

3.5 Operator oblika plohe

Prije nego li definiramo operator oblika plohe, podsjetimo se najprije derivacije vektorske i derivacije skalarne funkcije u smjeru bilo kojeg tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_pM$.

Uzimajući u obzir da je $P = \vec{x}(u, v) = (x, y, z)$ proizvoljna (varijabilna) točka na regularnoj plohi $M \dots \vec{x}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$ imamo da je $\{\vec{x}_u(u, v), \vec{x}_v(u, v)\}$ baza prostora T_pM . Time se svaki tangencijalni vektor $\vec{V} \in T_pM$ zapisuje općim zapisom:

$$\vec{V} = c \cdot \vec{x}_u(u, v) + d \cdot \vec{x}_v(u, v),$$

gdje su c i d koeficijenti (skalarne funkcije ili skalari).

Nadalje, u svakoj točki P plohe M (u kojoj je definiran tangencijalni vektorski prostor T_pM plohe M) također je definiran i jedinični vektor plošne normale, kojeg ćemo u nastavku označavati sa

$$\vec{n}(P), \text{ gdje je: } \vec{n}(P) = \frac{\vec{x}_u(u, v) \times \vec{x}_v(u, v)}{|\vec{x}_u(u, v) \times \vec{x}_v(u, v)|}. \text{ Jasno, } \vec{n}(P) \perp \vec{V} \text{ za svaki } \vec{V} \in T_pM.$$

Promatrajmo na regularnoj plohi $M \dots \vec{x}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$, $(u, v) \in U \subseteq \mathbb{R}^2$ bilo koju (regularnu) krivulju $\mathcal{C} \dots \vec{\gamma}(t) = \vec{x}(u(t), v(t))$, $t \in I = [a, b]$ ($\vec{\gamma}: [a, b] \rightarrow M$), gdje je $u = u(t)$, $v = v(t)$. Tada je vektor tangente u bilo kojoj točki $P = \vec{\gamma}(t)$ krivulje \mathcal{C} dan sa


$$\vec{\gamma}'(t) = \vec{x}_u(u(t), v(t)) \cdot u'(t) + \vec{x}_v(u(t), v(t)) \cdot v'(t),$$

gdje je $\vec{\gamma}'(t) \in T_pM$

Uzimajući u obzir opći zapis tangencijalnog vektora $\vec{V} = c \cdot \vec{x}_u(u, v) + d \cdot \vec{x}_v(u, v)$, $\vec{V} \in T_pM$, bez gubitka na općenitosti, možemo podrazumijevati da je:

$$\vec{V} = \vec{\gamma}'(t), \quad c = u'(t), \quad d = v'(t),$$

gdje je $u = u(t)$, $v = v(t)$.

 Slijedi izračunavanje derivacija vektorske funkcije \vec{f} u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_pM$ u točki P .

Neka je $\vec{f}: M \rightarrow \mathbb{R}^n$, $n \geq 3$ bilo koja vektorska funkcija definirana na regularnoj plohi M i neka je $\vec{\gamma}: [a, b] \rightarrow M$ regularna parametrizacija krivulje $\mathcal{C} \dots \vec{\gamma}(t) = \vec{x}(u(t), v(t))$ na plohi M . Tada je:

$$\left((\vec{f} \circ \vec{\gamma})(t) \right)' = \left(\vec{f}(\vec{\gamma}(t)) \right)' = \vec{f}'(\vec{\gamma}(t)) \cdot \vec{\gamma}'(t),$$

$$\text{odnosno} \quad \left(\vec{f}(\vec{\gamma}(t)) \right)' = \vec{f}'(P) \cdot \vec{V}, \quad (118)$$

gdje je: $P = \vec{\gamma}(t)$, $\vec{V} = \vec{\gamma}'(t)$.

