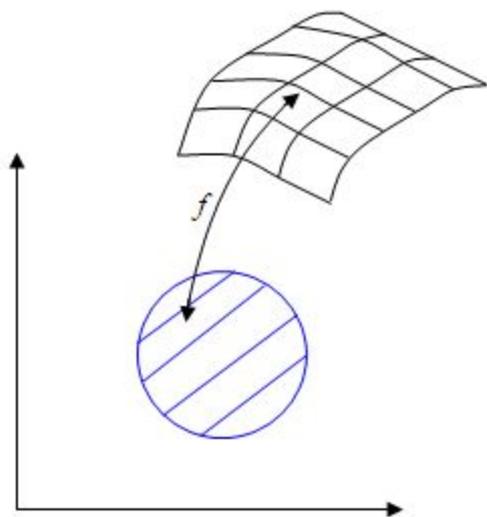


# *ТЕОРИЯ ПОВЕРХНОСТЕЙ*

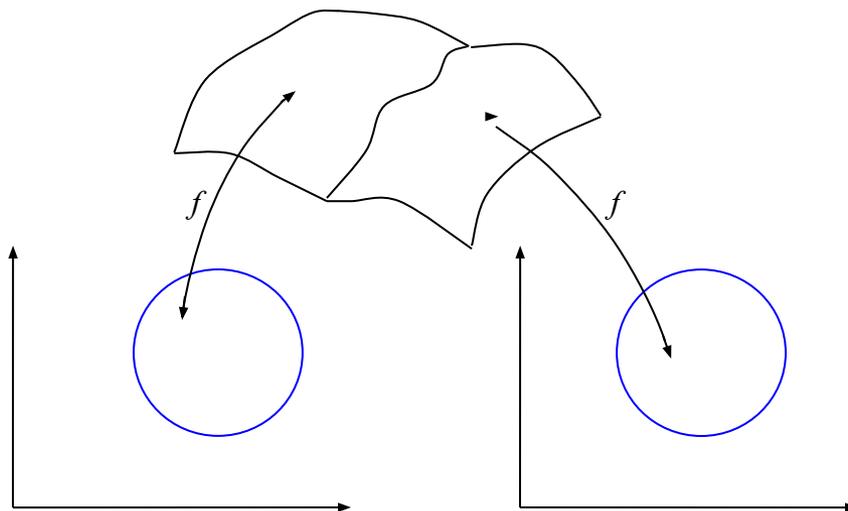
Задание поверхности

## Определение поверхности



**Определение:** геометрическое место точек пространства, топологически эквивалентное множеству точек круга на плоскости, называется **простым куском поверхности**.

**Определение:** два простых куска поверхности называются **склеенными**, если части их границ или целиком обе границы совпадают между собой.



