

1) \mathbb{R}^2 de $\{x_1, x_2\}$ Öklid koordinat sistemi ve

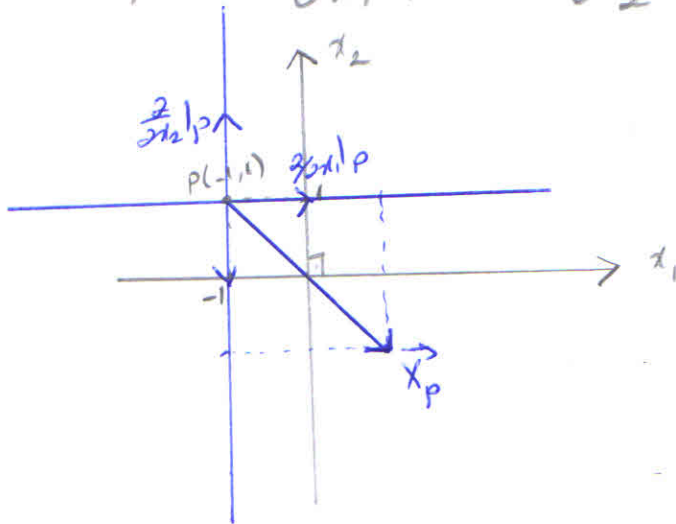
$$X = (x_1^2 + x_2) \frac{\partial}{\partial x_1} - 2x_2 \frac{\partial}{\partial x_2} \text{ vektör alanı verilsin.}$$

$P = (-1, 1) \in \mathbb{R}^2$ için \vec{X}_P teanjant vektörünü bulunuz. Şeklini çiziniz.

$$\vec{X}_P = (x_1^2(P) + x_2(P)) \frac{\partial}{\partial x_1} \Big|_P - 2x_2(P) \frac{\partial}{\partial x_2} \Big|_P$$

$$\Rightarrow \vec{X}_P = (P_1^2 + P_2) \frac{\partial}{\partial x_1} \Big|_P - 2P_2 \frac{\partial}{\partial x_2} \Big|_P$$

$$\Rightarrow \vec{X}_P = 2 \frac{\partial}{\partial x_1} \Big|_P - 2 \frac{\partial}{\partial x_2} \Big|_P$$



2) $\forall a, b \in \mathbb{R}, \forall f, g \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}), \forall \vec{V}_P \in T_{\mathbb{R}^n}(P)$ için

$$\vec{V}_P [af + bg] = a \vec{V}_P [f] + b \vec{V}_P [g]$$

olduğunu gösteriniz.

$$\vec{V}_P = \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial}{\partial x_i} \Big|_P \text{ olsun.}$$

$$\vec{V}_P [af + bg] = \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial (af + bg)}{\partial x_i} \Big|_P$$

$$= \sum_{i=1}^n v_i \left(a \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_P + b \frac{\partial g}{\partial x_i} \Big|_P \right)$$

$$= a \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_P + b \sum_{i=1}^n v_i \frac{\partial g}{\partial x_i} \Big|_P$$

$$= a \vec{V}_P [f] + b \vec{V}_P [g]$$

3) $\alpha(t) = (e^t \cos t, e^t \sin t, e^t)$ eğrisini yay-parametresi ile ifade ediniz.

$$\alpha'(t) = (e^t \cos t - e^t \sin t, e^t \sin t + e^t \cos t, e^t)$$

$$\|\alpha'(t)\| = \sqrt{3} e^t \neq 1 \quad (\forall t \in \mathbb{I})$$

Eğrinin $\alpha(s)$ ile $\alpha(t)$ arasındaki yayın uzunluğu,

$$s = \int_0^t \|\alpha'(t)\| dt = \int_0^t \sqrt{3} e^t dt$$

$$\Rightarrow s = \sqrt{3} e^t \Rightarrow t = \ln\left(\frac{s}{\sqrt{3}}\right)$$

Eğrinin (\mathbb{I}, α) den başka bir koordinat komzülüğü $(\tilde{\mathbb{J}}, \beta)$ olsun. $h = \alpha^{-1} \circ \beta : \tilde{\mathbb{J}} \rightarrow \mathbb{I}$, $h(s) = t$ parametre değizim fonksiyonu olmak üzere

olmak üzere

$$\begin{aligned} \beta(s) &= \alpha(h(s)) \\ &= \alpha(t) \\ &= \alpha\left(\ln\left(\frac{s}{\sqrt{3}}\right)\right) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \beta(s) = e^{\ln(s/\sqrt{3})} \left(\cos\left(\ln\frac{s}{\sqrt{3}}\right), \sin\left(\ln\frac{s}{\sqrt{3}}\right), 1 \right) \text{ olur.}$$

