

等距变换:

Gauss 的一个本质的贡献是意识到 E^3 中曲面的 内蕴度量 的概念。 E^3 中曲面的长度可由 E^3 的内积结构算出, 内蕴地看, 就是由二次型: 第一基本形式 I 算出. 实际上, " E^3 中曲面上的曲线长度" 和 "二次型 I" 相互确定.

后者确定前者: 积分
$$\int_0^s \sqrt{I(x'(t), x'(t))} dt$$

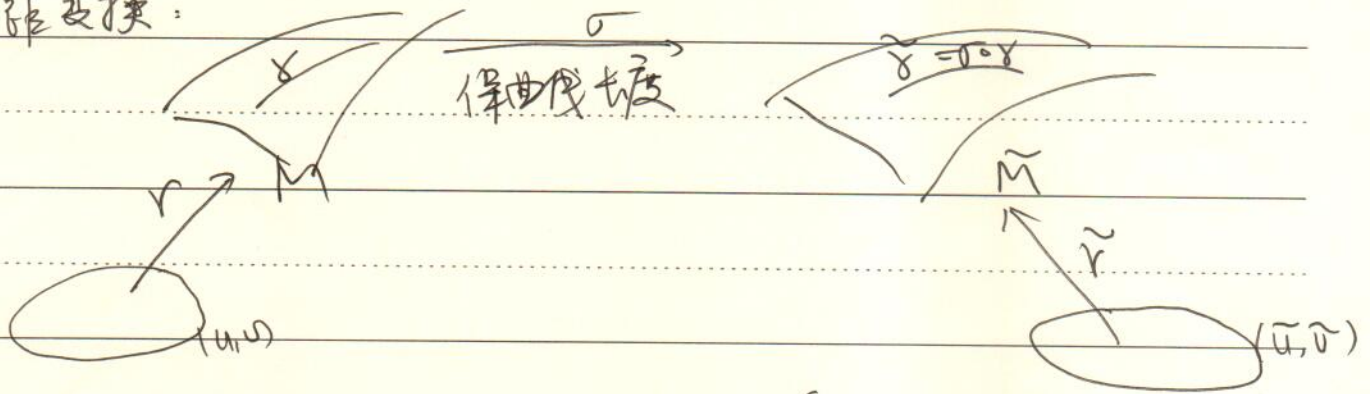
前者决定后者: 微分
$$\frac{d}{ds} \Big|_{s=0} L(x(s)) = \sqrt{I(x'(0), x'(0))}$$

而 " E^3 中曲面上曲线的长度" \Leftrightarrow 曲面上的度量结构.

Gauss 的算法是曲面上有了度量结构, 就有了一种 "几何". 如: 给定第一基本形式 I, 就可以计算, 长度, 面积, 高斯曲率...

逐点地来看, 给定 $T_p M$ 的一组基, 二次型 I 就对应于一个对称 2×2 矩阵. 特别地, 取自然基 $\{u, v\}$ 时, I 就由 $\begin{pmatrix} E & F \\ F & G \end{pmatrix}$ 确定.

等距变换:



$$\int_0^s \sqrt{I(x'(t), x'(t))} dt = \int_0^s \sqrt{I((\sigma \circ x)'(t), (\sigma \circ x)'(t))} dt$$

关于 s 求导
$$I(x'(t), x'(t)) = I((\sigma \circ x)'(t), (\sigma \circ x)'(t)) = I(\sigma_* x'(t), \sigma_* x'(t))$$

光滑性: $(u, v) \xrightarrow{r} M \xrightarrow{\sigma} \tilde{M} \xrightarrow{\tilde{r}^{-1}} (\tilde{u}, \tilde{v})$ 作为 $R^2 \rightarrow R^2$ 映射光滑:

$$\begin{aligned} \sigma_x(a r_u + b r_v) &= a \sigma_x(r_u) + b \sigma_x(r_v) \\ &= a \left(\tilde{r}_u \frac{\partial \tilde{u}}{\partial u} + \tilde{r}_v \frac{\partial \tilde{u}}{\partial v} \right) + b \left(\tilde{r}_u \frac{\partial \tilde{v}}{\partial u} + \tilde{r}_v \frac{\partial \tilde{v}}{\partial v} \right) \\ &= \left(a \frac{\partial \tilde{u}}{\partial u} + b \frac{\partial \tilde{u}}{\partial v} \right) \tilde{r}_u + \left(a \frac{\partial \tilde{v}}{\partial u} + b \frac{\partial \tilde{v}}{\partial v} \right) \tilde{r}_v \end{aligned}$$

b) : $\sigma_x : T_p M \rightarrow T_{\sigma(p)} M$
 $\begin{matrix} \text{in } r_u, r_v \\ \text{in } \tilde{r}_u, \tilde{r}_v \end{matrix}$

$$\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \frac{\partial \tilde{u}}{\partial u} & \frac{\partial \tilde{u}}{\partial v} \\ \frac{\partial \tilde{v}}{\partial u} & \frac{\partial \tilde{v}}{\partial v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

↑
 $\frac{\partial \tilde{r}_i}{\partial r_j}$