

Nota: $f: S^1 \rightarrow \mathbb{R}^3$

1

- continua, iniettiva, omomorfismo con l'immagine

cioè: $x \in C = f(S^1) \subseteq \mathbb{R}^3$
con la top. di sottospazio

$\rightarrow f': C \rightarrow S^1$ è continua -

$C \circ f$ si dice non annodato se
esiste $F: D^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ continua

tale che $F|_{\partial D^2} = f$

Dunque: annodato significa non esiste F

• I intervalli aperti , $a, b \in I$
 \rightarrow su $[a, b]$ c'è esistenza e unicità Q

$I = \bigcup_{a, b \in I} [a, b] \rightarrow$ si estende la soluzione su tutto I

• Cosa vuol dire C piana e convessa?

C piana : OK , C convessa = ??

Superficie nello spazio \mathbb{R}^3

- definendo le superfici in modo "parametrico" si incontrano subito dei problemi

$\underline{x} : U \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$

U aperto (per poter fare le derivate)

• Si usa un approccio diverso :

$S \subseteq \mathbb{R}^3$ sottinsieme è una superficie se : \dots opportune condizioni

$S \subseteq \mathbb{R}^3$ si dice superficie regolare ③

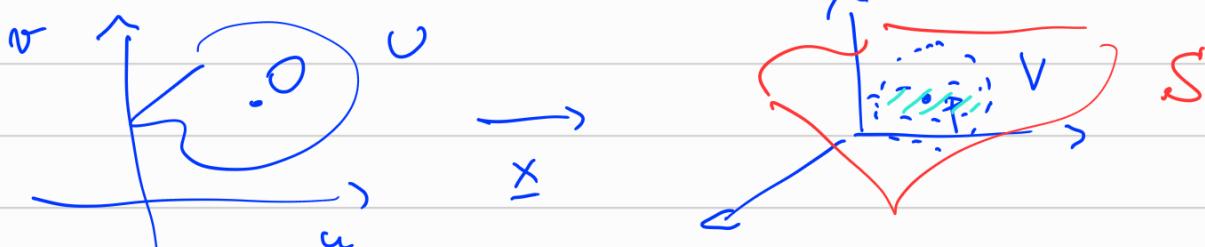
Se: per ogni $p \in S$ esiste un intorno

- V di p in \mathbb{R}^3

- una funzione $\underline{x} : V \rightarrow V \cap S \subseteq \mathbb{R}^3$

dove $V = \text{apert} \downarrow \mathbb{R}^2$, \underline{x} suriettiva

tale che:



$$\underline{x}(O) = p \quad \text{cioè} \quad p \in \underline{x}(V)$$

① \underline{x} è differenziabile cioè:

$$\underline{x}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$$

le funzioni $x(u, v), \dots$ sono di classe C^∞

② \underline{x} è un omomorfismo

cioè \underline{x} iniettiva, + $\overset{\sim}{\underline{x}}$ continua

③ $\forall q \in V \quad d\underline{x}_q : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$

il differenziale di \underline{x} ha range 2.

Osservazione: se scriviamo q_c definizione per le curve, otterremo:

una curva regolare: ogni pto ha intorno differenz ad un intervallo aperto di \mathbb{R}

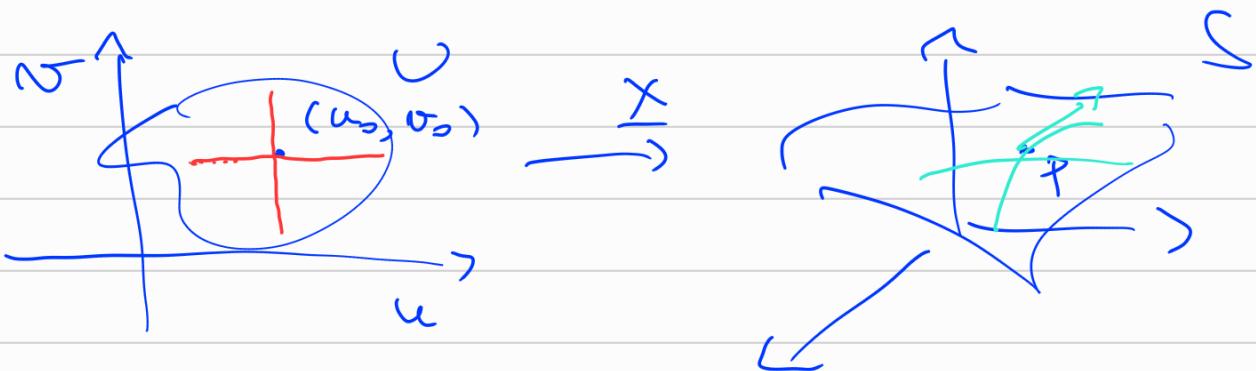
Teorema: ogni curva regolare compatta è

omotetica a:

