

$$\frac{dt}{ds} = \kappa_n N + \kappa_g Y, Y \in T_p(M)$$

$$\kappa_n = \frac{dt}{ds} \cdot N = -t \cdot \frac{dN}{ds} = -\frac{dx \cdot dN}{ds^2} = \frac{II}{I}$$

$\kappa_n$  (法曲率) 的極大 極小為  $\kappa_1, \kappa_2$

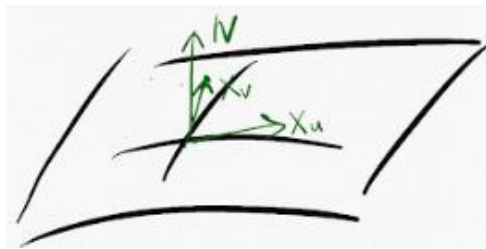
$$\begin{vmatrix} dv^2 & -dudv & du^2 \\ E & F & G \\ e & f & g \end{vmatrix} = 0 \text{ 的兩個方向 } \frac{dv}{du} \quad \kappa \text{ 有}$$

極值，此兩方向稱為 principal direction 互相垂直

其積分曲線稱為 lines of curvatures，以 lines of curvatures 作參數曲線 則  $F=0, f=0$

引入均曲率  $H = \frac{1}{2}(\kappa_1 + \kappa_2)$ ，高斯曲率  $K = \kappa_1 \kappa_2$

$$\kappa_g = \frac{dt}{ds} \cdot Y \text{ (測地曲率)}$$



曲面  $X = X(u, v)$

$$X_u \equiv X_1, X_v \equiv X_2$$

$$X_{ij} = \Gamma_{ij}^k X_k + b_{ij} N \text{ (高斯 eq)}$$

設  $[ij, k] = X_{ij} \cdot X_k$ ，定義  $g^{jk}$  使得  $g_{ij} g^{jk} = \delta_i^k$

$$\text{則 } \Gamma_{ij}^k = g^{kl} [ij, l]$$

$$\text{引入 } R_{ijk}^l = \frac{\partial}{\partial u^j} \Gamma_{ik}^l - \frac{\partial}{\partial u^i} \Gamma_{jk}^l + \Gamma_{ik}^m \Gamma_{mj}^l - \Gamma_{jk}^m \Gamma_{mi}^l \text{ (sum on m)}$$

$$I \rightarrow g_{ij}, K \rightarrow R_{ijk}^l$$

則在一個 Riemann Manifold  $(M, g)$  metric 是平直的 (flat)  $\Leftrightarrow R_{ijk}^l = 0$

用么速測地坐標系時

$$e_1 = X_u, e_2 = \frac{X_v}{g}, e_3 = \frac{X_u \times X_v}{g} = N$$

$$\text{則 } E=1, F=0, G=g^2$$

比較單純地證明 Gauss-Bonnet 定理