

特に断らなければ $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ とする.

- $L := S^1 := \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid |\mathbf{u}| = 1\}$ とおき, L が囲む有界領域を Ω とする.
 - $\mathbf{l}(t) := \begin{pmatrix} \cos 2t \\ \sin 2t \end{pmatrix}$ は L を表す正則なパラメータであることを示せ.
 - $\mathbf{l}(t)$ における単位速度ベクトル $\mathbf{v}(t)$ と単位法ベクトル $\mathbf{n}(t)$ を求めよ.
 - Ω を求めよ. (2) で求めた $\mathbf{n}(t)$ は Ω の内側から外側に向かうベクトルであることを確認せよ.
- $L := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 0 \leq x \leq 1, y = 0 \text{ または } 1\} \cup \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x = 0 \text{ または } 1, 0 \leq y \leq 1\}$ とおく.
 - L を図示せよ.
 - L を表す区分的に正則なパラメータで, L が囲む有界領域の境界の向きを表すものを一つ求めよ. さらに, その周期を求めよ.
- $\Omega := \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid 1 \leq |\mathbf{u}| \leq 2\}$ とおく.
 - Ω を図示せよ. Ω は有界領域であることを示せ.
 - Ω の境界 $\partial\Omega$ を求めよ. $\partial\Omega$ の向きを表すような正則パラメータを一つ求めよ.
 - Ω の補集合 $\mathbb{R}^2 \setminus \Omega := \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid \mathbf{u} \notin \Omega\}$ は有界領域ではないことを示せ.
- $L := \{(0, y) \in \mathbb{R}^2\}$ とおく.
 - $\mathbf{l}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \mathbf{l}(t) := \begin{pmatrix} 0 \\ t \end{pmatrix}$ は L を表す正則パラメータであることを示せ.
 - $\mathbf{m}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \mathbf{m}(t) := \begin{pmatrix} 0 \\ t^3 \end{pmatrix}$ も L を表すパラメータであることを示せ. \mathbf{m} が正則でない理由を述べよ.
- 次の曲線 L について, (区分的に) 正則なパラメータ $\mathbf{l}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ を一つ求め, それについて, 各 $\mathbf{l}(t)$ における単位接ベクトルと単位法ベクトルを求めよ. 閉曲線の場合は周期も求めよ.
 - $L := \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid y = f(x)\}$, ただし $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ は C^∞ 級関数
 - $L := \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid |x| + |y| = 1\}$
 - $L := \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^2 \mid 3x^2 - 2\sqrt{2}xy + 2y^2 = 4\}$ (参考: 信州大学理学部平成 26 年度入試問題)
- 正則な道 L の正則パラメータ \mathbf{l}, \mathbf{m} について, この二つが同じ向きを表すとき, $\mathbf{l} \approx \mathbf{m}$ と書くことにする. \approx は同値関係であることを示せ. すなわち, 以下のことを示せ:
 - $\mathbf{l} \approx \mathbf{l}$
 - $\mathbf{l} \approx \mathbf{m}$ ならば $\mathbf{m} \approx \mathbf{l}$
 - $\mathbf{l} \approx \mathbf{m}$ かつ $\mathbf{m} \approx \mathbf{n}$ ならば $\mathbf{l} \approx \mathbf{n}$
- $\mathbf{l}(t) := \begin{pmatrix} t - \cos t \\ 1 - \sin t \end{pmatrix}$ でパラメータ付けされる道 $L = \mathbf{l}(\mathbb{R})$ をサイクロイド (cycloid) という. L を図示せよ. このパラメータは正則か?
- $0 \leq a \leq 1$ を定数とし, $\mathbf{l}_a(t) := \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} \cos 3t \\ \sin 3t \end{pmatrix}$ で定まる曲線を考える.
 - $0 \leq a < \frac{1}{3}$ のとき, \mathbf{l}_a は滑らかな閉曲線を表すことを示せ. その周期を求めよ.
 - $a = \frac{1}{3}$ のとき, $\frac{d\mathbf{l}_a}{dt}(t) = \mathbf{0}$ となる t を求めよ. $\frac{1}{3} \leq a$ のとき, \mathbf{l}_a は滑らかな曲線を表すか?
- 閉曲線 $\mathbf{l}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ は, 連続写像 $S^1 \rightarrow \mathbb{R}^2$ とみなせることを示せ. (ヒント: \mathbf{l} の周期を T とするとき, $\mathbf{m}: S^1 \rightarrow \mathbb{R}^2$ を $\mathbf{m} \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} := \mathbf{l}(T\theta/2\pi)$ で定め, well-defined であることを確かめる)
- $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ を, 滑らかな閉曲線 L_1, \dots, L_k で囲まれた有界領域とする. 境界 $\partial\Omega = L_1 \cup \dots \cup L_k$ の向きは, 法ベクトルが Ω の内側から外側に向かうような向きとする, と約束した. ところで, そもそも「内側から外側に向かう」とは (直感的には明らかだろうが) 厳密にはどのように定義したらよいか?

(提出の必要はありません)

幾何入門 レポート問題 5 (2014 年 5 月 16 日)

担当：境 圭一

$l(t) := \begin{pmatrix} \cos^3 t \\ \sin^3 t \end{pmatrix}$ で表される道 $L := l(\mathbb{R})$ を図示せよ。 L は滑らかな閉曲線, あるいは区分的に滑らかな閉曲線か?
(5/23 の 3 限開始時まで提出してください)

http://math.shinshu-u.ac.jp/~ksakai/14_geometry/14_geometry.html