

幾何入門 第12回



情報科学科 金子 晃

Алексей КАМЕНКО

kanenko@is.ocha.ac.jp

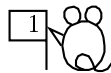
この講義のホームページ:

<http://atom.is.ocha.ac.jp/~kanenko/KOUGI/Geo>

この講義のホームディレクトリ:

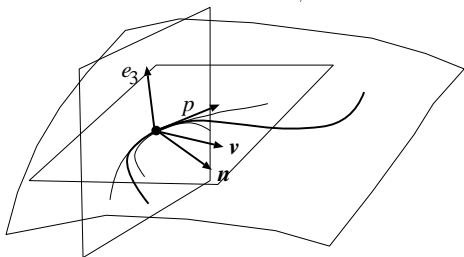
edusv.edu.is.ocha.ac.jp/~kanenko/Geo

第7章 曲面上の幾何学



3次元空間内の曲面それ自身でなく、その上で成立する、平面幾何とはやや趣を異にする2次元の幾何を学ぶ。

曲面 M の Gauss 曲率を K , M 上の曲線 γ の測地的曲率を κ_g とする。



測地的曲率とは、曲面上の曲線の曲面内での曲がり方のみを取り出したもの

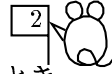
例：球面の大円弧は、空間曲線としては球面と同じ曲率を持つが、

球面上の曲線としてはまっすぐ。

一般の測地線についても同様。

(正確な定義は後で述べる。)

Gauss-Bonnet の定理 :



1) 曲面 M 上に滑らかな曲線で囲まれた単連結領域 A があるとき,

$$\int_A K dA + \int_{\partial A} \kappa_g ds = 2\pi$$

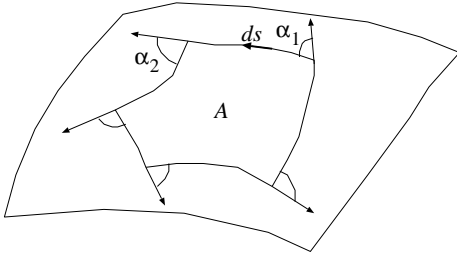
2) 曲面 M 上に滑らかな曲線弧 $\gamma_j, j = 1, 2, \dots, n$ で囲まれた単連結領域 A があり, 曲線弧 γ_j と γ_{j+1} が角 α_j で交わっているとする

($j = 1, 2, \dots, n, \gamma_{n+1} \equiv \gamma_1$) このとき

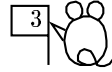
$$\int_A K dA + \int_{\partial A} \kappa_g ds + \sum_{j=1}^n \alpha_j = 2\pi$$

3) 境界の無い閉じた曲面 M に対して

$$\int_A K dA = 2\pi\chi(M)$$



復習：曲面 M 上の曲線弧 γ を考える.



曲面 M の接平面の正規直交基底 $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2$ をとるとき

$d\vec{r} = \theta^1 \mathbf{e}_1 + \theta^2 \mathbf{e}_2$ (接線ベクトル), $\theta^1 \wedge \theta^2 = dA$ (曲面の面積要素),

第一基本形式 $|d\vec{r}|^2 = (\theta^1)^2 + (\theta^2)^2$,

構造方程式 $d\theta^1 = \theta^2 \wedge \omega_2^1, d\theta^2 = \theta^1 \wedge \omega_1^2$ ($\omega_1^2 = -\omega_2^1$)

$$d\omega_2^1 = K\theta^1 \wedge \theta^2$$

単位接ベクトルを $\mathbf{p} = \xi^1 \mathbf{e}_1 + \xi^2 \mathbf{e}_2$ と置く ($\xi^j = \theta^j / \sqrt{(\theta^1)^2 + (\theta^2)^2}$)

曲率ベクトル $\frac{d\mathbf{p}}{ds} = \kappa \mathbf{n}$ (\mathbf{n} は γ の空間曲線としての単位法線)

