

Géométrie différentielle (M1)  
Feuille d'exercices no 4.

**Exercice 25** On considère la surface dans  $\mathbb{R}^3$  qui est l'image de la paramétrisation  $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, (u, v) \mapsto (u, v, 2u^2 - 3v^2)$ .

(a) Calculer l'aire de la région  $\{\varphi(u, v) \mid 0 \leq u \leq 2, -1 \leq v \leq 3\}$ .

(b) Calculer l'angle d'intersection entre les courbes  $\gamma(t) = \varphi(u(t), v(t))$ , où  $u(t) = 1, v(t) = t$ , et  $\tilde{\gamma}(t) = \varphi(\tilde{u}(t), \tilde{v}(t))$ , où  $\tilde{u}(t) = t, v(t) = 2 - t$ .

**Exercice 26** Montrer que la projection stéréographique est une application conforme.

**Exercice 27** On considère la paramétrisation de la sphère

$$\varphi(u, v) = \left( \frac{\cos v}{\cosh u}, \frac{\sin v}{\cosh u}, \tanh u \right).$$

Montrer que cette paramétrisation est conforme.

(Remarque : Cette paramétrisation est connue en cartographie comme la "projection de Mercator". Elle est pratique pour la navigation maritime, car elle est conforme, mais elle a aujourd'hui une connotation politique colonialiste, parce qu'elle gonfle l'aire des régions loin de l'équateur relativement aux régions équatoriales.)

**Exercice 28** Démontrer qu'une application  $C^\infty$  d'une surface vers une autre qui est conforme *et* préserve l'aire est une isométrie.

**Exercice 29** On considère la paramétrisation d'une surface de révolution  $\varphi(u, v) = (f(u) \cos v, f(u) \sin v, g(u))$ . Calculer sa seconde forme fondamentale  $\begin{pmatrix} L(u, v) & M(u, v) \\ M(u, v) & N(u, v) \end{pmatrix}$ .

**Exercice 30** En cours, on avait défini l'aire de  $\varphi(R)$  (où  $\varphi: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$  est une paramétrisation locale et  $R \subset \Omega$ ) par

$$\text{Aire}(\varphi(R)) = \int_R \sqrt{\det \mathcal{F}_I}.$$

Montrer que ceci est bien-défini (indépendant du choix de paramétrisation). Autrement dit, si  $\Phi: \tilde{\Omega} \rightarrow \Omega$  est un difféomorphisme, on veut montrer que la

paramétrisation  $\tilde{\varphi} := \varphi \circ \Phi$  donne le même résultat.

**Exercice 31\*** Soit  $\tilde{\varphi}(\tilde{u}, \tilde{v})$  une reparamétrisation d'une paramétrisation locale  $\varphi(u, v)$ , par une application  $\Phi$  avec  $(u, v) = \Phi(\tilde{u}, \tilde{v})$ . Montrer que

$$\begin{pmatrix} \tilde{L} & \tilde{M} \\ \tilde{M} & \tilde{N} \end{pmatrix} = \pm D\Phi^t \begin{pmatrix} L & M \\ M & N \end{pmatrix} D\Phi,$$

où l'on prend le signe  $+$  si  $\det(D\Phi) > 0$  et le signe  $-$  si  $\det(D\Phi) < 0$ .