

# Kurven und Flächen

## Übungsblatt 13

Sebastian Klein,  
Matthias Leimeister

HWS 2009/10  
30.11.2009

### Aufgabe 42 (*Levi-Civita-Ableitung*)

Sei  $(G, g)$  ein Riemannsches Gebiet und  $\nabla$  dessen Levi-Civita-Ableitung. Zeige, dass für jede  $C^1$ -Abbildung  $f : M \rightarrow G$ ,  $X \in \mathfrak{X}^1(G)$ ,  $p \in M$  und  $v \in \mathbb{R}^d$  gilt:

$$\nabla_{(p,v)}(X \circ f) = \nabla_{(f(p), d_p f(v))} X .$$

(Siehe auch Beispiel (b) aus Abschnitt 7.2.) Insbesondere gilt für jede  $C^1$ -Kurve  $\alpha : I \rightarrow G$

$$\forall t \in I : \nabla_{\partial_t}(X \circ \alpha) = \nabla_{(\alpha(t), \alpha'(t))} X .$$

(6 Punkte)

### Aufgabe 43 (*Parallele Vektorfelder*)

Sei  $(G, g)$  ein Riemannsches Gebiet mit Christoffel-Symbol  $\Gamma$  und Levi-Civita-Ableitung  $\nabla$ . Außerdem sei  $\alpha : I \rightarrow G$  eine  $C^1$ -Kurve. Zeige:

a) Ein Vektorfeld  $X \in \mathfrak{X}_\alpha^1(G)$  ist genau dann parallel, wenn es die lineare Differentialgleichung

$$\forall t \in I : X'(t) = -\Gamma_{\alpha(t)}(\alpha'(t), X(t))$$

erfüllt.

(3 Punkte)

b) Sind  $X, Y \in \mathfrak{X}_\alpha^1(G)$  Parallelfelder, so gilt  $g(X, Y) \equiv \text{const.}$ , also insbesondere  $\|X\| := \sqrt{g(X, X)} \equiv \text{const.}$

(6 Punkte)

c) Zu jedem  $t_0 \in I$  und jedem Anfangswert  $v \in \mathbb{R}^n$  gibt es genau ein Parallelfeld  $X \in \mathfrak{X}_\alpha^1(G)$  mit  $X(t_0) = v$ . [Man verwende die Theorie gewöhnlicher Differentialgleichungen.]

(3 Punkte)

**Aufgabe 44** (*Geodätische auf Riemannschen Gebieten*)

Sei  $(G, g)$  ein Riemannsches Gebiet,  $\alpha : I \rightarrow G$  eine Geodätische von  $(G, g)$ , und seien  $a, b \in \mathbb{R}$  derart, dass

$$\tilde{I} := \{t \in \mathbb{R} \mid at + b \in I\} \neq \emptyset$$

gilt. *Zeige:*

**a)**  $\beta : \tilde{I} \rightarrow G, t \mapsto \alpha(at + b)$  ist ebenfalls eine Geodätische. (6 Punkte)

Insbesondere gilt für  $p \in G$  und  $v \in \mathbb{R}^n$ :

**b)** Ist  $a \in \mathbb{R}_+$ , so ist  $I_{(p, a \cdot v)} = \frac{1}{a} \cdot I_{(p, v)}$  und  $\alpha_{(p, a \cdot v)}(t) = \alpha_{(p, v)}(a \cdot t)$  für  $t \in I_{(p, a \cdot v)}$ . (3 Punkte)

**c)** Ist  $s \in I_{(p, v)}$  und setzen wir  $q := \alpha_{(p, v)}(s)$  und  $w := \alpha'_{(p, v)}(s)$ , so gilt  $I_{(q, w)} = I_{(p, v)} - s$  und  $\alpha_{(q, w)}(t) = \alpha_{(p, v)}(t + s)$  für  $t \in I_{(q, w)}$ . (3 Punkte)

**Aufgabe 45** (*Klassifikation der minimalen Rotationsflächen, Bonnet 1860*)

In dieser Aufgabe soll bewiesen werden, dass eine Parametrisierung einer singularitätenfreien Rotationsfläche genau dann minimal ist, wenn sie einen Teil einer Ebene oder eines Katenoids parametrisiert. Sei also

$$F : I \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{E}^3, (t, s) \mapsto (r(t) \cdot \cos(s), r(t) \cdot \sin(s), b(t))$$

eine Parametrisierung einer singularitätenfreien minimalen  $C^2$ -Rotationsfläche in  $\mathbb{E}^3$ . Man *zeige*:

**a)** Gilt  $b' \equiv 0$ , so ist  $F$  eben. (3 Punkte)

**b)** Gilt  $b'(t) \neq 0$  überall, so ist  $F(I \times \mathbb{R})$  in einem Katenoid von  $\mathbb{E}^3$  enthalten; siehe Aufgabe 30 auf Blatt 9. (9 Punkte)

[Tipp:  $\mathbb{E}(?)$  darf man  $b(t) = t$  für alle  $t \in I$  annehmen. Zur Behandlung der Differentialgleichung  $y y'' = 1 + (y')^2$  vgl. z.B. die Vorlesung *Differentialgleichungen* von letztem Semester, oder man löse sie mit Maple.]

**c)** Gilt  $b'(t_0) \neq 0$  für ein  $t_0 \in I$ , so hat  $b'$  keine Nullstellen. (6 Punkte)

[Tipp:  $\mathbb{E} \setminus b' \mid ]t_0 - \varepsilon, t_0 + \varepsilon[ > 0$ ; dann beachte man (b).]

**Abgabe: 7.12.2009 in der Vorlesung**

<http://analysis.math.uni-mannheim.de>  $\rightarrow$  Lehre  $\rightarrow$  Kurven und Flächen