Koristeći poznato svojstvo da je derivacija vektorske funkcije divergens te vektorske funkcije, imamo da se $\vec{f}'(P)$ označava sa $\text{div } \vec{f}(P)$ i naziva **divergens vektorske funkcije \vec{f} u točki P**. Primjenom uobičajene oznake $\nabla \vec{f}(P) = \text{div } \vec{f}(P)$ dobivamo da se identitet (118) može pisati u obliku:

$$\boxed{\left(\vec{f}(\vec{\gamma}(t))\right)' = \nabla \vec{f}(P) \cdot \vec{V}}. \quad (119)$$


Definicija 3.5.1

Derivacija vektorske funkcije $\vec{f}: M \rightarrow \mathbb{R}^n$, $n \geq 3$ u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_p M$ u točki $P \in M$ označava se sa $D_{\vec{V}} \vec{f}(P)$ i definira se:

$$\boxed{D_{\vec{V}} \vec{f}(P) = \nabla \vec{f}(P) \cdot \vec{V}}, \quad (120)$$

gdje je $\nabla \vec{f}(P) = \text{div } \vec{f}(P)$.

Napomena: Iz identiteta (119) i (120) proizlazi: $D_{\vec{V}} \vec{f}(P) = \left(\vec{f}(\vec{\gamma}(t))\right)'$.

 Podsjetimo se sada derivacije skalarne funkcije f u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_p M$ u točki P . Analogno gore navedenom, ako je $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ bilo koja skalarna funkcija definirana na regularnoj plohi M , pri čemu je $\vec{\gamma}: [a, b] \rightarrow M$ regularna parametrizacija krivulje \mathcal{C} na plohi M , onda dobivamo:

$$\left((f \circ \vec{\gamma})(t)\right)' = \left(f(\vec{\gamma}(t))\right)' = f'(\vec{\gamma}(t)) \cdot \vec{\gamma}'(t) = f'(P) \cdot \vec{V},$$

gdje je: $P = \vec{\gamma}(t)$, $\vec{V} = \vec{\gamma}'(t)$ ili:

$$\boxed{\left(f(\vec{\gamma}(t))\right)' = \nabla f(P) \cdot \vec{V}}. \quad (121)$$

Pritom smo koristili svojstvo da je derivacija skalarne funkcije gradijent te skalarne funkcije, stoga se $f'(P)$ označava sa $\text{grad } f(P)$ i naziva **gradijent skalarne funkcije f u točki P**. Pritom smo primijenili uobičajenu oznaku $\nabla f(P) = \text{grad } f(P)$.

❖ **Derivacija skalarne funkcije $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_p M$ u točki $P \in M$ označava se sa $D_{\vec{V}} f(P)$ i definira sa:**

$$\boxed{D_{\vec{V}} f(P) = \nabla f(P) \cdot \vec{V}}, \quad (122)$$

gdje je $\nabla f(P) = \text{grad } f(P)$.

Napomena: Iz identiteta (121) i (122) proizlazi: $D_{\vec{V}} f(P) = \left(f(\vec{\gamma}(t))\right)'$.

Komentar 3.5.2

Po definiciji je divergens vektorske funkcije (u bilo kojoj varijabilnoj točki) jednak skalarnoj funkciji, stoga će divergens vektorske funkcije u nekoj fiksiranoj točki $P_0 \in M$ biti jednak skalaru.

Time zaključujemo da $\exists \lambda \in \mathbb{R}$ takav da je $\nabla \vec{f}(P_0) = \lambda$, čime se identitet (120) za $P = P_0$ može pisati u obliku:

$$D_{\vec{V}} \vec{f}(P_0) = \nabla \vec{f}(P_0) \cdot \vec{V},$$

odnosno

$$D_{\vec{V}} \vec{f}(P_0) = \lambda \cdot \vec{V},$$

što se interpretira da je derivacija vektorske funkcije $\vec{f}: M \rightarrow \mathbb{R}^n$, $n \geq 3$ u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_{P_0} M$ u fiksnoj točki $P_0 \in M$ kolinearna s tangencijalnim vektorom $\vec{V} \in T_{P_0} M$.

Analogno, uzimajući u obzir da je gradijent skalarne funkcije jednak vektorskoj funkciji, odnosno da je gradijent skalarne funkcije u nekoj fiksnoj točki jednak vektoru, zaključujemo da

$\exists \vec{a}$ takav da je $\nabla f(P_0) = \vec{a}$, čime se identitet (122) za $P = P_0$ može pisati u obliku:

$$D_{\vec{V}} f(P_0) = \nabla f(P_0) \cdot \vec{V} = \vec{a} \cdot \vec{V},$$

odnosno

$$D_{\vec{V}} f(P_0) = \mu, \quad \text{gdje je } \vec{a} \cdot \vec{V} = \mu, \quad \mu \in \mathbb{R}.$$

Time dobivamo da je derivacija skalarne funkcije $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_{P_0} M$ u točki $P_0 \in M$ jednaka skalaru.

