

7. Seconde forme fondamentale

Soit $S \subset \mathbb{R}^{n+1}$ hypersurface orientable

Rappel : la première forme fondamentale est le produit scalaire

$$I : T_p S \times T_p S \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$I(v, w) = \langle v, w \rangle$$

On va maintenant introduire la deuxième forme fondamentale

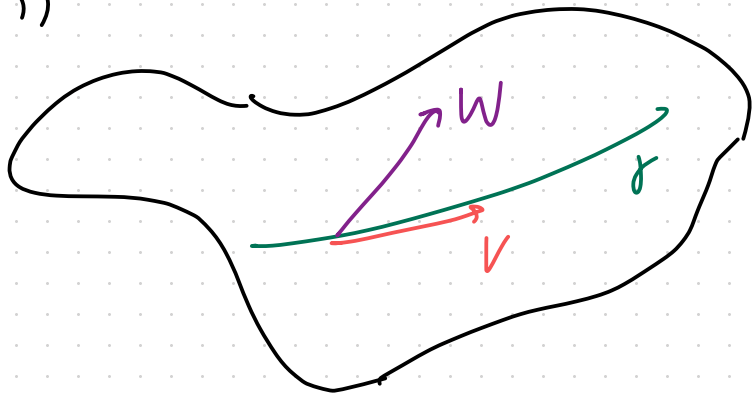
$$II : T_p S \times T_p S \longrightarrow \mathbb{R}$$

Elle sera une forme bilinéaire symétrique, mais en général pas définie positive.

Soit $p \in S$ et soient V, W deux champs vecteurs tangents sur un voisinage $U \subset S$ de p .

On définit : $D_V W := \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} W(\gamma(t))$

pour $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow S$
courbe régulière, $\gamma(0) = p$, $\gamma'(0) = V(p)$



Comme pour la déf de B , $D_V W$ ne dépend que de la valeur de V au point p :

$$D_V W = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (W \cdot F)(\eta(t)) = d_{\eta(0)} (W \cdot F)(\eta'(0))$$

et $D_{\lambda_1 V_1 + \lambda_2 V_2} W = \lambda_1 D_{V_1} W + \lambda_2 D_{V_2} W$

Maintenant, on décompose

$$D_v W = \underbrace{\nabla_v W}_{\in T_p S} + \underbrace{\mathbb{I}(v, W) N}_{\in T_p S^\perp}$$

seconde forme
fondamentale

champ vecteur
normal unitaire

Donc $\mathbb{I}(v, W) = \langle D_v W, N \rangle$.

Si l'on change d'orientation pour S , N change de signe
et donc \mathbb{I} change de signe.

Lemme $\mathbb{I}(V, W)$ ne dépend que des valeurs de V et W en p ,
et \mathbb{I} définit une forme bilinéaire symétrique sur $T_p S$.

Preuve : • On a déjà vu que, si $V_1(p) = V_2(p)$,

$$\text{alors } (D_{V_1} W)(p) = (D_{V_2} W)(p),$$

$$\text{donc } \mathbb{I}(V_1, W) = \mathbb{I}(V_2, W) \text{ en } p.$$

• Il faut montrer que, si $W_1(p) = W_2(p)$, alors $\mathbb{I}(V, W_1) = \mathbb{I}(V, W_2)$
en p

On montre que, si $W(p) = 0$, alors $\mathbb{I}(V, W) = 0$ en p .

$$\text{On peut écrire } W(F(x)) = dF_x(W_0(x)) = \sum_{i=1}^n f_i(x) dF_x(E_i)$$

$$\sum_{i=1}^n f_i(x) E_i \quad \text{avec } f_i(x_0) = 0 \quad \forall i$$

$$\begin{aligned}
\text{Danc } \langle D_v W, N \rangle &= \left\langle \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} W(\gamma(t)), N(\gamma(0)) \right\rangle \\
&= \left\langle \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \sum_{i=1}^n (f_i(\eta(t)) dF_{\eta(t)}(E_i)), N(\gamma(0)) \right\rangle \\
&= \left\langle \sum_{i=1}^n \underbrace{f_i(x_0)}_{=0} \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} dF_{\eta(t)}(E_i), N_{x_0} \right\rangle \\
&+ \sum_{i=1}^n \underbrace{\frac{\partial f_i}{\partial v}(x_0)}_{v=\eta'(0)} \left\langle \underbrace{dF_{x_0}(E_i), N_{x_0}}_{=0} \right\rangle = 0
\end{aligned}$$

