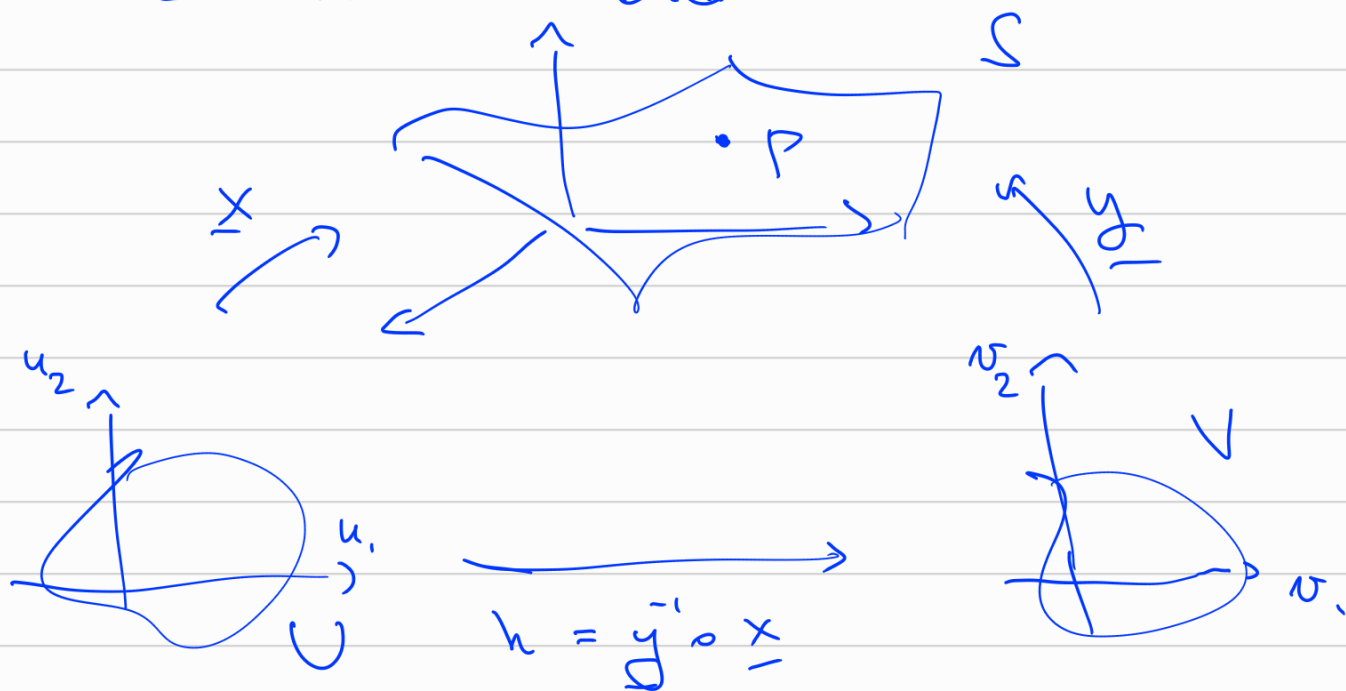


Come cambia il  $ds^2$  quando  
cambiamo coordinate

(1)



La prima forma si scrive, in coordinate

$$\begin{array}{l|l}
 E_1 = \langle \underline{x}_{u_1}, \underline{x}_{u_1} \rangle_P & E_2 = \langle \underline{y}_{v_1}, \underline{y}_{v_1} \rangle_P \\
 F_1 = \langle \underline{x}_{u_1}, \underline{x}_{u_2} \rangle_P & F_2 = \langle \underline{y}_{v_1}, \underline{y}_{v_2} \rangle_P \\
 G_1 = \langle \underline{x}_{u_2}, \underline{x}_{u_2} \rangle_P & G_2 = \langle \underline{y}_{v_2}, \underline{y}_{v_2} \rangle_P
 \end{array}$$

sono gli elementi delle matrici di  $I_P$  su  $T_P S$   
scritti rispetto alle basi  $\{ \underline{x}_{u_1}, \underline{x}_{u_2} \}$   
oppure  $\{ \underline{y}_{v_1}, \underline{y}_{v_2} \}$ .

