



**UZEM** | ONDOKUZ MAYIS ÜNİVERSİTESİ  
UZAKTAN EĞİTİM MERKEZİ



1

**Ondokuz Mayıs Üniversitesi**  
**Fen Edebiyat Fakültesi**  
**Matematik Bölümü**  
**Dijital Ders Platformu**

Diferansiyel Geometri II

Prof. Dr. Emin KASAP

Ders 5

## Hiperüzeyler Üzerinde Sekil Operatörü (Weingarten Dönüşümü)

$M$ ,  $\mathcal{E}^n$  de bir hiperüzey,  $N$   $M$  nin birim normal vektör alanı ve  $D$  de  $\mathcal{E}^n$  deki türev konneksiyonu olsun.  $\forall X \in \mathcal{X}(M)$  için

$$S(X) = \nabla_X N$$

ile tanımlı  $S$  dönüşümüne  $M$  üzerinde sekil operatörü denir.

**Hatırlatma:**  $\nabla_X Y = (X[y_1], X[y_2], \dots, X[y_n])$  şeklinde tanımlı idi.

Burada  $X, Y \in \mathcal{X}(\mathcal{E}^n)$  ve  $Y = \sum_{i=1}^n y_i \frac{\partial}{\partial x_i}$  dif. bilin vektör

alındır.

**Teorem 2:**  $M, \mathbb{E}^n$  de bir hiperyüzey ve  $S$  de  $M$  üzerinde şekil operatörü olsun.

1)  $S: \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M)$  dir.

2)  $S$  lineerdir.

**İspat:**

1)  $N$ ,  $M$ 'nin, birim normal vektör alanı olmak üzere  $\langle N, N \rangle = 1$  dir.

$$\Rightarrow X[\langle N, N \rangle] = X[1] = 0$$

$$\Rightarrow \langle D_x N, N \rangle + \langle N, D_x N \rangle = 0$$

$$\Rightarrow 2 \underbrace{\langle D_x N, N \rangle}_{S(x)} = 0$$

$$\Rightarrow \langle S(x), N \rangle = 0$$

$N \in \mathcal{X}(M)$  ve  $\langle S(x), N \rangle = 0$  olduğundan  $S(x) \in \mathcal{X}(M)$  olur.

Her  $x \in M$  için  $S(x) \in \mathcal{X}(M)$  olduğundan  $S: \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M)$  dir.

2)  $\forall x, y \in X(M)$  ve  $\forall a, b \in \mathbb{R}$  için  $S(ax+by) \stackrel{?}{=} aS(x) + bS(y)$

$$S(ax+by) = D_{ax+by} N$$

$$= aD_x N + bD_y N$$

$$= aS(x) + bS(y)$$

$\Rightarrow S$  lineerdir.

**Teorem 3:**  $M, E^n$  de bir hiperdüzlem ve  $S$  de  $M$  üzerinde şekil operatörü olsun.  $S$  bir simetrik dönüşümdür.

**İspat:**

$S$ 'nin simetrik olduğunu göstermek için  $\forall x, y \in X(M)$ ,

$$\langle S(x), y \rangle = \langle x, S(y) \rangle$$

olduğunu göstermeliyiz.



$\forall x, y \in \mathcal{X}(M)$  için  $\langle x, N \rangle = 0$  olup  $y[\langle x, N \rangle] = 0$  dır.

$$\Rightarrow \langle D_y x, N \rangle + \langle x, D_y N \rangle = 0 \dots (*)$$

bulunur.