♦ Motivacija sljedećih razmatranja je određivanje zakrivljenosti normalnog presjeka regularne plohe M u točki $P \in M$ (vidi definiciju 3.4.6), čime se nameće problem određivanja derivacije

vektorske funkcije $\vec{n}(P) = \frac{\vec{x}_u(u, v) \times \vec{x}_v(u, v)}{|\vec{x}_u(u, v) \times \vec{x}_v(u, v)|}$ u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} \in T_P M$ u točki $P \in M$.

Primjenom definicije 3.5.1 dobivamo:

$$\boxed{D_{\vec{V}} \vec{n}(P) = \nabla \vec{n}(P) \cdot \vec{V}}, \quad (123)$$

gdje je $\nabla \vec{n}(P) = \text{div} \vec{n}(P)$.

Reparametriziramo li normalni presjek regularne plohe M , tj. krivulju $\mathcal{C}^* \dots \vec{\xi}(t) = \vec{x}(u(t), v(t))$, $t \in \langle a, b \rangle$ po njenom prirodnom parametru s , dobivamo da se vektorska jednačba krivulje \mathcal{C}^* može pisati u obliku:

$$\vec{\xi}(s) = \vec{x}(u(s), v(s)), \quad s \in [0, L],$$

gdje je: $\vec{T}(s) = \vec{\xi}'(s) \in T_P M$ i $P = \vec{\xi}(s)$. Time, u ovom slučaju, možemo podrazumijevati da je

$$\vec{T}(s) = \vec{V} \quad \text{i} \quad \vec{N}(s) = \pm \vec{n}(P), \quad (124)$$

gdje je $\vec{T}(s)$ jedinični vektor tangente, a $\vec{N}(s)$ jedinični vektor normale u točki $P = \vec{\xi}(s)$ krivulje \mathcal{C}^* (čime je $|\vec{V}| = |\vec{n}(P)| = 1$). Nadalje, primjenom Frenet-Serret-ovih formula (komentar 2.6.5), imamo da je:

$$\vec{T}'(s) = \chi(s) \cdot \vec{N}(s), \quad \vec{N}'(s) = -\chi(s) \cdot \vec{T}(s),$$

gdje se $\chi(s)$ interpretira kao zakrivljenost normalnog presjeka regularne plohe M , tj. zakrivljenost krivulje \mathcal{C}^* zadane vektorskom jednačbom $\vec{\xi}(s) = \vec{x}(u(s), v(s))$.

Primijetimo da iz identiteta $\vec{N}(s) = \pm \vec{n}(P)$ proizlazi

$$\vec{N}(s) \cdot \vec{n}(P) = \pm 1,$$

stoga uzimajući u obzir da je $P = \vec{\xi}(s)$ dobivamo

$$\vec{N}(s) \cdot \vec{n}(\vec{\xi}(s)) = \pm 1 / \chi(s),$$

odnosno

$$\pm \chi(s) = \underbrace{\chi(s) \cdot \vec{N}(s)}_{=\vec{T}(s)} \cdot \vec{n}(\vec{\xi}(s)) = \underbrace{\vec{T}'(s) \cdot \vec{n}(\vec{\xi}(s))}_{(\text{lema 2.4.1})} = -\vec{T}(s) \cdot \left(\vec{n}(\vec{\xi}(s)) \right)'$$

odakle je

$$\pm \chi(s) = -\vec{T}(s) \cdot \left(\vec{n}(\vec{\xi}(s)) \right)'. \quad (125)$$

Pritom smo primijenili lemu 2.4.1, budući da je $\vec{T}(s) \cdot \vec{n}(\vec{\xi}(s)) = 0$.