測地的曲率ベクトルとは、これの接平面への正射影のことをいう。

ω_i^j の定義: $de_j = \sum_{k=1}^3 \omega_j^k e_k$ を思い出して計算すると,

$$\begin{aligned} \frac{d\mathbf{p}}{ds} &= \sum_{j=1}^2 \left(\frac{d\xi^j}{ds} e_j + \xi^j \frac{de_j}{ds} \right) = \sum_{j=1}^2 \frac{d\xi^j}{ds} e_j + \sum_{j=1}^2 \xi^j \sum_{k=1}^3 \frac{\omega_j^k}{ds} e_k \\ &= \left(\frac{d\xi^1}{ds} + \xi^2 \frac{\omega_2^1}{ds} \right) e_1 + \left(\frac{d\xi^2}{ds} + \xi^1 \frac{\omega_1^2}{ds} \right) e_2 + \left(\xi^1 \frac{\omega_1^3}{ds} + \xi^2 \frac{\omega_2^3}{ds} \right) e_3 = \kappa \mathbf{n} \end{aligned}$$

よって測地的曲率ベクトル \mathbf{k}_g は

$$\mathbf{k}_g = \left(\frac{d\xi^1}{ds} + \xi^2 \frac{\omega_2^1}{ds} \right) e_1 + \left(\frac{d\xi^2}{ds} + \xi^1 \frac{\omega_1^2}{ds} \right) e_2$$

$\mathbf{p} \perp \mathbf{n}, \mathbf{p} \perp e_3$ なので, $\mathbf{k}_g \perp \mathbf{p}$.

そこで、接平面内での \mathbf{p} に垂直な単位ベクトルは $\boldsymbol{\nu} = -\xi^2 \mathbf{e}_1 + \xi^1 \mathbf{e}_2$ となり,

$\mathbf{k}_g = \kappa_g \boldsymbol{\nu}$, $\kappa_g = |\mathbf{k}_g|$ と書け, κ_g が測地的曲率.

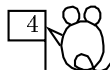
(直感的には, γ の接平面に正射影したものの平面曲線としての曲率)

測地線 $\iff \mathbf{k}_g = 0$ (これも直感的には明らかだろうが, 後で証明する)

ちなみに $\frac{d\mathbf{p}}{ds}$ の e_3 成分は法曲率と呼ばれる.

(こちらは, \mathbf{p} を含む曲面の法線への γ の正射影の曲率)

Gauss-Bonnet の定理の証明 I



Stokes の定理と構造方程式より,

$$\int_A K dA = \int_A K \theta^1 \wedge \theta^2 = \int_A d\omega_2^1 = \int_{\partial A} \omega_2^1$$

最後の線積分の幾何学的意味を考えればよい.

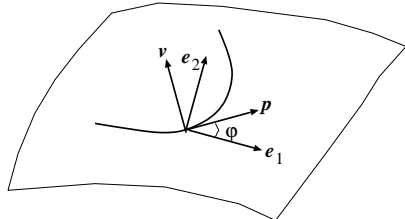
$$\begin{aligned} \kappa_g ds &= \mathbf{k}_g ds \cdot \boldsymbol{\nu} \\ &= \{(d\xi^1 + \omega_2^1 \xi^2)e_1 + (d\xi^2 + \omega_1^2 \xi^1)e_2\} \cdot \{-\xi^2 \mathbf{e}_1 + \xi^1 \mathbf{e}_2\} \\ &= -\xi^2 d\xi^1 - \omega_2^1 (\xi^2)^2 + \xi^1 d\xi^2 + \omega_1^2 (\xi^1)^2 \\ &= \xi^1 d\xi^2 - \xi^2 d\xi^1 - \omega_2^1 \end{aligned}$$

e_1 から \mathbf{p} への回転角を φ とすれば, $\xi^1 = \cos \varphi$, $\xi^2 = \sin \varphi$

$$\therefore d\xi^1 = -\sin \varphi d\varphi, \quad d\xi^2 = \cos \varphi d\varphi, \quad \xi^1 d\xi^2 - \xi^2 d\xi^1 = d\varphi$$

よって $\omega_2^1 = d\varphi - \kappa_g ds$ が得られたから,

$$\int_A K dA = \int_{\partial A} \omega_2^1 = \int_{\partial A} d\varphi - \int_{\partial A} \kappa_g ds = 2\pi - \int_{\partial A} \kappa_g ds$$

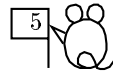


∞ フレーム e_j は変化するが, ∂A を一周して戻ってくれば,

フレームも元の位置に戻るので, e_1 の振れの総和は 0.

