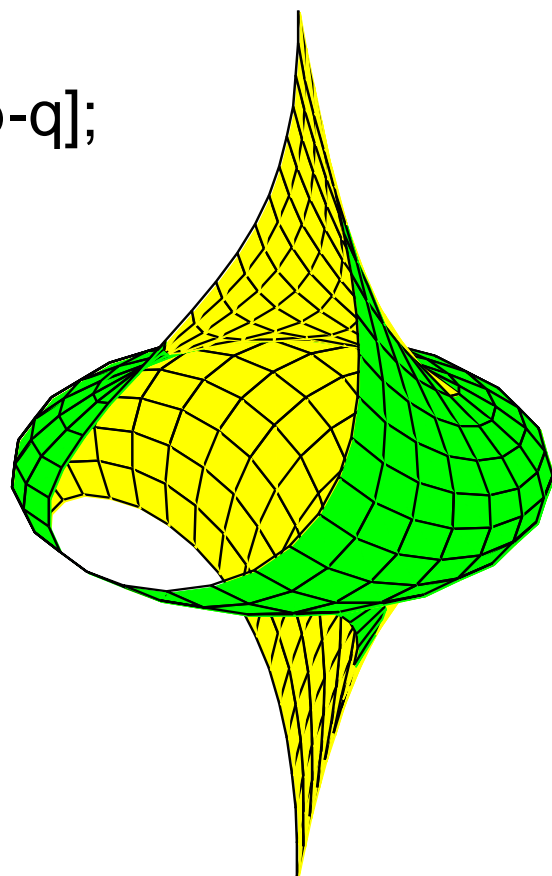
Главната локална повърхнина на Чебишов за изобразяване на главните криви върху псевдосфера:

```
pseudospheretcheb[a_][u_,v_]:=
a{Cos[v]/Cosh[u], Sin[v]/Cosh[u],
u - Tanh[u]}
Module[{x,xx}, x= pseudospheretcheb[1];
xx[u_,v_]= Append[x[u,v],
FaceForm[Green,Yellow]];
S @ ParametricPlot3D[xx[u,v], {u,-2.8, 2.8},
{v,0,3π/2},
PlotPoints->{30,30}, PlotRange->All] ]
```



## Главната локална повърхнина на Чебишов за изобразяване на асимптотичните криви върху псевдосфера

```
Module[{x,xx},  
  x[p_,q_]= pseudospheretcheb[1][p+q, p-q];  
  xx[p_,q_]= Append[x[p,q],  
    FaceForm[Green, Yellow]];  
  S @ ParametricPlot3D[xx[p,q],  
    {p,-p/2,p/2},{q,-p/2,p/2},  
    PlotPoints->{20,20}, PlotRange->All,  
    ViewPoint->{-4,-4,4}]  
]
```



# Първа основна форма на повърхнината на Куен

- Програма за изчисление

```
metric[kuentcheb[a,b]][u,v];
```

```
ee//Simplify
```

```
ff//Simplify
```

- Резултат

$$\frac{((1-2v^2+\cosh[2u])^2(-16a^2+19b^2-16a^2v^2+24b^2v^2+8b^2v^4+4(4a^2(1+v^2)-b^2(3+2v^2))\cosh[2u]+b^2\cosh[4u]))}{(2(1+2v^2+\cosh[2u])^4)}$$
$$-\frac{(a^2-b^2)v(-5+8v^2+8v^4-4(1+2v^2)\cosh[2u]+\cosh[4u])\sinh[2u]}{(4(v^2+\cosh[u]^2)^4)}$$



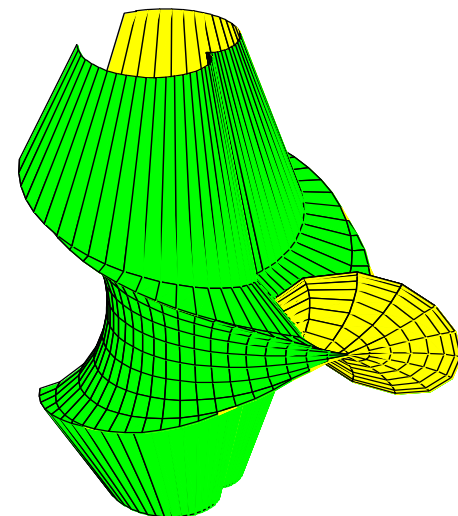
# Повърхнина на Куен

- Програма за изобразяване:

```
S @ Module[{x,xx,z},  
x= kuentcheb[1,1];  
xx[u_,v_]= Append[x[u,v], FaceForm[Coral, Snow]];  
e= .001;  
z[1]= ParametricPlot3D[xx[u,v], {u,-4+e,4+e}, {v,-4+e,4+e},  
PlotPoints->{32,32}];  
z[2]=ParametricPlot3D[xx[p+q,p-q],  
{p,-2.5,2.5}, {q,-2.5,2.5},  
PlotPoints->{32,32}];  
GraphicsArray[Array[z,2], GraphicsSpacing->-.2]  
];
```

- Резултат

Graphics3D Фигура7.1



**Благодаря Ви за вниманието**

