

Parameterdarstellung von Flächen im \mathbb{R}^3

Wir betrachten eine Vektorfunktion $\vec{x} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ mittels

$$\vec{x}(u, v) = \begin{pmatrix} x(u, v) \\ y(u, v) \\ z(u, v) \end{pmatrix}, \quad (u, v) \in X \subseteq \mathbb{R}^2.$$

Nach dem Hauptsatz über implizite Funktionen lassen sich u und v unter gewissen Voraussetzungen durch x und y ausdrücken. Damit erhalten wir einen Ausdruck der Form $z = z(x, y)$ (explizite Darstellung einer Fläche im \mathbb{R}^3).

Definition. Eine Fläche (im \mathbb{R}^3) in Parameterdarstellung ist eine stetig differenzierbare Abbildung $\vec{x} = \vec{x}(u, v)$, die jedem Punkt eines Bereiches X der uv -Ebene einen Punkt $(x(u, v), y(u, v), z(u, v)) \in \mathbb{R}^3$ zuordnet.

In der Regel ist diese Zuordnung injektiv (bis auf eventuelle Ausnahmen), i.e. jedem Punkt der Fläche entspricht genau ein Paar von Parametern.

Beispiele.

1) Kugeloberfläche mit Radius R

$$x(\vartheta, \varphi) = R \sin \vartheta \cos \varphi, \quad y(\vartheta, \varphi) = R \sin \vartheta \sin \varphi, \quad z(\vartheta, \varphi) = R \cos \vartheta$$

Nord- und Südpol sind dabei singuläre Punkte.

2) Ebene $\vec{x}(u, v) = \vec{a} + u\vec{b} + v\vec{c}$, wobei \vec{b} und \vec{c} linear unabhängig sind.

3) Für $z = f(x, y)$ erhalten wir durch die Setzung $x = u$, $y = v$ eine Parameterdarstellung

$$\vec{x}(u, v) = \begin{pmatrix} u \\ v \\ f(u, v) \end{pmatrix}.$$

Bemerkung. Wird ein Parameter festgehalten, dann erhalten wir eine Raumkurve.

Sind also u_0, v_0 fest, dann sind $\vec{x} = \vec{x}(u, v_0)$ bzw. $\vec{x} = \vec{x}(u_0, v)$ zwei Raumkurven auf der Fläche.

Diese haben die Tangentialvektoren

$$\vec{t}_1 = \frac{\partial \vec{x}}{\partial u} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} \\ \frac{\partial y}{\partial u} \\ \frac{\partial z}{\partial u} \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{t}_2 = \frac{\partial \vec{x}}{\partial v} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial v} \\ \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix} .$$

Sind \vec{t}_1 und \vec{t}_2 linear unabhängig, dann spannen Sie eine Ebene auf, die **Tangentialebene**.

$\vec{n} = \vec{t}_1 \times \vec{t}_2 = \frac{\partial \vec{x}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{x}}{\partial v}$ ist der **Normalvektor** der Tangentialebene.

Bemerkung. Die singulären Punkte einer Fläche sind durch $\vec{n} = \vec{0}$ gegeben, sind also jene Punkte, in denen keine "Flächennormale" existiert.