- se $C \subset \mathbb{S}^1$ → $C \approx S^1$
- se C non è compatta → $C \approx (a, b)$

Per le superfici, la topologia è molto più complicata =

Vediamo le condizioni ③:



$$\partial_{\text{or}}(u) = \underline{x}(u, v_0) = \text{curva su } S$$

$$d'_{\alpha}(u_0) = \left(\frac{\partial x}{\partial u}(u_0, v_0), \frac{\partial y}{\partial u}(u_0, v_0), \frac{\partial z}{\partial u}(u_0, v_0) \right) \quad (5)$$

$$d'_{vu}(v) = \underline{x}(u_0, v)$$

$d'_{\alpha}(u_0)$, $d'_{vu}(v)$ sono le direzioni tangente alle curve immagine

per $q = (u_0, v_0) \in U$

$$\underline{J}_q = \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{bmatrix}$$

Rango 2 $\Rightarrow d'_{\alpha}, d'_{vu}$ sono l.a.e. indipendenti

le colonne di \underline{J}_q : $\underline{x}_u(q)$, $\underline{x}_v(q)$

Cond ③ dice:

- $\underline{x}_u(q)$, $\underline{x}_v(q)$ l.a.e. indipendenti } $\forall q \in U$
- $\underline{x}_u(q) \wedge \underline{x}_v(q) \neq \emptyset$

(6)

Vocabolario:

- \underline{x} si dice parametrizzazione locale
- \underline{x}^i si dice carta locale
- $V \circ S$ si dice intorno coordinato
- le componenti di \underline{x}^i si dicono coordinate locali

Superficie \rightarrow famiglia di parametri locali
 $\{U_i, \underline{x}_i\}$ tali che

$$\bigcup_i \underline{x}_i(U_i) = S$$

Una famiglia del genere si dice

atlante

Esempio: $S = \mathbb{S}^2$

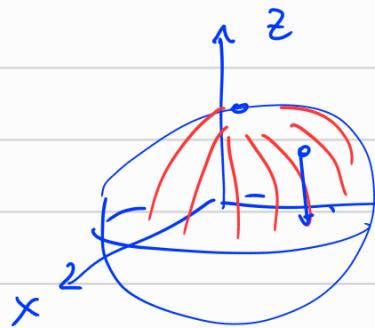
$$S = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1 \right\} \subseteq \mathbb{R}^3$$

$$\underline{x}_1(u, v) = (u, v, \sqrt{1-u^2-v^2})$$

$$U = \left\{ (u, v) \in \mathbb{R}^2 \mid u^2 + v^2 < 1 \right\}$$



\underline{x}_1



7

Sfera

① \underline{x}_1 differenziabile \rightarrow OK

② \underline{x}_1 invertibile : chieso per le prime 2 cord

\underline{x}_1^{-1} : proiezione sul piano xy

che è continua

③

$$\underline{x}_u(u) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ * \end{bmatrix}, \quad \underline{x}_v(v) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ * \end{bmatrix}$$