従って e_1 から測った角の総変化量は, e_1 が止まっているときと同じで 2π .

Gauss-Bonnet の定理の証明 II



∂A が区分的に滑らかなときは,

$$\int_A K dA = \int_{\partial A} \omega_2^1 = \sum_{j=1}^n \int_{\gamma_j} \omega_2^1 = \sum_{j=1}^n \int_{\gamma_j} d\varphi - \sum_{j=1}^n \int_{\gamma_j} \kappa_g ds$$

$$\text{よって上の考察より } \int_A K dA = \sum_{j=1}^n \{\varphi_j(Q_j) - \varphi_j(P_j)\} - \int_{\partial A} \kappa_g ds$$

ここで, $\varphi_j(P_j), \varphi_j(Q_j)$ は γ_j の接線がその始点および終点で \mathbf{e}_1 と成す角. 滑らかな部分における φ の変化量の総和 + 角における φ の変化量の総和 $= 2\pi$ だから,

$$\sum_{j=1}^n \{\varphi_j(Q_j) - \varphi_j(P_j)\} + \sum_{j=1}^n \alpha_j = 2\pi$$

$$\therefore \int_A K dA = 2\pi - \sum_{j=1}^n \alpha_j - \int_{\partial A} \kappa_g ds$$

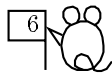
特に A が三角形のときは, 内角を β_j とすると, $\alpha_j = \pi - \beta_j$ なので,

$$\int_A K dA = 2\pi - \int_{\partial A} \kappa_g ds - \sum_{j=1}^3 \alpha_j = \sum_{j=1}^3 \beta_j - \pi - \int_{\partial A} \kappa_g ds$$

三辺が測地線の弧でできているときは, 最後の項が消えて,

$$\int_A K dA = \sum_{j=1}^3 \beta_j - \pi \quad \text{あるいは} \quad \sum_{j=1}^3 \beta_j = \pi + \int_A K dA$$

Gauss-Bonnet の定理の証明 III

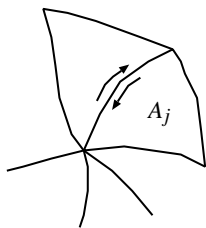


M が閉じた曲面のときは、 M を滑らかな辺をもつ曲三角形 $A_j, j = 1, \dots, N$ に分割する. 三角形 A_j の内角を $\beta_{jk}, k = 1, 2, 3$ とすると

$$\int_{A_j} K dA = \sum_{k=1}^3 \beta_{jk} - \pi - \int_{\partial A_j} \kappa_g ds$$

これをすべての三角形について加えると

$$\int_M K dA = \sum_{j=1}^N \sum_{k=1}^3 \beta_{jk} - \pi N - \sum_{j=1}^N \int_{\partial A_j} \kappa_g ds$$



ここで、三角形の各辺は隣の三角形の対応辺と対で現れ、線積分の向きは逆よって線積分は二辺ずつ打ち消し合い、残らない.

また、この三角形分割の頂点数を v とすれば、

$$\sum_{j=1}^N \sum_{k=1}^3 \beta_{jk} = \sum_P (P \text{ を頂点とする三角形のこの頂点での内角の和}) = 2\pi v$$

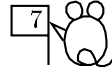
$$\therefore \int_{A_j} K dA = 2\pi v - \pi N = \pi(2v - N)$$