Benzer şekilde  $\langle y, N \rangle = 0$  olup  $x[\langle y, N \rangle] = 0$  dır.

$$\Rightarrow \langle D_x y, N \rangle + \langle y, D_x N \rangle = 0 \dots (**)$$

bulunur.

$$(**) - (*) \quad \underbrace{\langle D_x y - D_y x, N \rangle + \langle y, D_x N \rangle - \langle x, D_y N \rangle}_{\substack{[x, y] \\ \in \mathcal{X}(M)}} = 0$$

$$\Rightarrow \langle D_x N, y \rangle = \langle x, D_y N \rangle$$

$$\Rightarrow \langle S(x), y \rangle = \langle x, S(y) \rangle \text{ olur.}$$

**Uyarı:**  $D$  operatörünün sağladığı özellikler Dif. Geo. I dersinde

**Sonuç:**  $S: \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M)$  şekil operatörü lineer ve simetrik olduğundan  $S$  ye karşılık gelen matris simetrik matristir. Yani  $S$  ye karşılık gelen matris  $\mathcal{J}$  ise  $\mathcal{J}^t = \mathcal{J}$  dir.

### ŞEKİL OPERATÖRÜNÜN MATRİSİNİN HESABI

$\mathbb{R}^3$  de bir  $M$  yüzeyi üzerinde şekil operatörü  $S$  olsun.

$S: \mathcal{X}(M) \rightarrow \mathcal{X}(M)$  lineer dönüşüm olduğundan  $S$  ye karşılık gelen matristen bahsedilebilir.  $\mathcal{X}(M)$  nin bir  $\phi = \{x, y\}$  bazı için

$$S(x) = ax + by$$

$$S(y) = cx + dy$$

olmak üzere  $S$  nin bu baza göre matrisi  $S_\phi = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix}$  dir.

$S$  dönüşümü simetrik olduğundan  $S_\phi$  matrisi de simetriktir. Yani,  $S_\phi^t = S_\phi$  dir

**Not:** Sinin matris hesabındaki bazı ortogonal baz seviilmesi işlemleri kolaylaştırır.

**Örnek:**  $\phi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$(u, v) \rightarrow \phi(u, v) = (\cos u \cos v, \cos u \sin v, au) \quad a \in \mathbb{R}$$

parametrik denklemi ile verilen yüzeyin şekil operatörünün matrisini bulalım:

$$\phi_u = (-\sin u \cos v, -\sin u \sin v, a), \quad \phi_v = (-\cos u \sin v, \cos u \cos v, 0)$$

$$\phi_u \times \phi_v = (-a \cos u \cos v, -a \cos u \sin v, -\sin u \cos u)$$

$$\Rightarrow \|\phi_u \times \phi_v\| = \cos u \sqrt{a^2 + \sin^2 u}$$

0 halde yüzeyin birim normal vektörü,

$$N = \frac{\phi_u \times \phi_v}{\|\phi_u \times \phi_v\|} = \frac{1}{\sqrt{a^2 + \sin^2 u}} (-a \cos v, -a \sin v, -\sin u)$$

$\phi_u \perp \phi_v$  olduğundan  $\{\phi_u, \phi_v\}$  sistemi lineer bağımsızdır.  $\dim \chi(u) = 2$  olduğundan  $\{\phi_u, \phi_v\}$   $\chi(u)$  için baz olarak alınabilir.

$x = \frac{\phi_u}{\|\phi_u\|}$  ve  $y = \frac{\phi_v}{\|\phi_v\|}$  alınırsa  $\{x, y\}$   $\chi(u)$  için orthonormal baz

olur.  $\|\phi_u\| = \sqrt{a^2 + \sin^2 u}$ ,  $\|\phi_v\| = \cos v$  olup

$$x = \frac{1}{\sqrt{a^2 + \sin^2 u}} (-\sin u \cos v, -\sin u \sin v, a)$$

ve  $y = (-\sin v, \cos v, 0)$  bulunur.

$S(x) = ax + by$  ve  $S(y) = cx + dy$  şeklinde yazmaya çalışacağız.