4) $\alpha(s) = \left(\frac{4}{5} \cos s, 1 - \sin s, -\frac{3}{5} \cos s\right)$ eğrinin eğriliklerini bularak helis eğrisi olup olmadığını araştırınız.

$$\alpha'(s) = \left(-\frac{4}{5} \sin s, -\cos s, \frac{3}{5} \sin s\right), \|\alpha'(s)\| = 1$$

$$\Rightarrow T(s) = \alpha'(s) = \left(-\frac{4}{5} \sin s, -\cos s, \frac{3}{5} \sin s\right)$$

$$\alpha''(s) = \left(-\frac{4}{5} \cos s, \sin s, \frac{3}{5} \cos s\right), \|\alpha''(s)\| = 1$$

$$\Rightarrow N(s) = \frac{\alpha''(s)}{\|\alpha''(s)\|} = \left(-\frac{4}{5} \cos s, \sin s, \frac{3}{5} \cos s\right)$$

$$B(s) = T(s) \wedge N(s) = \begin{vmatrix} \cdot & T & N & B \\ -\frac{4}{5} \sin s & -\cos s & \frac{3}{5} \sin s & \\ -\frac{4}{5} \cos s & \sin s & \frac{3}{5} \cos s & \end{vmatrix} = \left(-\frac{3}{5}, 0, -\frac{4}{5}\right)$$

$$\kappa(s) = \langle T'(s), N(s) \rangle, \quad \varepsilon(s) = \langle N'(s), \beta(s) \rangle$$

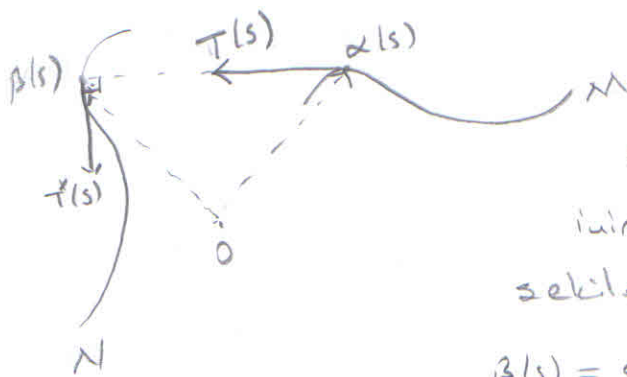
$$T'(s) = \left(-\frac{4}{5} \cos s, \sin s, \frac{3}{5} \cos s \right)$$

$$N'(s) = \left(\frac{4}{5} \sin s, \cos s, -\frac{3}{5} \sin s \right)$$

$$\Rightarrow \boxed{\kappa(s) = 1, \quad \varepsilon(s) = 0} \text{ olur.}$$

$\forall s$ için $\boxed{\frac{\varepsilon(s)}{\kappa(s)} = 0 = \text{sabit}}$ olup eğri helis eğrisidir.

5) $(M, N) \subset \mathbb{E}^3$ eğrileri (Γ, α) ve (Γ, β) koordinat konuzlukları ile verilsin. (M, N) involüt - evolüt eğri çifti ise $\forall s \in \Gamma$ için $d(\alpha(s), \beta(s)) = |c - s|$, $c = \text{sabit}$ dir. Gösteriniz.



α nin yay parametresi s ,
 β nin s^* olsun. (M, N) involüt
 evolüt eğri çifti olduğundan $\forall s \in \Gamma$
 için $\langle T(s), T^*(s) \rangle = 0$ dir. Ayrıca
 sekilden,

$$\beta(s) = \alpha(s) + \lambda T(s) \text{ yazılabilir.}$$

$$\Rightarrow \frac{d\beta}{ds} = \underbrace{\frac{d\alpha}{ds}}_T + \frac{d\lambda}{ds} T + \lambda \underbrace{\frac{dT}{ds}}_{\kappa N}$$

$$\Rightarrow \underbrace{\frac{d\beta}{ds^*}}_{T^*} \frac{ds^*}{ds} = \left(1 + \frac{d\lambda}{ds}\right) T + \lambda \kappa N$$

$$\langle T^*, T \rangle = 0 \Rightarrow \left\langle T^* \frac{ds^*}{ds}, T \right\rangle = 0$$

$$\Rightarrow 1 + \frac{d\lambda}{ds} = 0 \Rightarrow \lambda = -s + c$$

$$d(\alpha(s), \beta(s)) = \|\alpha(s) - \beta(s)\| = \|\beta(s) - \alpha(s)\| = \|\lambda T(s)\| = |\lambda| = |-s + c|$$

olur.