- Cela montre immédiatement que \mathbb{I} est bilinéaire,

parce que $D_{\lambda_1 V_1 + \lambda_2 V_2} W = \lambda_1 D_{V_1} W + \lambda_2 D_{V_2} W$

et $\langle D_V (\mu_1 W_1 + \mu_2 W_2), N \rangle = \mu_1 \langle D_V W_1, N \rangle + \mu_2 \langle D_V W_2, N \rangle$

- Pour montrer la symétrie, il suffit de montrer que

$$\forall i, j \in \{1, \dots, n\} \quad \mathbb{I}(dF(E_i), dF(E_j)) = \mathbb{I}(dF(E_j), dF(E_i))$$

Mais :

$$\eta(t) = x_0 + tE_i$$

$$D_{dF(E_i)} dF(E_j) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} dF_{\eta(t)}(E_j) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \frac{\partial F}{\partial E_j}(\eta(t)) = \frac{\partial^2 F}{\partial E_i \partial E_j}(x_0)$$

$$\Rightarrow D_{dF(E_j)} dF(E_i) = D_{dF(E_i)} dF(E_j) \text{ par le lemme de Schwarz. } \square$$

Rélation avec l'opérateur de Weingarten:

Soient V, W champs vecteurs tangents $\Rightarrow \langle W, N \rangle \equiv 0$

Donc $\langle W(\gamma(t)), N(\gamma(t)) \rangle \equiv 0 \quad (\gamma(0) = p, \gamma'(0) = V(p))$

$$\Rightarrow 0 = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \langle W(\gamma(t)), N(\gamma(t)) \rangle =$$

$$= \left\langle \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} W(\gamma(t)), N(p) \right\rangle + \left\langle W(p), \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} N(\gamma(t)) \right\rangle$$

$$= \langle D_V W, N \rangle + \langle W, D_V N \rangle \quad - B(V)$$

$$= \mathbb{I}(V, W) - \langle W, B(V) \rangle$$

$$\Rightarrow \mathbb{I}(V, W) = \mathbb{I}(B(V), W)$$

Équation de
Weingarten

En particulier, B est symétrique par rapport à I :

$$I(B(v), w) = II(v, w) = II(w, v) = I(v, B(w))$$

Donc $B: T_p S \rightarrow T_p S$ est diagonalisable en tout point $p \in S$

$$B(p) \sim \begin{pmatrix} \lambda_1(p) & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n(p) \end{pmatrix}$$

Les valeurs propres de B sont appelées courbures principales.

On définit :

- la courbure moyenne $H: S \rightarrow \mathbb{R}$ comme $H(p) = \text{tr } B(p)$
 $= \lambda_1(p) + \dots + \lambda_n(p)$
- la courbure de Gauss-Kronecker $K: S \rightarrow \mathbb{R}$ comme $K(p) = \det B(p)$
(ou courbure gaussienne si $n=2$) $= \lambda_1(p) \dots \lambda_n(p)$
- un point umbilical est un point $p \in S$ tel que
 $B(p) = \lambda \cdot \text{id}_{T_p S}$, $\lambda \in \mathbb{R}$.

Ce sont tous des invariants par isométrie;

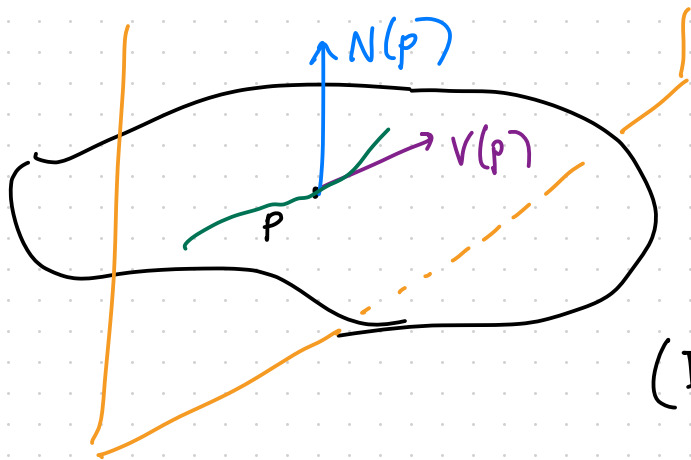
si $\hat{S} = AS + c$, $A \in SO(n+1)$, $c \in \mathbb{R}^{n+1}$

alors $H_{\hat{S}}(Ap+c) = H_S(p)$, et cetera.

