

Géométrie différentielle (M1)  
Feuille d'exercices no 6.

**Exercice 36** Il y avait une erreur dans l'énoncé de l'exercice 34 (hélicoïde et catenoïde) : la paramétrisation donnée pour l'hélicoïde était correcte, mais elle ne donnait pas la même première forme fondamentale que la paramétrisation du catenoïde. Voici une seule paramétrisation locale, qui dépend d'un paramètre  $\alpha$ . Pour  $\alpha = 0$ , on obtient une nouvelle paramétrisation du hélicoïde, et pour  $\alpha = \frac{\pi}{2}$  on obtient un catenoïde.

$$\varphi_\alpha(u, v) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) \sinh(v) \sin(u) + \sin(\alpha) \cosh(v) \cos(u) \\ -\cos(\alpha) \sinh(v) \cos(u) + \sin(\alpha) \cosh(v) \sin(u) \\ u \cos(\alpha) + v \sin(\alpha) \end{pmatrix}$$

Calculer la première forme fondamentale de cette paramétrisation.

**Exercice 37** Déterminer l'image par l'application de Gauss des surfaces suivantes :

(a)  $S_1 = \{(u, v, u^2 - v^2) \mid u, v \in \mathbb{R}\}$

(b)  $S_2 = \{(u, v, u^2 + v^2) \mid u, v \in \mathbb{R}\}$

**Exercice 38** On considère la paramétrisation du tore  $T^2$

$$\varphi(u, v) = \begin{pmatrix} (a + b \cos(u)) \cos(v) \\ (a + b \cos(u)) \sin(v) \\ b \sin(u) \end{pmatrix} \quad \text{où } 0 < b < a.$$

(Si c'est trop ennuyeux, prenez  $a = 2, b = 1$ .) On considère la courbure de Gauss, interprétée comme fonction  $K: T^2 \rightarrow \mathbb{R}$ .

(a) Démontrer que  $\int \int K \, dA_\varphi = 0$ . (Le théorème de Gauss-Bonnet va "expliquer" ce résultat.)

(b) Redémontrer le résultat de (a) de la manière suivante: soient  $S_+$  et  $S_-$  les régions du tore où la courbure de Gauss est positive/négative. Montrer que  $\int \int_{S_+} K \, dA_\varphi = - \int \int_{S_-} K \, dA_\varphi = 4\pi$ .