三角形分割なので、辺の数を e とすれば、 $2e = 3N$

$$\text{よって } 2v - N = 2v + 2N - 3N = 2(v + N - e) = 2\chi(M)$$

$$\therefore \int_M K dA = 2\pi\chi(M)$$

曲面上の測地線



$ds^2 = Edu^2 + 2Fdudv + Gdv^2 = (\theta^1)^2 + (\theta^2)^2$ より,
 $g_{11} = E, g_{12} = g_{21} = F, g_{22} = G$, また $x^1 = u, x^2 = v$ に注意して
 $\Gamma_{k,ij} := \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{ik}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{jk}}{\partial x^i} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \right)$ を計算すると,

$$\begin{aligned}\Gamma_{1,11} &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial E}{\partial u} + \frac{\partial E}{\partial u} - \frac{\partial E}{\partial u} \right) = \frac{1}{2} E_u, \\ \Gamma_{1,12} &= \Gamma_{1,21} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial E}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial u} - \frac{\partial F}{\partial u} \right) = \frac{1}{2} E_v, \\ \Gamma_{1,22} &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial F}{\partial v} + \frac{\partial F}{\partial v} - \frac{\partial G}{\partial u} \right) = F_v - \frac{1}{2} G_u, \\ \Gamma_{2,11} &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial F}{\partial u} + \frac{\partial F}{\partial u} - \frac{\partial E}{\partial v} \right) = F_u - \frac{1}{2} E_v, \\ \Gamma_{2,12} &= \Gamma_{2,21} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial F}{\partial v} + \frac{\partial G}{\partial u} - \frac{\partial F}{\partial v} \right) = \frac{1}{2} G_u, \\ \Gamma_{2,22} &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial G}{\partial v} + \frac{\partial G}{\partial v} - \frac{\partial G}{\partial v} \right) = \frac{1}{2} G_v.\end{aligned}$$

次に $g^{11} = \frac{G}{EG - F^2}, g^{12} = g^{21} = -\frac{F}{EG - F^2}, g^{22} = \frac{E}{EG - F^2}$

に注意して, $\Gamma_{ij}^k := \sum_{k=1}^n g^{kl} \Gamma_{k,ij}$ を計算すると

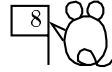
$$\begin{aligned}\Gamma_{11}^1 &= \frac{GE_u + FE_v - 2FF_u}{2(EG - F^2)}, & \Gamma_{12}^1 &= \Gamma_{21}^1 = \frac{GE_v - FG_u}{2(EG - F^2)}, \\ \Gamma_{22}^1 &= \frac{2GF_v - GG_u - FG_v}{2(EG - F^2)}, & \Gamma_{11}^2 &= \frac{-FE_u + 2FE_u - EE_v}{2(EG - F^2)}, \\ \Gamma_{12}^2 &= \Gamma_{21}^2 = \frac{-FE_v + EG_u}{2(EG - F^2)}, & \Gamma_{22}^2 &= \frac{-2FF_v + FG_u + EG_v}{2(EG - F^2)}.\end{aligned}$$

測地線は

$$\begin{aligned}\ddot{u} + \frac{GE_u + FE_v - 2FF_u}{2(EG - F^2)} \dot{u}^2 + 2 \frac{GE_v - FG_u}{2(EG - F^2)} \dot{u} \dot{v} + \frac{2GF_v - GG_u - FG_v}{2(EG - F^2)} \dot{v}^2 &= 0, \\ \ddot{v} + \frac{-FE_u + 2FE_u - EE_v}{2(EG - F^2)} \dot{u}^2 + 2 \frac{-FE_v + EG_u}{2(EG - F^2)} \dot{u} \dot{v} + \frac{-2FF_v + FG_u + EG_v}{2(EG - F^2)} \dot{v}^2 &= 0.\end{aligned}$$

具体的に曲面が与えられればこれでも計算可能であろうが、
 理論的にはすこぶる見通しが悪い。

そこで、基本形式を計算したときの表現を使って
最初から変分を計算する：



接線ベクトル $d\vec{r} = \theta^1 \mathbf{e}_1 + \theta^2 \mathbf{e}_2$,

Riemann 計量 $ds^2 = |d\vec{r}|^2 = (\theta^1)^2 + (\theta^2)^2$,

$L = \int_0^T \sqrt{\left(\frac{\theta^1}{dt}\right)^2 + \left(\frac{\theta^2}{dt}\right)^2} dt$ の変分は

$$\delta L = \int_0^T \frac{\frac{\theta^1}{dt} \frac{\delta \theta^1}{dt} + \frac{\theta^2}{dt} \frac{\delta \theta^2}{dt}}{\sqrt{\left(\frac{\theta^1}{dt}\right)^2 + \left(\frac{\theta^2}{dt}\right)^2}} dt = \int_0^T \frac{1}{\Delta} \left(\frac{\theta^1}{dt} \frac{\delta \theta^1}{dt} + \frac{\theta^2}{dt} \frac{\delta \theta^2}{dt} \right) dt,$$

