

Institut für Algebra and Geometrie Dr. Gabriele Link Marius Graeber

Winter-Semester 2019/20

Differentialgeometrie für die Fachrichtung Geodäsie

Übungsblatt 6

18.11.2019

Aufgabe 1 (Noch mehr Krümmung und Torsion) Sei die reguläre Kurve $x: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3$ gegeben durch (6 Punkte)

- $t \mapsto \left(\sqrt{2}\cos(t), \sin(t) t, \sin(t) + t\right).$
- a) Berechnen Sie Krümmung und Torsion von x in jedem Punkt x(t).
- b) Zeigen Sie, dass die Kurve x durch eine euklidische Bewegung auf eine Helix

$$y : \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3, \quad t \mapsto (r\cos(t), r\sin(t), ct)$$

für r > 0 und $c \ge 0$ abgebildet werden kann.

c) Berechnen Sie die Größen r und c.

Aufgabe 2 (*Graphkurven*)

(6 Punkte)

(6 Punkte)

Sei $I \subseteq \mathbb{R}$ ein Intervall, sei $f: I \to \mathbb{R}$ eine glatte Funktion und

$$x: I \to \mathbb{R}^2, t \mapsto (t, f(t))$$

eine ebene Kurve.

- a) Berechnen Sie für alle $t \in I$ in Abhängigkeit von f den Tangentialvektor T(t), den positiv orientierten Normalenvektor $N^+(t)$ und die geodätische Krümmung $\kappa_q(t)$ im Punkt x(t).
- b) Bestimmen Sie T, N^+ und κ_g für die Fälle (i) $f(t) = t^3 t$, (ii) $f(t) = \cosh(t)$.
- c) Die Evolute einer Kurve x ist die Kurve der Krümmungsmittelpunkte von x. Berechnen Sie für die die in b) vorgegebenen Funktionen f die Evolute von x.

Aufgabe 3 (Eine Kurve in verschiedenen Darstellungen) Für eine Zahl a>0 betrachten wir die Punkte $(x_1,x_2)\in\mathbb{R}^2$, für die

$$x_1^2 = a^2 x_2^3$$

gilt. Diese Punktemenge beschreibt die Spur einer Kurve x.

- a) Skizzieren Sie die Kurve x für die Werte a = 1, 2, 3.
- b) Bestimmen Sie eine Menge $U \subseteq \mathbb{R}^2$ und eine Funktion $h: U \to \mathbb{R}$, sodasss h eine implizite Kurvendarstellung eines nichtleeren Teils von x ist.
- c) Bestimmen Sie eine explizite Kurvendarstellung eines nichtleeren Teils von x. Warum gibt es keine explizite Kurvendarstellung für ganz x?
- d) Bestimmen Sie eine Parametrisierung der Kurve x.

Abgabe am 25.11.2019 um 9:45 zu Beginn der Übung.