

Elementare Differentialgeometrie

Guofang Wang (Freiburg)

(SS 2020)

Dieses Skript basiert auf dem Buch von Christian Bär "Elementare Differentialgeometrie".

20.5.2020

Definition (Konvexität)

Eine ebene Kurve heißt *konvex*, falls für jeden ihres Punktes gilt: Die Kurve liegt ganz auf einer Seite ihrer Tangente durch diesen Punkt.

Die **Konvexitätabedingung** für den Punkt $\Leftrightarrow c(t_0)$ gilt es

$$\langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle \geq 0 \quad \text{für alle } t$$

oder

$$\langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle \leq 0 \quad \text{für alle } t.$$

Lemma

Sei $c : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ eine nach Bogenlänge parametrisierte ebene Kurve mit Normalenfeld n . Dann ist c genau dann **konvex**, wenn für alle $t, t_0 \in I$ gilt

$$\langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle \geq 0$$

oder für alle $t, t_0 \in I$ gilt

$$\langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle \leq 0.$$

Beweis. Angenommen falsch. Dann gibt es t_1 und t_2 mit

$$\langle c(t) - c(t_1), n(t_1) \rangle \geq 0, \quad \text{und} \quad \langle c(t) - c(t_2), n(t_2) \rangle \geq 0, \quad \text{für alle } t$$

Wir können zeigen, dass ein t_3 zwischen t_1 und t_2 derart existiert, dass

$$\langle c(t) - c(t_3), n(t_3) \rangle = 0, \quad \text{für alle } t$$

Es folgt, dass c eine Gerade sein muss. □

Satz

Sei $c : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ eine Parametrisierung nach Bogenlänge einer einfach geschlossenen ebenen Kurve. Sei $\kappa : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ die Krümmung. Die Kurve ist genau dann konvex, wenn $\kappa(t) \geq 0$ für alle $t \in \mathbb{R}$ oder $\kappa(t) \leq 0$ für alle $t \in \mathbb{R}$.

Beweis. a) \Rightarrow Gemäß Lemma 1 können wir annehmen, dass für alle $t, t_0 \in \mathbb{R}$ gilt

$$\langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle \geq 0.$$

Die Taylorentwicklung gibt uns

$$c(t) = c(t_0) + c'(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2}\kappa(t_0)n(t_0)(t - t_0)^2 + o((t - t_0)^2).$$

Die Skalarmultiplikation mit $n(t_0)$ liefert uns wegen $\langle c'(t), n(t) \rangle = 0$

$$0 \leq \langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle = \frac{1}{2}\kappa(t_0)(t - t_0)^2 + o((t - t_0)^2),$$

somit

$$\kappa(t_0) \geq 0$$

für alle $t_0 \in \mathbb{R}$.

b) \Leftarrow Sei nun $\kappa(t) \geq 0$ für alle $t \in \mathbb{R}$. Wir wollen zeigen, dass die Kurve konvex ist.

Wäre die Kurve nicht konvex, so gäbe es ein t_0 , derart dass die Funktion

$$\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \quad \varphi(t) = \langle c(t) - c(t_0), n(t_0) \rangle,$$

sowohl negativ als auch positiv Werte annimmt. Sei t_2 der Maximum-Punkt von φ , d.h.,

$$\varphi(t_2) = \max \varphi > 0.$$

Sei t_1 der Minimum-Punkt von φ , d.h.,

$$\varphi(t_1) = \min \varphi < 0.$$

Also

$$\varphi(t_1) < 0 = \varphi(t_0) < \varphi(t_2)$$

und

$$\varphi'(t_1) = \varphi'(t_2) = 0.$$

Aus $\varphi'(t_1) = 0$ folgt $\langle c'(t_1), n(t_0) \rangle = 0$. Also ist $c'(t_1) = \pm c'(t_0)$.

Analog folgt

$$c'(t_2) = \pm c'(t_0).$$

Von $\{c'(t_0), c'(t_1), c'(t_2)\}$ müssen also mindestens zwei übereinstimmen.

Von $\{c'(t_0), c'(t_1), c'(t_2)\}$ müssen also mindestens zwei übereinstimmen.

Wir wählen $s_1, s_2 \in \{t_0, t_1, t_2\}$ mit $s_1 < s_2$, so dass $c'(s_1) = c'(s_2)$,
daraus gilt es

$$\theta(s_2) - \theta(s_1) = 2\pi k, \quad \text{mit } k \in \mathbb{Z}.$$

Aus $\theta' = \kappa \geq 0$ folgt, dass θ monoton ist und somit $\theta(s_2) - \theta(s_1) \geq 0$ und $k \geq 0$. Analog folgt $\theta(s_1 + L) - \theta(s_1) = 2\pi l \geq 0$. Die Umlaufzahl

$$n_c = \frac{1}{2\pi}(\theta(s_1 + L) - \theta(s_1)) = k + l = 1$$

nach dem Umlaufsatz. Also muss $k = 0$ oder $l = 0$ gelten. Sei z. B., $k = 0$. Es folgt $\kappa = \theta' = 0$ auf $[s_1, s_2]$ und somit ist c auf $[s_1, s_2]$ eine Gerade, d.h., für alle $s \in [s_1, s_2]$

$$c(s) = c(s_1) + (s - s_1)c'(s_1) = c(s_1) \pm (s - s_1)c'(t_0). \quad \text{für alle } s \in [s_1, s_2]$$