$$S(x) = D_x N = D \frac{\phi_u}{\|\phi_u\|} N = \frac{1}{\|\phi_u\|} D \phi_u N = \frac{1}{\|\phi_u\|} \frac{dN}{du}$$



$$\frac{dN}{du} = -\frac{\sin u \cos u}{(a^2 + \sin^2 u)^{3/2}} (-a \cos v, -a \sin v, -\sin u) + \frac{1}{(a^2 + \sin^2 u)^{1/2}} (0, 0, -\cos u)$$

$$\text{olup } S(x) = \frac{1}{|N(u)|} \frac{dN}{du}$$

$$= \frac{-a \cos u}{(a^2 + \sin^2 u)^2} (-\sin u \cos v, -\sin u \sin v, a)$$

$$= \frac{-a \cos u}{(a^2 + \sin^2 u)^{3/2}} \left[ \frac{1}{(a^2 + \sin^2 u)^{1/2}} (-\sin u \cos v, -\sin u \sin v, a) \right]$$

$$= \frac{-a \cos u}{(a^2 + \sin^2 u)^{3/2}} X + 0 Y \text{ olur.}$$

$$S(\gamma) = D_\gamma N = \frac{D_{\phi_\nu} N}{\|\phi_\nu\|} = \frac{1}{\|\phi_\nu\|} D_{\phi_\nu} N = \frac{1}{\|\phi_\nu\|} \frac{dN}{d\nu}$$

$$\frac{dN}{d\nu} = \frac{1}{\sqrt{a^2 + \sin^2 \nu}} (a \sin \nu, -a \cos \nu, 0)$$

olup  $S(\gamma) = 0X - \frac{a}{\cos \nu \sqrt{a^2 + \sin^2 \nu}} Y$  bulunur.

$$S(x) = \frac{-a \cos \nu}{(a^2 + \sin^2 \nu)^{3/2}} X + 0Y$$

$S(\gamma) = 0X - \frac{a}{\cos \nu \sqrt{a^2 + \sin^2 \nu}} Y$  olduğundan  $S$  nin matrisi,

$$\begin{bmatrix} -\frac{a \cos \nu}{(a^2 + \sin^2 \nu)^{3/2}} & 0 \\ 0 & -\frac{a}{\cos \nu \sqrt{a^2 + \sin^2 \nu}} \end{bmatrix} \text{ olur.}$$

## Örnek

$xy=1$  denklemi ile verilen yüzeyin tekil operatörünün matrisini bulunuz.

Çözüm:

$x \neq 0, y \neq 0$  olduğundan  $\phi(u,v) = (u, \frac{1}{u}, v)$  parametrik ifadesini kullanabiliriz  
 $\phi_u = (1, -\frac{1}{u^2}, 0)$ ,  $\phi_v = (0, 0, 1)$  olup  $\phi_u \perp \phi_v$  olduğundan  $\{\phi_u, \phi_v\}$   
 lineer bağımsızdır.  $\text{boy} \chi(u) = 2$  ve  $\{\phi_u, \phi_v\}$  lineer bağımsız olduğundan  
 $\{\phi_u, \phi_v\}$   $\chi(u)$  için baidir. Bir ortonormal baz seçelim.

$X = \frac{\phi_u}{\|\phi_u\|}$ ,  $Y = \frac{\phi_v}{\|\phi_v\|}$  olmak üzere  $\{X, Y\}$   $\chi(u)$  için ortonormal

bazdır.

$$\|\phi_u\| = \frac{\sqrt{1+u^4}}{u^2}, \quad \|\phi_v\| = 1 \quad \text{olup}$$

$$X = \frac{1}{\sqrt{1+u^4}} (u^2, -1, 0), \quad Y = (0, 0, 1) \quad \text{bulunur.}$$

Yüzeyin birim normal vektörü  $N = \frac{\phi_u \times \phi_v}{\|\phi_u \times \phi_v\|}$  olmak üzere,

$$N = \frac{1}{\sqrt{1+4u^4}} (-1, -2u^3, 0) \text{ bulunur.}$$

$S(x) = ax + by$  ve  $S(y) = cx + dy$  yazacağız.