Interprétation géométrique de la seconde forme fondamentale

Soit $S \subset \mathbb{R}^{n+1}$ hypersurface, $p \in S$.

Soit $V \in T_p S$ unitaire et soit $P = p + \text{Vect}(V(p), N(p))$



Soit γ la courbe $S \cap P$,
paramétrisée par longueur d'arc.

Comme $\gamma \subset P$, $\pm k_\gamma(p) N(p)$

$$(D_\gamma \gamma')(0) = \gamma''(0) \in P_0 = \text{Vect}(V(p), N(p))$$

$$\text{et } \langle \gamma''(0), \gamma'(0) \rangle = 0$$

$$\text{Donc } |\mathbb{I}(V(p), V(p))| = k_\gamma(p)$$

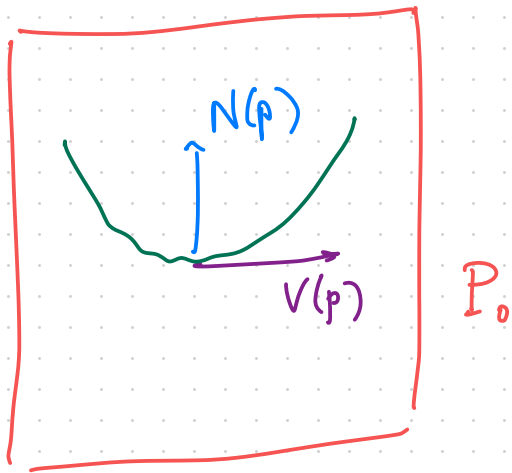
↑ courbure de γ

$$(\text{Dans ce cas, } (\nabla_\gamma \gamma')(p) = 0)$$

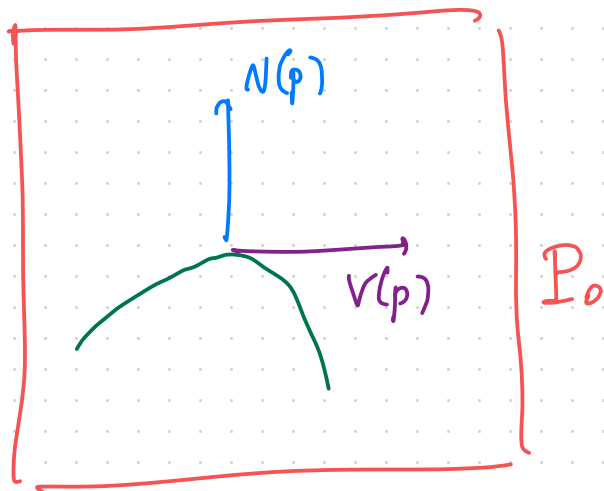
de plus, $\mathbb{I}(v(p), v(p)) = \langle \gamma''(0), N(p) \rangle$

est positif si $\gamma''(0) = \lambda N(p)$, $\lambda > 0$,

négatif si $\gamma''(0) = \lambda N(p)$, $\lambda < 0$



$\mathbb{I}(v, v) > 0$ en p



$\mathbb{I}(v, v) < 0$ en p .

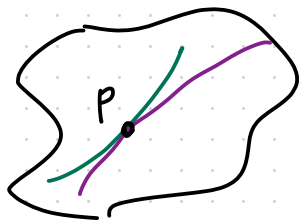
En général, pour $\gamma: I \rightarrow S \subset \mathbb{R}^{n+1}$ courbe régulière,
paramétrisée par longueur d'arc,