ここに $\Delta = \sqrt{\left(\frac{\theta^1}{dt}\right)^2 + \left(\frac{\theta^2}{dt}\right)^2}$

ここで $\frac{\delta \theta^j}{dt}$ の意味は、 $\theta^j = a_{j1}(u, v) du + a_{j2}(u, v) dv$ とするとき、

$$\frac{\delta \theta^j}{dt} = \frac{\partial a_{j1}}{\partial u} \frac{du}{dt} \delta u + \frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \frac{dv}{dt} \delta v + a_{j1} \frac{d\delta u}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} \frac{du}{dt} \delta u + \frac{\partial a_{j2}}{\partial v} \frac{dv}{dt} \delta v + a_{j2} \frac{d\delta v}{dt}$$

よって部分積分で $\delta u, \delta v$ についてそろえると、

$$\delta L = \int_0^T \left[\sum_{j=1}^2 \left\{ \frac{1}{\Delta} \frac{\theta^j}{dt} \left(\frac{\partial a_{j1}}{\partial u} \frac{du}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} \frac{dv}{dt} \right) - \frac{d}{dt} \left(\frac{a_{j1} \theta^j}{\Delta} \right) \right\} \delta u + \sum_{j=1}^2 \left\{ \frac{1}{\Delta} \frac{\theta^j}{dt} \left(\frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \frac{du}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial v} \frac{dv}{dt} \right) - \frac{d}{dt} \left(\frac{a_{j2} \theta^j}{\Delta} \right) \right\} \delta v \right] dt = 0$$

変分法の基本原理解より、

$$\sum_{j=1}^2 \left\{ \frac{1}{\Delta} \frac{\theta^j}{dt} \left(\frac{\partial a_{j1}}{\partial u} \frac{du}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} \frac{dv}{dt} \right) - \frac{d}{dt} \left(\frac{a_{j1} \theta^j}{\Delta} \right) \right\} = 0,$$

$$\sum_{j=1}^2 \left\{ \frac{1}{\Delta} \sum_{j=1}^2 \frac{\theta^j}{dt} \left(\frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \frac{du}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial v} \frac{dv}{dt} \right) - \frac{d}{dt} \left(\frac{a_{j2} \theta^j}{\Delta} \right) \right\} = 0$$

再び dt が ds に比例するとして,

$$\sum_{j=1}^2 \left\{ \frac{\theta^j}{dt} \left(\frac{\partial a_{j1}}{\partial u} \frac{du}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} \frac{dv}{dt} \right) - \frac{d}{dt} \left(a_{j1} \frac{\theta^j}{dt} \right) \right\} = 0,$$

$$\sum_{j=1}^2 \left\{ \frac{\theta^j}{dt} \left(\frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \frac{du}{dt} + \frac{\partial a_{j2}}{\partial v} \frac{dv}{dt} \right) - \frac{d}{dt} \left(a_{j2} \frac{\theta^j}{dt} \right) \right\} = 0$$

$$\therefore a_{11} \frac{d\theta^1}{dt^2} + a_{21} \frac{d\theta^2}{dt^2} = \sum_{j=1}^2 \frac{\theta^j}{dt} \left\{ \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} - \frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \right\} \frac{dv}{dt},$$

$$a_{12} \frac{d\theta^1}{dt^2} + a_{22} \frac{d\theta^2}{dt^2} = \sum_{j=1}^2 \frac{\theta^j}{dt} \left\{ \frac{\partial a_{j1}}{\partial v} - \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} \right\} \frac{du}{dt},$$