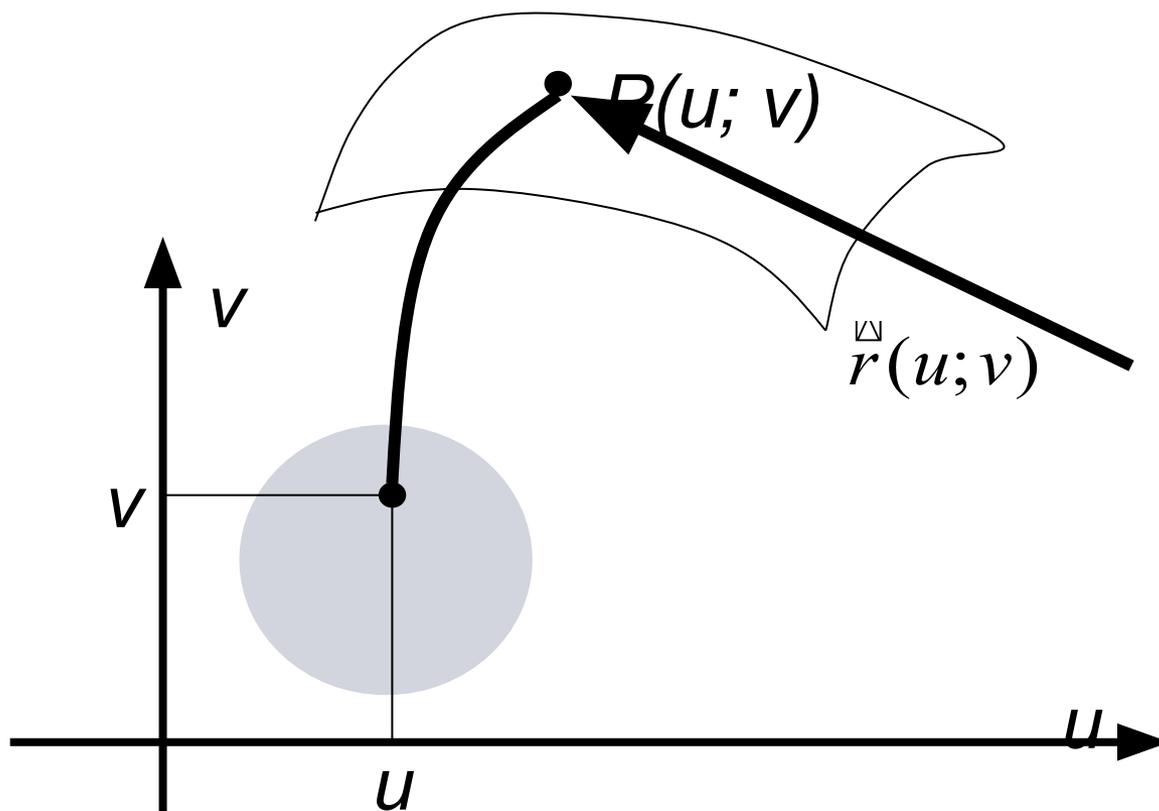
## Определение поверхности

---

**Определение:** *поверхностью* называется множество точек, которые могут быть склеены из конечного или счётного множества простых кусков.

## Уравнение поверхности. Криволинейные координаты на поверхности

---



## Уравнение поверхности. Криволинейные координаты на поверхности

---

$$\vec{r} = \vec{r}(u, v) \quad (1)$$

(1) - выражает радиус-вектор точек поверхности в некоторой системе координат как функцию двух параметров  $u$  и  $v$ .

$$\begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \\ z = z(u, v) \end{cases} \quad (2)$$

(2) - параметрическое уравнение поверхности.

В отличие от кривых, поверхности параметризуются двумя параметрами  $u$  и  $v$ .

## Уравнение поверхности. Криволинейные координаты на поверхности

---

$$I = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial u} \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix} \quad (5)$$

(5) – матрица Якоби.

Пусть  $\begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} \neq 0$ , из теоремы об обратной функции следует,

что первые два уравнения системы (2) можно обратить:

$$\begin{cases} u = u(x, y) \\ v = v(x, y) \\ z = z(u, v) \end{cases}$$

## Уравнение поверхности. Криволинейные координаты на поверхности

---

$$z = f(x, y) \quad (3)$$

(3) – задание поверхности в явном виде.

$$F(x, y, z) = 0 \quad (4)$$

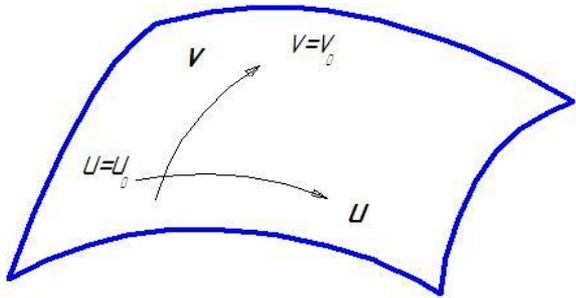
(4) – неявное уравнение поверхности.

**Определение:** рассмотрим линии на поверхности, в каждой точке которой выполняется:  $u = u_0 - const$  или  $v = v_0 - const$   
Такие линии на поверхности называются **координатными**, а  $u, v$  - **криволинейными координатами**.

**Определение:** если в каждой точке поверхности ранг матрицы Якоби (3) равен 2, то система криволинейных координат на поверхности называется **правильной**.

## Уравнение поверхности. Криволинейные координаты на поверхности

---



Рассмотрим линию  $v = v_0 - const$

$\bar{r} = \bar{r}(u, v_0)$  - уравнение кривой.

$\bar{r}_u \equiv \frac{\partial \bar{r}}{\partial u}$  - касательный вектор к линии

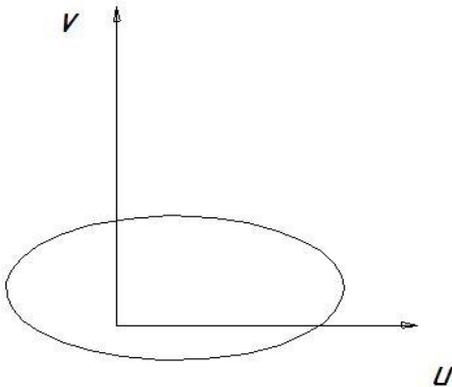
$v = const.$

Рассмотрим линию  $u = u_0 - const$

$\bar{r} = \bar{r}(u_0, v)$  - уравнение кривой.

$\bar{r}_v \equiv \frac{\partial \bar{r}}{\partial v}$  - касательный вектор к линии

$u = const.$



## Уравнение поверхности. Криволинейные координаты на поверхности

---

**Определение:**  $\bar{r}_u, \bar{r}_v$  - называются **координатными векторами**.

$\bar{r}_u = \{x_u, y_u, z_u\}$   
 $\bar{r}_v = \{x_v, y_v, z_v\}$  - строки в матрице Якоби.

**Утверждение:**

Сеть криволинейных координат – правильная  $\Leftrightarrow \bar{r}_u$  не коллинеарен  $\bar{r}_v$ .