

### 10.5. Кривизна и вторая фундаментальная форма

Применив теперь эту интерпретацию второй фундаментальной формы к нашему прежнему выражению для кривизны  $K_0(x, y)$ , получим некоторые непосредственные следствия.

Напомним, что для ортонормальных векторов  $x, y \in M_m$

$$K_0(x, y) = K(x, y) + \langle b[\tau(\bar{x}), \tau(\bar{y})] \omega'(\bar{x}), y \rangle,$$

где  $\pi(b) = t$  и  $\bar{x}, \bar{y}$  являются  $(\varphi_d + \varphi_e)$ -горизонтальными подъемами  $x, y$  в  $b \in F(N, M)$ . Далее,

$$\begin{aligned} [\tau(\bar{x}), \tau(\bar{y})] \omega'(\bar{x}) &= \tau(\bar{x}) \tau(\bar{y}) \omega'(\bar{x}) - \tau(\bar{y}) \tau(\bar{x}) \omega'(\bar{x}) = \\ &= b^{-1}(T_x T_y x - T_y T_x x). \end{aligned}$$

Аналогичными рассуждениями получаем, что

$$R_{0xy} = (PR_{xy} + T_x T_y - T_y T_x) |_{M_m},$$

где  $P$  — ортогональная проекция  $N_{I(m)} \rightarrow M_m$ .

**Лемма 1.** Пусть  $z_1, \dots, z_e$  — ортонормальный базис в  $M_m^\perp$ ,  $H_i = H_{z_i}$ , а  $x, y$  — ортонормальная пара в  $M_m$ . Тогда

$$K_0(x, y) = K(x, y) + \sum_i (H_i(x, x)H_i(y, y) - H_i(x, y)^2).$$

Таким образом, индуцированная кривизна есть кривизна в  $N$  плюс сумма «квадратов площадей» относительно второй фундаментальной формы.

**Доказательство.**

$$\langle T_y x, z_i \rangle = -H_i(x, y),$$

откуда

$$T_y x = - \sum_i H_i(x, y) z_i.$$

Поэтому

$$T_x T_y x = - \sum_i H_i(x, y) T_x z_i.$$

Далее,

$$\langle T_x z_i, y \rangle = H_i(x, y).$$

Следовательно,

$$\langle T_x T_y x, y \rangle = - \sum_i H_i(x, y)^2.$$

Аналогично

$$T_x x = - \sum_i H_i(x, x) z_i,$$

$$\langle T_y z_i, y \rangle = H_i(y, y),$$

так что

$$- \langle T_y T_x x, y \rangle = \sum_i H_i(x, x) H_i(y, y).$$

**Теорема 1.** Пусть  $M$  погружено в  $N$  посредством  $I$ ,  $\sigma$  — такая кривая многообразия  $M$ , что  $I \circ \sigma$  является геодезической многообразия  $N$ , и пусть  $P$  — произвольное плоское сечение многообразия  $M$ , касательное к  $\sigma$ . Тогда  $K_0(P) \leq K(P)$ .

Если через  $Y$  обозначить  $\varphi_0$ -параллельное векторное поле вдоль  $\sigma$ , такое, что  $P$  порождается векторами  $x = \sigma_*(0)$  и  $y = Y(0)$ , то равенство между  $K_0(P)$  и  $K(P)$  выполняется тогда и только тогда, когда  $D_x dI(Y) = 0$ . В частности,  $K_0(Y, \sigma_*) = K(Y, \sigma_*)$  в том и только в том случае, если  $dI(Y)$  параллельно в  $N$ .

**Доказательство.** Можно предполагать, что  $Y$  и  $\sigma_*$  нормализованы:  $\langle Y, Y \rangle = \langle \sigma_*, \sigma_* \rangle = 1$ ,  $\langle Y, \sigma_* \rangle = 0$ . Из свойства локального минимума длины геодезических (или из задачи 6) следует, что  $\sigma$  — геодезическая в  $M$ . Поэтому  $\sigma_*$  и  $dI(\sigma_*)$  параллельны в  $M$  и  $N$  соответственно, так что  $T_{\sigma_*} \sigma_* = 0$ , в силу предложения 1. Пусть  $z_i, H_i$  такие же, как выше; тогда  $H_i(\sigma_*, \sigma_*) = 0$  для каждого  $i$  и

$$K_0(Y, \sigma_*) - K(Y, \sigma_*) = - \sum_i H_i(Y, \sigma_*)^2 \leq 0,$$

что доказывает первое утверждение.