$$S(x) = D_x N = \frac{D_{\phi_u}}{\|\phi_u\|} N = \frac{1}{\|\phi_u\|} D_{\phi_u} N = \frac{1}{\|\phi_u\|} \frac{dN}{du}$$

$$\frac{dN}{du} = \frac{-2u^3}{(1+4u^4)^{3/2}} (-1, -2u^3, 0) + \frac{1}{\sqrt{1+4u^4}} (0, -2u, 0)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow S(x) &= -\frac{2u^5}{(1+4u^4)^2} (-1, -2u^3, 0) + \frac{u^2}{1+4u^4} (0, -2u, 0) \\ &= \left( \frac{2u^5}{(1+4u^4)^2}, \frac{-2u^3}{(1+4u^4)^2}, 0 \right) \end{aligned}$$

Scanned with  
CamScanner

$$= \frac{2u^3}{(1+4u^4)^{3/2}} X$$

$$S(y) = D_y N = \frac{1}{\|D_y N\|} \frac{dN}{dy}$$

$$\frac{dN}{dy} = 0 \Rightarrow S(y) = 0$$

$$\Rightarrow S(x) = \frac{2y^3}{(1+4y)^{3/2}} x + 0y$$

$$S(y) = 0x + 0y$$

olup s in matriksi,

$$\begin{bmatrix} \frac{2y^3}{(1+4y)^{3/2}} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

balasur.

## Örnek

$\mathbb{R}^3$  de silindir yüzeyinin şekil operatörünün matrisini bulunuz.

### Çözüm:

Silindir yüzeyini  $C = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \mid x_1^2 + x_2^2 = 1\}$  olarak ifade edebiliriz.

Parametrik olarak  $\phi(u, v) = (\cos u, \sin u, v)$  yazılabilir.

$\phi_u = (-\sin u, \cos u, 0)$ ,  $\phi_v = (0, 0, 1) \Rightarrow \|\phi_u\| = \|\phi_v\| = 1$  dir.

$X = \phi_u$ ,  $Y = \phi_v$  alınırsa  $\{X, Y\}$   $\chi(C)$  için ortogonal baz olur.

Birim normal vektör  $N = \frac{\phi_u \times \phi_v}{\|\phi_u \times \phi_v\|} = (\cos u, \sin u, 0)$  bulunur.

$$S(X) = D_X N = D_{\phi_u} N = \frac{dN}{du} = (-\sin u, \cos u, 0) = 1X + 0Y$$

$$S(Y) = D_Y N = D_{\phi_v} N = \frac{dN}{dv} = 0 = 0X + 0Y \text{ olur.}$$

0 halde  $S$  nin matrisi

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ dir.}$$

Örnek

$S^2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 = r^2\}$  küre yüzeyinin sekil operatörünün matrisini bulunuz.

Çözüm:

Yüzeyi tanımlamada kullanılan denklemin  $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - r^2 = 0$  olsun.

$\vec{\nabla} f = (2x, 2y, 2z)$  olup birim normal vektör alanı  $N = \frac{\vec{\nabla} f}{\|\vec{\nabla} f\|} = \frac{1}{r}(x, y, z)$  olur.

$X = (x_1, x_2, x_3) \in \mathcal{X}(S^2)$  için  $S(X) = D_X N = \left( x \left[ \frac{1}{r} x \right], x \left[ \frac{1}{r} y \right], x \left[ \frac{1}{r} z \right] \right)$

$$\Rightarrow S(X) = \left( \frac{1}{r} x_1, \frac{1}{r} x_2, \frac{1}{r} x_3 \right) = \frac{1}{r} X \text{ olur.}$$

Benzer şekilde  $S(Y) = \frac{1}{r} Y$  olacaktır

$$S(X) = \frac{1}{r} X + 0Y$$

$$S(Y) = 0X + \frac{1}{r} Y$$

den  $S$  nin matrisi  $\begin{bmatrix} 1/r & 0 \\ 0 & 1/r \end{bmatrix} = \frac{1}{r} I_2$  bulunur.



**UZEM** | ONDOKUZ MAYIS ÜNİVERSİTESİ  
UZAKTAN EĞİTİM MERKEZİ



16

**Ondokuz Mayıs Üniversitesi**  
**Fen Edebiyat Fakültesi**  
**Matematik Bölümü**  
**Dijital Ders Platformu**

Diferansiyel Geometri II

Prof. Dr. Emin KASAP

Ders 5