Dann erhalten wir für die Funktion φ

$$\begin{aligned} \varphi(s) &= \langle c(s) - c(t_0), n(t_0) \rangle \\ &= \langle c(s_1) \pm (s - s_1)c'(t_0) - c(t_0), n(t_0) \rangle \\ &= \langle c(s_1) - c(t_0), n(t_0) \rangle, \quad \text{für alle } s \in [s_1, s_2] \end{aligned}$$

d.h., φ ist konstant auf $[s_1, s_2]$. Also $\varphi(s_1) = \varphi(s_2)$. Das ist unmöglich. \square

Definition

Sei $c : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ eine periodische nach Bogenlänge parametrisierte ebene Kurve. Man sagt, c hat einem **Scheitel** in $t_0 \in I$, falls

$$\kappa'(t_0) = 0.$$

Ellipse, die parametrisiert ist durch

$$\begin{aligned}c : \mathbb{R} &\rightarrow \mathbb{R}^2 \\ c(t) &= (a \cos t, b \sin t)\end{aligned}$$

mit $0 < a < b$. Die Krümmung von c ist

$$\begin{aligned}\kappa(t) &= \frac{\det(c'(t), c''(t))}{\|c'(t)\|^3} = \frac{\det \begin{pmatrix} -a \sin t & -a \cos t \\ b \cos t & -b \sin t \end{pmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} -a \sin t \\ b \cos t \end{pmatrix} \right\|^3} \\ &= \frac{ab}{(a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t)^{\frac{3}{2}}}\end{aligned}$$

und

$$\kappa'(t) = \frac{3ab(b^2 - a^2) \sin t \cos t}{(a^2 \sin^2 t + b^2 \cos^2 t)^{\frac{5}{2}}}.$$

Also $\kappa'(t) = 0$ gilt genau dann, wenn $\sin t \cdot \cos t = 0$, d.h., $t = \frac{\pi}{2} \cdot \mathbb{Z}$.

Damit hat die Ellipse genau vier Scheitel in $t = 0, \frac{\pi}{2}, \pi, \frac{3\pi}{2}$.

Satz (Vierscheitelsatz)

Ist $c : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ eine periodische nach Bogenlänge parametrisierte konvex ebene Kurve mit Periode L , dann hat c mindestens **vier Scheitel** in $[0, L)$.

Lemma

Schneidet eine einfach geschlossene ebene konvexe Kurve eine Gerade in **mehr als zwei Punkten**, so enthält die Kurve ein ganzes Segment dieser Geraden und hat damit insbesondere unendlich viele Schnittpunkte mit der Geraden.

Lemma

Schneidet eine einfach geschlossene ebene konvexe Kurve eine Gerade in **mehr als einem Punkt tangential**, so enthält die Kurve ein ganzes Segment dieser Geraden.

Beweis des Vierscheitelsatzes. Die Krümmung κ von c nimmt wegen der Periodizität Maximum und Minimum an, somit haben wir schon **zwei Scheitel**.

Ohne Einschränkung können wir annehmen, dass das Minimum in $t = 0$ und das Maximum in $t = t_0 \in (0, L)$ angenommen wird. Sei G die Gerade durch die beiden Punkte $c(0)$ und $c(t_0)$.

Gemäß Lemma 2 und Lemma 3 nehmen wir an, dass G keinen weiteren Punkte mit der Kurve gemein hat, ansonst die Krümmung auf einem ganzen Segment konstant 0 ist, und wir erhalten unendlich viele Scheitel.

Nach Anwendung einer euklidischen Bewegung können wir annehmen, dass G die x -Achse ist.

Angenommen, die Kurve hat keine weitere Scheitel. Dann verschwindet κ' nirgends auf den beiden Intervallen $(0, t_0)$ und (t_0, L) .

Wegen $\int_0^L \kappa'(t) = \kappa(L) - \kappa(0) = 0$, muss κ' auf einen der beiden Intervall positiv, auf anderen negativ sein. Also nehmen wir ohne Einschränkung $\kappa'(t) > 0$ für $t \in (0, t_0)$ und $\kappa'(t) < 0$ für $t \in (t_0, L)$, somit

$$\int_0^L \kappa(t)' c_2(t) > 0.$$

Aber wir haben aus die Frenet-Gleichungen

$$\begin{aligned} \int_0^L \kappa'(t) c(t) dt &= - \int_0^L \kappa(t) c'(t) dt \\ &= \int_0^L n'(t) dt = n(L) - n(0) = 0, \end{aligned}$$

ein Widerspruch. Somit muss es einen dritten Scheitel geben, etwa in $t_1 \in (t_0, L)$.