Отсюда также следует, что  $K_0(P) = K(P)$  тогда и только тогда, когда  $H_i(y, x) = 0$  для каждого  $i$ . Но

$$H_i(y, x) = - \langle z_i, T_x y \rangle,$$

так что это эквивалентно равенству  $T_x y = 0$ , или, в силу предложения 1,

$$D_x Y = E_x Y = 0,$$

так как  $Y$  параллельно в  $M$  вдоль  $\sigma$ .

**Замечание.** Частный случай этой теоремы для  $\dim M = 2$  известен как *теорема Синга* [61].

Пусть  $M$  — подмногообразие риманова многообразия  $N$  с индуцированной римановой структурой. Тогда  $M$  называется *вполне геодезическим подмногообразием*, если каждая геодезическая многообразия  $M$  является геодезической в  $N$ .

**Теорема 2.** Многообразие  $M$  является вполне геодезическим подмногообразием многообразия  $N$  в том и только в том случае, если его вторая фундаментальная форма обращается в нуль тождественно.

**Доказательство.** Обращение в нуль второй фундаментальной формы  $H$ , очевидно, эквивалентно обращению в нуль формы разности  $\tau$ , означающему, что расслоение  $F(N, M)$  расположено «горизонтально» в расслоении  $F_M(N)$ . В этом случае совпадают параллельные переносы относительно  $N$  и  $M$  соответственно, и, значит, каждое векторное поле, параллельное в  $M$ , параллельно и в  $N$ ; это показывает, что геодезические в  $M$  являются также геодезическими в  $N$ . Поэтому  $M$  — вполне геодезическое подмногообразие в  $N$ .

Обратно, если  $M$  — вполне геодезическое подмногообразие, то каждое  $x \in M_m$  касательно к кривой  $\sigma$ , являющейся геодезической и в  $M$ , и в  $N$ . Тогда, так же как в доказательстве теоремы 1, получаем, что  $H_i(x, x) = 0$  для всех  $x$ ,  $i$ . Поэтому  $H_i = 0$  для всех  $i$ , в силу своей симметричности, т. е.  $H = 0$ . Ч. Т. Д.

**Задача 7.** Доказать следующую формулу для преобразований кривизны погруженного многообразия. Пусть  $z_i$ ,  $H_i$  те же, что и выше,  $S_i$  — симметрическое линейное преобразование, такое, что  $H_i(x, y) = \langle S_i x, y \rangle$ .

для всех  $x, y \in M_m$ . Тогда

$$(a) R_{0xy}\omega = PR_{xy}\omega + \sum_i (\langle S_i x, \omega \rangle S_i y - \langle S_i y, \omega \rangle S_i x).$$

Если рассматривать  $R_0, R$  как отображения бивекторов в бивекторы,  $G^2_m \rightarrow G^2_m$ , то (a) превращается в

$$(b) R_0(xy) = P_2 R(xy) + \sum_i (S_i x)(S_i y),$$

или

$$R_0 = P_2 R + \sum_i S_{i2}.$$

Здесь  $P$  — проекция  $N_{I(m)} \rightarrow M_m$ , и если  $A$  — линейное преобразование, то  $A_2$  — его продолжение на бивекторы, задаваемое формулой  $A_2(xy) = (Ax)(Ay)$ .

**Задача 8.** Подмногообразие  $M$  многообразия  $N$  называется *геодезическим в точке  $t$* , если каждая геодезическая многообразия  $M$ , проходящая через  $t$ , является также геодезической в  $N$ .

(a) Показать, что если  $N$  имеет постоянную кривизну, то каждое подмногообразие, геодезическое в некоторой точке, является вполне геодезическим.

(б) Обратное, если каждое подмногообразие, геодезическое в некоторой точке, является вполне геодезическим, то  $N$  удовлетворяет предположению теоремы Шура (задача 9.3) и, следовательно, имеет постоянную кривизну ( $\dim N > 2$ ) [25, стр. 232—233].

## 10.6. Локальное гауссово отображение

Пусть  $U$  — риманова нормальная координатная окрестность точки  $t \in M$  (см. п. 6.3.2). Пусть  $\perp(U)$  — сужение на  $U$  нормального расслоения многообразия  $M$ . Тогда отображение  $G_U: \perp(U) \rightarrow M_m + M_m^\perp$  определяется так: если  $z \in \perp(U)$ , то  $G_U(z)$  есть параллельный перенос в  $N$  вектора  $z$  назад вдоль геодезического луча в  $U$ , идущего из точки  $t$  в начальную точку вектора  $z$ .

Отображение  $G_U$  называется *гауссовым отображением относительно  $U$* .