Sono sempre lin. indipendenti

\rightarrow Ogni punto dell' esistono reti saldate

la definizione di superficie regolare

$$\text{usando: } \underline{x}_2(u, v) = (u, v, -\sqrt{1-u^2-v^2})$$

ottengo: OK per esistere su d

trovo altre 4 parametri locali per coprire
l'intera sfera

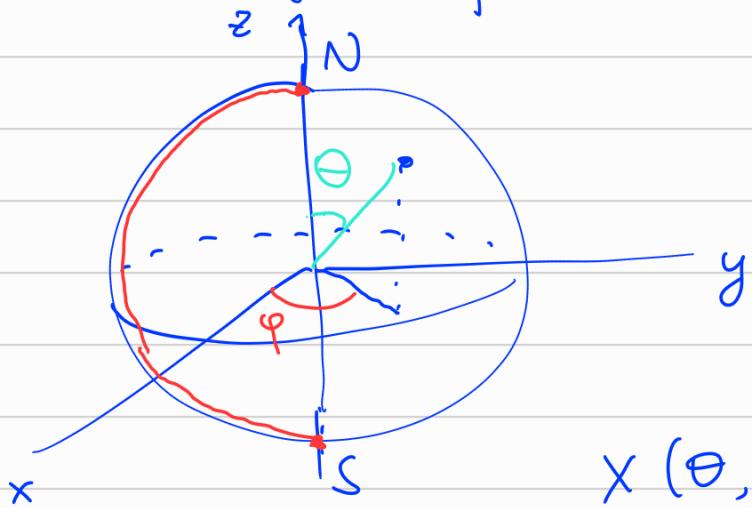
per esempio: $\underline{x}_3(u, v) = (u, \sqrt{1-u^2-v^2}, v)$ ⑧

e così via. I punti sono sempre

$$U = \{(u, v) \in \mathbb{R}^2 \mid u^2 + v^2 < 1\}$$

→ quindi la sfera è una sup. regolare

Sulla sfera posso mettere le coord polari



$$U = \{(\theta, \varphi) \in \mathbb{R}^2 \mid \begin{cases} 0 < \theta < \pi \\ 0 < \varphi < 2\pi \end{cases}\}$$

$$\underline{x}(\theta, \varphi) = \begin{cases} x = \sin \theta \cos \varphi \\ y = \sin \theta \sin \varphi \\ z = \cos \theta \end{cases}$$

In term. geografica: φ = longitudine

θ = co-latitudine

① \underline{x} differentiabile → OK

③ \underline{x}_q range 2 → esercizio

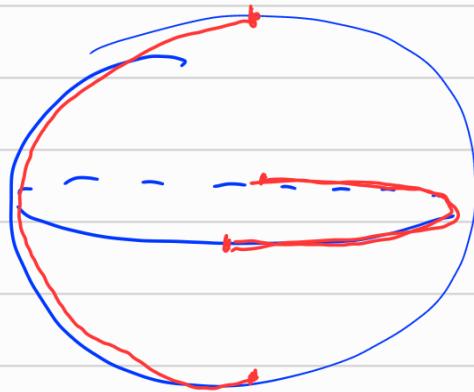
② iniettiva → facile

inversa continua → difficile

non lo facciamo, vedremo un teorema generale la prossima lezione

Il meridiano $\varphi = 0$ e i poli (9)

non sono nell'usu. della parametr.



Scambiando
 θ, φ e
rotando
copriam tutto
tranne metà equatore

Altro atlante della sfera con \geq carte

(minimo possibile per la sfera).

Esercizio: proiezione stereografica



• caso "parametrico"

sia $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subseteq \mathbb{R}^2$ aperto

f di classe C^∞ . Allora il grafico di f

$$S = T_f = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z = f(x, y)\}$$

è una super-regolare

Soluzione: $x(u, v) = (u, v, f(u, v))$

e verificare che è regolare

Inoltre l'ellisse ha una sola curva b

- Caso "cartesiano"

$$x^2 + y^2 - z^2 = 0 \rightarrow \text{non è sp regolare}$$



$$x^2 + y^2 + z^2 = 1 \rightarrow \text{OK}$$

Definizione: $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

- $p \in \mathbb{R}^3$ è punto critico se

∇f_p non è suriettivo

- $a \in \mathbb{R}$ è valore critico se $a = f(p)$ con p punto critico
- $a \in \mathbb{R}$ è valore regolare se non è val critico

Teorema sia $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ di classe C^∞ ,

sia $a \in f(\mathbb{R}^3)$ valore regolare

Allora: $S = f^{-1}(\{a\})$ è sp regolare

Def. $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid f(x, y, z) = a\}$

Se $p \in S$, devo trovare una parola regolare

$$f(p) = a \implies p \text{ non è artico}$$

$$\implies Df_p \text{ è sniessivo } Df_p : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

\implies una delle tre derivate parz. è $\neq 0$

soprattutto $\frac{\partial f}{\partial z}(p) \neq 0$

\implies (teor. funz. implicite = teorema del Divi)

$$\implies \exists \varphi : U \rightarrow \mathbb{R} :$$

$$f(x, y, z) = a \iff z = \varphi(x, y)$$

φ di classe C^∞

$$\implies$$
 parola locale : $x(u, v) = (u, v, \varphi(u, v))$

$\rightarrow S$ è localmente in grafico

$\rightarrow S$ è sp. regolare *