Angenommen, es gäbe keinen vierten Scheitel. Dann nehmen wir ohne Einschränkung an, dass es $\{s_1, s_2\} \subset \{0, t_0, t_1\}$ mit $s_1 < s_2$, so dass κ' auf (s_1, s_2) positiv und auf $\mathbb{S}^1 \setminus \{s_1, s_2\}$ negativ ist, existiert. Verwenden wir die obige Methode, erhalten wieder ein Widerspruch. □

Beweis des Lemmas. Sie $c : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ eine Parametrisierung nach Bogenlänge mit Periode L . Durch eine Parametertransformation $t \rightarrow \pm t + r_0$ können wir erreichen, dass $c(0)$ eine drei Schnittpunkte mit der Geraden ist und $\kappa \geq 0$ erfüllt. Die Winkelfunktion θ aus Lemma 1.32 gilt $\theta'(t) = \kappa(t) \geq 0$. Nach dem Umlaufsatz ist $\theta(L) - \theta(0) = 2\pi n_c = 2\pi$. Also ist

$$\theta : [0, L] \rightarrow [\theta_0, \theta_0 + 2\pi]$$

eine glatte monoton wachsende surjektive Funktion, wobei $\theta_0 = \theta(0)$ ist.

Die Kurve c schneide die Gerade G in den Punkten $t_0 = 0 < t_1 < t_2 < L$. Sei G parametrisiert durch $t \cdot v + p_0$ mit $\|v\| = 1$. Sei $n = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot v$ der Normalenvektor von G .

Sei I eines der drei Intervall $[0, t_1]$, $[t_1, t_2]$ und $[t_2, L]$. In den Endpunkten I liegt c auf der Gerade G . Wenn $c(t)$ für alle $t \in I$ auf G liegt, so enthält c ein Segment von G und das Lemma ist bewiesen. Nehmen wir also an, dass es auch Punkte $t \in I$ gibt, so dass $c(t)$ nicht auf G liegt. Nun betrachten wir die zu G parallel Gerade G_s , die durch

$$t \rightarrow s \cdot n + t \cdot v + p_0$$

parametrisiert werden. Falls $\{s > 0 \mid G \text{ schneidet } C_I\} \neq \emptyset$, definiert $s_1 := \sup\{s > 0 \mid G \text{ schneidet } C_I\}$. Falls $\{s > 0 \mid G \text{ schneidet } C_I\} = \emptyset$, muss $\{s < 0 \mid G \text{ schneidet } C_I\} \neq \emptyset$, dann $s_1 = \inf\{s < 0 \mid G \text{ schneidet } C_I\}$.

In jeden Fall schneidet G_{s_1} das Kurvestück $c|_I$ in einem Punkt τ aus dem Inneren von I tangential, d.h., $c'(\tau) = \pm v$. Das Argument gilt für jedes Intervall $I = [0, t_1]$, $[t_1, t_2]$ oder $[t_2, t_3]$. Deshalb erhalten wir τ_1, τ_2, τ_3 mit $0 < \tau_1 < t_1 < \tau_2 < t_2 < \tau_3 < t_3 < L$ und $c'(\tau_j) = \pm v$.

Nun wir bezeichnen θ_1 den eindeutigen Wert aus $[\theta_0, \theta_0 + 2\pi)$ für den $v = (\cos \theta_1, \sin \theta_1)^t$ und $\theta_2 = \theta_1 \pm \pi$ denjenigen mit $-v = (\cos \theta_2, \sin \theta_2)^t$. OEdA, annehmen wir an, dass $\theta_2 = \theta_1 + \pi$, ansonsten tauschen wir die Rollen von θ_1 und θ_2 .

1. Fall. $\theta_1 > \theta_0$. Dann muss θ an den drei Stellen τ_1, τ_2, τ_3 jeweils einen der beiden Werte θ_1 oder θ_2 annehmen. Insbesondere muss θ an wenigstens zwei der drei Stellen gleich sein, z. B. $\theta(\tau_1) = \theta(\tau_2)$. Da θ monoton ist ($\theta' = \kappa \geq 0$), muss θ auf $[\tau_1, \tau_2]$ konstant sein. Also $\kappa = \theta' = 0$ auf $[\tau_1, \tau_2]$. Dann ist $c|_{[\tau_1, \tau_2]}$ ein Stück von der Gerade.

2. Fall. $\theta_1 = \theta_0$. Dann gibt es noch die Möglichkeit: $\theta(\tau_1) = \theta_1 = \theta_0$, $\theta(\tau_2) = \theta_2$ und $\theta(\tau_3) = \theta_0 + 2\pi$. Wieder wegen der Monotonie muss θ auf dem Intervall $[0, \tau_1]$ konstant sein. Dann ist $c|_{[0, \tau_1]}$ ein Stück von der Gerade. \square