これから,

$$\frac{d\theta^1}{dt^2} = \frac{1}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \left(a_{21} \frac{du}{dt} + a_{22} \frac{dv}{dt} \right) \sum_{j=1}^2 \frac{\theta^j}{dt} \left\{ \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} - \frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \right\},$$

$$\frac{d\theta^2}{dt^2} = -\frac{1}{a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}} \left(a_{11} \frac{du}{dt} + a_{12} \frac{dv}{dt} \right) \sum_{j=1}^2 \frac{\theta^j}{dt} \left\{ \frac{\partial a_{j2}}{\partial u} - \frac{\partial a_{j1}}{\partial v} \right\}.$$

ところで, 構造方程式より,

$$d\theta^1 = \theta^2 \wedge \omega_2^1, \quad d\theta^2 = \theta^1 \wedge \omega_1^2, \quad \omega_2^1 = -\omega_1^2$$

$\theta^j = a_{j1} du + a_{j2} dv$ なので, これより,

$$\left(\frac{\partial a_{12}}{\partial u} - \frac{\partial a_{11}}{\partial v} \right) du \wedge dv = \theta^2 \wedge \omega_2^1, \quad \left(\frac{\partial a_{22}}{\partial u} - \frac{\partial a_{21}}{\partial v} \right) du \wedge dv = \theta^1 \wedge \omega_1^2$$

また, $\theta^1 \wedge \theta^2 = (a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}) du \wedge dv$. 従って

$$\omega_1^2 = \frac{1}{a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}} \left\{ \left(\frac{\partial a_{12}}{\partial u} - \frac{\partial a_{11}}{\partial v} \right) \theta^1 + \left(\frac{\partial a_{22}}{\partial u} - \frac{\partial a_{21}}{\partial v} \right) \theta^2 \right\} = -\omega_2^1$$

以上と先の計算を比較すると, 結局測地線の方程式として,

$$\frac{d\theta^1}{dt^2} = -\frac{\theta^2}{dt} \frac{\omega_2^1}{dt}, \quad \frac{d\theta^2}{dt^2} = -\frac{\theta^1}{dt} \frac{\omega_1^2}{dt}$$

あるいは,

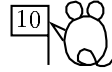
$$\frac{d\theta^1}{dt^2} + \frac{\theta^2}{dt} \frac{\omega_2^1}{dt} = 0, \quad \frac{d\theta^2}{dt^2} + \frac{\theta^1}{dt} \frac{\omega_1^2}{dt} = 0$$

$\mathcal{O} \quad \frac{d\theta^j}{dt^2} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\theta^j}{dt} \right) = \frac{d}{dt} \left(a_{j1} \frac{du}{dt} + a_{j2} \frac{dv}{dt} \right)$ の意である.

従って上の方程式から Γ_{ij}^k を算出するには, まだ計算が必要.

以上の準備の下に,

“測地線 \iff 測地的曲率が 0”



であることの証明:

再び $\mathbf{p} = \xi^1 \mathbf{e}_1 + \xi^2 \mathbf{e}_2$, $\xi^j = \theta^j / \sqrt{(\theta^1)^2 + (\theta^2)^2}$ とする.

$$\mathbf{k}_g = \left(\frac{d\xi^1}{ds} + \xi^2 \frac{\omega_2^1}{ds} \right) \mathbf{e}_1 + \left(\frac{d\xi^2}{ds} + \xi^1 \frac{\omega_1^2}{ds} \right) \mathbf{e}_2 = 0$$

の係数が 0 となる条件を調べる.

$ds = \sqrt{(\theta^1)^2 + (\theta^2)^2}$ なので, $\xi^j = \frac{\theta^j}{ds}$. 従って

$$\frac{d\xi^1}{ds} + \xi^2 \frac{\omega_2^1}{ds} = \frac{d}{ds} \left(\frac{\theta^1}{ds} \right) + \frac{\theta^2}{ds} \frac{\omega_2^1}{ds} = 0$$

は測地線の方程式そのものである.

もう一つも同様.