Napomena:

$$\vec{T}(s) \cdot \vec{n}(\vec{\xi}(s)) = 0 \quad \text{direktno slijedi iz činjenice} \quad \vec{T}(s) \perp \vec{N}(s),$$

$$\text{gdje je} \quad \vec{N}(s) = \pm \vec{n}(P) \quad \text{i} \quad \vec{n}(P) = \vec{n}(\vec{\xi}(s)), \quad \text{što povlači:} \quad \vec{T}(s) \perp \vec{n}(\vec{\xi}(s)).$$

S druge strane, imamo da je

$$\left(\vec{n}(\vec{\xi}(s)) \right)' = \underbrace{\vec{n}'(\vec{\xi}(s))}_{=P} \cdot \underbrace{\vec{\xi}'(s)}_{=\vec{T}(s)=\vec{V}} = \vec{n}'(P) \cdot \vec{V} = \nabla \vec{n}(P) \cdot \vec{V} = D_{\vec{V}} \vec{n}(P),$$

stoga se identitet (125) može dalje pisati u obliku: $\pm \chi(s) = -\vec{T}(s) \cdot D_{\vec{V}} \vec{n}(P)$ ili

$$\boxed{\pm \chi(s) = -D_{\vec{V}} \vec{n}(P) \cdot \vec{V}}. \quad (126)$$

Interpretacija identiteta (126)

Zakrivljenost normalnog presjeka \mathcal{C}^* ... $\vec{\xi}(s) = \vec{x}(u(s), v(s))$ regularne plohe M u bilo kojoj njenoj točki $P = \vec{\xi}(s)$ je u direktnoj vezi sa derivacijom plošne normale $\vec{n}(P)$ u smjeru tangencijalnog vektora $\vec{V} = \vec{\xi}'(s) \in T_P M$ u toj točki P .

Propozicija 3.5.3

Za svaki tangencijalni vektor $\vec{V} \in T_P M$ vrijedi da je $D_{\vec{V}} \vec{n}(P) \in T_P M$.

Dokaz:

Podsjetimo se da je $\vec{n}(P) = \frac{\vec{x}_u(u, v) \times \vec{x}_v(u, v)}{|\vec{x}_u(u, v) \times \vec{x}_v(u, v)|}$, stoga je: $|\vec{n}(P)| = 1$.

Primjenom leme 2.4.1 imamo: $|\vec{n}(P)| = 1 \Rightarrow \vec{n}(P) \cdot \vec{n}'(P) = 0$, gdje je $\vec{n}'(P) = \nabla \vec{n}(P)$.

Pomnožimo li jednadžbu $\vec{n}(P) \cdot \nabla \vec{n}(P) = 0$ sa bilo kojim tangencijalnim vektorom $\vec{V} \in T_P M$ dobivamo:

$$\vec{n}(P) \cdot \nabla \vec{n}(P) \cdot \vec{V} = 0 \quad (\text{gdje se } 0 \text{ identificira sa } \vec{0})$$

pa primjenom identiteta (123) proizlazi $\vec{n}(P) \cdot D_{\vec{V}} \vec{n}(P) = 0$, odnosno $\vec{n}(P) \perp D_{\vec{V}} \vec{n}(P)$.

Nadalje, uzimajući u obzir da je $\vec{n}(P) \perp \vec{V}$ za svaki $\vec{V} \in T_P M$ zaključujemo da su vektorske funkcije $D_{\vec{V}} \vec{n}(P)$ i \vec{V} kolinearne za svaki $\vec{V} \in T_P M$, odakle direktno proizlazi $D_{\vec{V}} \vec{n}(P) \in T_P M$.

Definicija 3.5.4

Linearno preslikavanje $S_P : T_P M \rightarrow T_P M$ definirano sa:

$$S_P(\vec{V}) = -D_{\vec{V}} \vec{n}(P), \quad \text{za svaki } \vec{V} \in T_P M \quad (127)$$

naziva se **operator oblika plohe** M .

Propozicija 3.5.5

Za bilo koja dva tangencijalna vektora $\vec{U}, \vec{V} \in T_P M$ vrijedi

$$S_P(\vec{U}) \cdot \vec{V} = \vec{U} \cdot S_P(\vec{V}). \quad (128)$$

Drugim rječima $S_P : T_P M \rightarrow T_P M$ je simetrično linearno preslikavanje.

