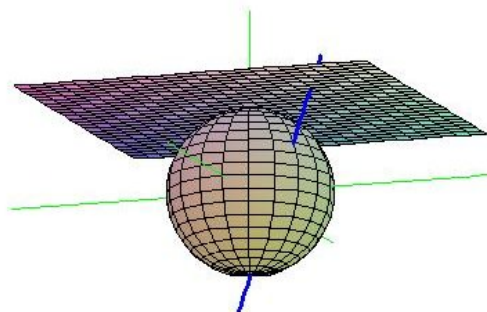


**Aufgabe 1. Stereographische Projektion.**

(4 Punkte)

Die *stereographische Projektion* ordnet jedem Punkt  $p$  der durch die Gleichung  $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 1$  definierten Einheitssphäre ohne den Südpol  $(0, 0, -1)$  genau einen Punkt  $\pi(p)$  in der Ebene  $E = \{(u^1, u^2, 1) \in \mathbb{R}^3 : u^1, u^2 \in \mathbb{R}\}$  zu:  $\pi(p)$  ist der Schnittpunkt der Geraden durch  $p$  und den Südpol mit  $E$ .



Insbesondere erhält man dadurch eine Parametrisierung  $x : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $(u^1, u^2) \mapsto x(u^1, u^2)$  der Einheitssphäre ohne den Südpol, indem den Parametern  $(u^1, u^2) \in \mathbb{R}^2$  der Schnittpunkt der Geraden durch  $(u^1, u^2, 1)$  und den Südpol mit der Einheitssphäre zugeordnet wird.

Geben Sie diese Parametrisierung explizit an und zeigen Sie, dass

$$x : U = \{(u^1, u^2) \in \mathbb{R}^2 : (u^1)^2 + (u^2)^2 < 4\} \rightarrow \mathbb{R}^3, (u^1, u^2) \mapsto x(u^1, u^2)$$

eine Umparametrisierung der durch

$$\tilde{x} : \tilde{U} = \{(\tilde{u}^1, \tilde{u}^2) \in \mathbb{R}^2 : (\tilde{u}^1)^2 + (\tilde{u}^2)^2 < 1\} \rightarrow \mathbb{R}^3, (\tilde{u}^1, \tilde{u}^2) \mapsto \tilde{x}(\tilde{u}^1, \tilde{u}^2, \sqrt{1 - (\tilde{u}^1)^2 - (\tilde{u}^2)^2})$$

gegebenen oberen Halbsphäre ist.

**Aufgabe 2. Rotationsparaboloid.**

(4 Punkte)

(a) Begründen Sie, dass die Menge

$$\mathcal{F} := \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 : x_3 = x_1^2 + x_2^2\} \subset \mathbb{R}^3$$

die Spur eines regulär parametrisierten Flächenstücks ist und skizzieren Sie die Fläche.

(b) Finden Sie eine Parametrisierung der Fläche  $\mathcal{F}$  als Drehfläche (vgl. Aufgabe 2 des letzten Übungsblatts) und geben Sie die zugehörigen Parameterlinien an. Interpretieren Sie die Parameterlinien geometrisch.

(c) Berechnen Sie in jedem Punkt einen Normaleneinheitsvektor von  $\mathcal{F}$ .

**Abgabe** der Lösungen bis **Mittwoch**, den 27.5.2009 um 9:30 h in den Briefkasten neben dem Seminarraum 32 im Mathematikgebäude oder direkt in der Übung.