la courbure normale de γ en $\gamma(0)$ est la quantité

$$\langle \mathbb{II}(\gamma'(0), \gamma'(0)), N(\gamma(0)) \rangle$$

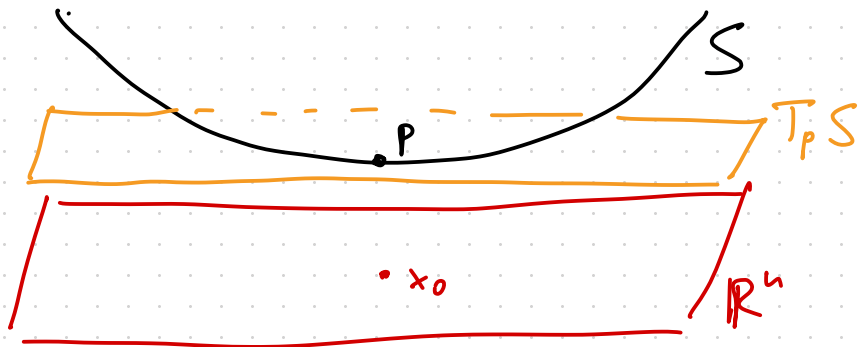
Théorème de Meusnier (1776)

Si deux courbes $\gamma_1, \gamma_2: I \rightarrow S$ ont le même vecteur tangent
en $p = \gamma_1(0) = \gamma_2(0)$, alors elles ont la même courbure normale en p .



Preuve: $\mathbb{II}(V(p), W(p))$ ne dépend que des
valeurs de V et W en p .

Exemple Supposons $S = \text{graphe } (f: \Omega \rightarrow \mathbb{R})$, avec $df_{x_0} = 0$,



On utilise la carte

$$F(x_1, \dots, x_n) = (x_1, \dots, x_n, f(x_1, \dots, x_n))$$

Alors $dF(E_i) = (0, \dots, \underset{i}{1}, \dots, 0, \frac{\partial f}{\partial x_i})$ est la base de $T_p S$

En x_0 , $dF(E_i) = (0, \dots, \underset{i}{1}, \dots, 0, 0)$
 \uparrow
 $df_{x_0} = 0.$

La première forme fondamentale par rapport à la base standard est :

$$I^F(E_i, E_i) = \langle dF(E_i), dF(E_i) \rangle = 1 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2$$

$$I^F(E_i, E_j) = \langle dF(E_i), dF(E_j) \rangle = \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial f}{\partial x_j} \quad i \neq j$$

$$I^F = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_i} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_j} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_i} & & \\ & \ddots & \\ & & \frac{\partial f}{\partial x_j} \end{pmatrix} = \text{id} + df^T \cdot df$$

$$\text{en } x_0, \quad I^F(E_i, E_j) = \delta_{ij}$$

Le vecteur normal est :

$$N = \frac{\left(-\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, -\frac{\partial f}{\partial x_n}, 1\right)}{\left\| \left(-\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, -\frac{\partial f}{\partial x_n}, 1\right) \right\|}$$

parce que $\langle N, dF(E_i) \rangle = 0 \quad \forall i \in \{1, \dots, n\}$

$$\text{et } \langle N, N \rangle = 1$$

En particulier, en x_0 , $N(x_0) = (0, \dots, 0, 1)$

La seconde forme fondamentale en x_0 est :

$$\begin{aligned} \mathbb{I}^F(E_i, E_j) &= \langle D_{dF(E_i)} dF(E_j), N(x_0) \rangle \\ &= \langle (0, \dots, 0, \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}) \cdot (0, \dots, 0, 1) \rangle = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \end{aligned}$$

Donc $\mathbb{I}^F(x_0) = \text{Hess } f(x_0)$.

Si \mathbb{I} est définie positive (négative), alors S est convexe (concave) par rapport à N dans un petit voisinage de p .

On peut aussi calculer $B(p)$ directement :

$$N = \frac{\left(-\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, -\frac{\partial f}{\partial x_n}, 1\right)}{\left\| \left(-\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, -\frac{\partial f}{\partial x_n}, 1\right) \right\|}$$

$$N(x_0) = (0, \dots, 0, 1)$$

$$\text{Alors } B_p(E_i) = -\frac{\partial N}{\partial x_i} = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_i}, \dots, \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_i}, 0\right)$$

$$\text{Donc } B_p = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(x_0) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(x_0) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n}(x_0) \end{pmatrix} = \text{Hess } f(x_0).$$