Dokaz:

Pretpostavimo da je $P = \vec{x}(u, v) = (x, y, z)$ proizvoljna točka na regularnoj plohi

$$M \dots \vec{x}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v)).$$

Tada je u točki P definiran tangencijalni vektorski prostor T_pM plohe M, kojemu je baza skup $\{\vec{x}_u(u, v), \vec{x}_v(u, v)\}$ pa se bilo koja dva tangencijalna vektora $\vec{U}, \vec{V} \in T_pM$ mogu pisati u obliku:

$$\vec{U} = a \cdot \vec{x}_u(u, v) + b \cdot \vec{x}_v(u, v), \quad \vec{V} = c \cdot \vec{x}_u(u, v) + d \cdot \vec{x}_v(u, v), \quad (129)$$

gdje su a, b, c, d koeficijenti.

✚ Pretpostavimo najprije da je $a=1, b=0, c=0, d=1$. Tada iz identiteta (129) dobivamo:

$$\vec{U} = \vec{x}_u(u, v), \quad \vec{V} = \vec{x}_v(u, v).$$

Koristeći činjenicu da je $\vec{n}(P) \perp \vec{V}$, tj. $\vec{n}(P) \cdot \vec{V} = 0$ za svaki $\vec{V} \in T_pM$ dobivamo dvije jednačbe

$$\vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) = 0, \quad \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_v(u, v) = 0,$$

odakle je:

$$\begin{aligned} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) = 0 & \quad \Bigg/ \quad \frac{\partial}{\partial u} \\ \frac{\partial \vec{n}(P)}{\partial u} \cdot \vec{x}_u(u, v) + \vec{n}(P) \cdot \frac{\partial \vec{x}_u(u, v)}{\partial u} &= 0 \\ D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) + \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_{uu}(u, v) &= 0 \\ \underline{-D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) = \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_{uu}(u, v)} & \quad (130) \end{aligned}$$

odnosno

$$\begin{aligned} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) = 0 & \quad \Bigg/ \quad \frac{\partial}{\partial v} \\ \frac{\partial \vec{n}(P)}{\partial v} \cdot \vec{x}_u(u, v) + \vec{n}(P) \cdot \frac{\partial \vec{x}_u(u, v)}{\partial v} &= 0 \\ D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) + \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_{uv}(u, v) &= 0 \\ \underline{-D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_u(u, v) = \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_{uv}(u, v)} & \quad (131) \end{aligned}$$

i analogno

$$\begin{aligned} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_v(u, v) = 0 & \quad \Bigg/ \quad \frac{\partial}{\partial u} \\ \frac{\partial \vec{n}(P)}{\partial u} \cdot \vec{x}_v(u, v) + \vec{n}(P) \cdot \frac{\partial \vec{x}_v(u, v)}{\partial u} &= 0 \\ D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_v(u, v) + \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_{vu}(u, v) &= 0 \\ \underline{-D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_v(u, v) = \vec{n}(P) \cdot \vec{x}_{vu}(u, v)} & \quad (132) \end{aligned}$$

odnosno

$$\begin{aligned}
\vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_v(u, v) &= 0 \quad / \quad \frac{\partial}{\partial v} \\
\frac{\partial \vec{n}(\mathbf{P})}{\partial v} \cdot \vec{x}_v(u, v) + \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \frac{\partial \vec{x}_v(u, v)}{\partial v} &= 0 \\
D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_v(u, v) + \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_{vv}(u, v) &= 0 \\
\underline{-D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_v(u, v) = \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_{vv}(u, v)} & \quad (133)
\end{aligned}$$

Koristeći svojstvo $\vec{x}_{uv}(u, v) = \vec{x}_{vu}(u, v)$ imamo da iz identiteta (131) i (132) proizlazi:

$$\underline{D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_v(u, v) = D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_u(u, v)}. \quad (134)$$

Primjenom identiteta (127) dobivamo:

$$S_p(\vec{x}_u(u, v)) = -D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}), \quad (135)$$

$$S_p(\vec{x}_v(u, v)) = -D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}). \quad (136)$$

Time je

$$\begin{aligned}
S_p(\vec{x}_u(u, v)) \cdot \vec{x}_v(u, v) &\stackrel{(135)}{=} -D_{\vec{x}_u(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_v(u, v) \\
&\stackrel{(134)}{=} -D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P}) \cdot \vec{x}_u(u, v) \\
&= \vec{x}_u(u, v) \cdot (-D_{\vec{x}_v(u, v)} \vec{n}(\mathbf{P})) \\
&\stackrel{(136)}{=} \vec{x}_u(u, v) \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v))
\end{aligned}$$

odnosno

$$S_p(\vec{x}_u(u, v)) \cdot \vec{x}_v(u, v) = \vec{x}_u(u, v) \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)), \quad (137)$$

što dokazuje identitet (128) u specijalnom slučaju za $\vec{U} = \vec{x}_u(u, v)$, $\vec{V} = \vec{x}_v(u, v)$.

Dokažimo sada da vrijedi identitet (128) za bilo koja dva tangencijalna vektora $\vec{U}, \vec{V} \in T_p M$ koji su dani identitetima (129).

Koristeći svojstvo linearnosti operatora S_p :

$$S_p(a \cdot \vec{x}_u(u, v) + b \cdot \vec{x}_v(u, v)) = a \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + b \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)),$$

te primjenom identiteta (137) dobivamo:

$$\begin{aligned}
S_p(\vec{U}) \cdot \vec{V} &= \left(a \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + b \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \right) \cdot \left(c \cdot \vec{x}_u(u, v) + d \cdot \vec{x}_v(u, v) \right). \\
&= ac \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) \cdot \vec{x}_u(u, v) + ad \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) \cdot \vec{x}_v(u, v) \\
&\quad + bc \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \cdot \vec{x}_u(u, v) + bd \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \cdot \vec{x}_v(u, v) \\
&\stackrel{(137)}{=} ac \cdot \vec{x}_u(u, v) \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + ad \cdot \vec{x}_u(u, v) \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \\
&\quad + bc \cdot \vec{x}_v(u, v) \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + bd \cdot \vec{x}_v(u, v) \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \\
&= a \cdot \vec{x}_u(u, v) \cdot \left(c \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + d \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \right) \\
&\quad + b \cdot \vec{x}_v(u, v) \cdot \left(c \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + d \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \right) \\
&= \left(a \cdot \vec{x}_u(u, v) + b \cdot \vec{x}_v(u, v) \right) \cdot \left(c \cdot S_p(\vec{x}_u(u, v)) + d \cdot S_p(\vec{x}_v(u, v)) \right) \\
&= \vec{U} \cdot S_p\left(c \cdot \vec{x}_u(u, v) + d \cdot \vec{x}_v(u, v) \right) \\
&= \vec{U} \cdot S_p(\vec{V}).
\end{aligned}$$

Time je dokazan identitet (128) za bilo koja dva tangencijalna vektora $\vec{U}, \vec{V} \in T_p M$.

Propozicija 3.5.6

Ako je operator oblika plohe M jednak nuli za svaki tangencijalni vektor $\vec{V} \in T_p M$ u svakoj točki P plohe M , onda je ta ploha M ravnina.

Dokaz:

Pretpostavimo da je $S_p(\vec{V}) = 0$, za svaki $\vec{V} \in T_p M$ i svaku točku $P \in M$.

Uzimajući u obzir da je $S_p(\vec{V}) = -D_{\vec{V}} \vec{n}(P)$ (definicija 3.5.4) dobivamo:

$$D_{\vec{V}} \vec{n}(P) = 0 \quad \text{za svaki } \vec{V} \in T_p M \text{ i svaku točku } P \in M.$$

Budući da je derivacija plošne normale u smjeru bilo kojeg tangencijalnog vektora u svakoj točki plohe M jednaka nuli, zaključujemo da je

$$\vec{n}(P) = \text{konst.} \quad \text{za svaki } \vec{V} \in T_p M \text{ i svaku točku } P \in M,$$

što se interpretira da je u svakoj točki plohe M jedinični vektor plošne normale konstantan. To je moguće jedino ako je ploha M ravnina (vidi primjer 3.4.4).