la relazione è:

$$I_1 = M^t \cdot I_2 \cdot M$$

con  $M$   
opportuna  
matrice

chi è  $M$ ? risposta:  $M = J$

$M$  è legata al camb. di base e quindi è legata a  $J = \text{Jac}(h)$  (2)

sia  $\underline{w} \in T_p S$

$$\underline{w} = \underbrace{x_{u_1}}_{\rightarrow} \underbrace{du_1}_{\circlearrowleft} + \underbrace{x_{u_2}}_{\rightarrow} \underbrace{du_2}_{\circlearrowleft} = \underbrace{y_{v_1}}_{\rightarrow} \underbrace{dv_1}_{\circlearrowleft} + \underbrace{y_{v_2}}_{\rightarrow} \underbrace{dv_2}_{\circlearrowleft}$$

numeri = coeff. nelle basi scelte

$$ds^2 = E du^2 + 2F du dv + G dv^2$$

quindi:

$$E_1 du_1^2 + 2F_1 du_1 du_2 + G_1 du_2^2 =$$

$$= E_2 dv_1^2 + 2F_2 dv_1 dv_2 + G_2 dv_2^2$$

$$\begin{bmatrix} du_1 & du_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_1 & F_1 \\ F_1 & G_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} du_1 \\ du_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} dv_1 & dv_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_2 & F_2 \\ F_2 & G_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} dv_1 \\ dv_2 \end{bmatrix}$$

Averano visto che  $\begin{bmatrix} dv_1 \\ dv_2 \end{bmatrix} = J \begin{bmatrix} du_1 \\ du_2 \end{bmatrix}$

$$\underline{\underline{\begin{bmatrix} du_1 & du_2 \end{bmatrix}}} \begin{bmatrix} E_1 & F_1 \\ F_1 & G_1 \end{bmatrix} \underline{\underline{\begin{bmatrix} du_1 \\ du_2 \end{bmatrix}}} = \underline{\underline{\begin{bmatrix} du_1 & du_2 \end{bmatrix}}} J^t \begin{bmatrix} E_2 & F_2 \\ F_2 & G_2 \end{bmatrix} J \underline{\underline{\begin{bmatrix} du_1 \\ du_2 \end{bmatrix}}}$$


$$\Rightarrow \boxed{I_1 = J^t \cdot I_2 \cdot J}$$

Usando la prima forma possiamo definire su una superficie i concetti di angolo e area

3

siano  $\alpha, \beta: I \rightarrow S$  curve regolari su  $S$

tali che  $\alpha(t_0) = \beta(t_0) = p$


$$\cos \theta = \frac{\langle \alpha'(t_0), \beta'(t_0) \rangle}{\|\alpha'(t_0)\| \cdot \|\beta'(t_0)\|}$$

la formula dipende solo dalla prima forma

Esempio: linee coordinate

$u = \text{costante}, v = \text{costante}$

$\varphi =$  angolo fra le linee coordinate:

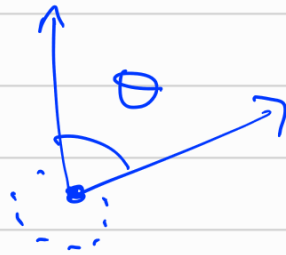
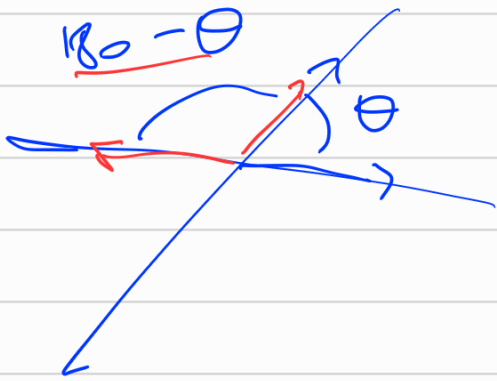
$$\cos \varphi = \frac{\langle \underline{x}_u, \underline{x}_v \rangle}{\|\underline{x}_u\| \cdot \|\underline{x}_v\|} = \frac{F}{\sqrt{EG}}$$

quindi linee coord perpend  $\Leftrightarrow F = 0$

Esercizio: in una sp. di rotazione

meridiani e paralleli sono sempre perpendicolari

4



Area: se  $\underline{v}, \underline{w} \in \mathbb{R}^3$  vettori

l'area del parallelogramma di lati  $\underline{v}, \underline{w}$  vale:

$$\|\underline{v} \wedge \underline{w}\| = \|\underline{v}\| \cdot \|\underline{w}\| \cdot \sin \varphi$$

$\underline{x}: U \rightarrow S$  param locale

$$\|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\| : U \rightarrow \mathbb{R}$$

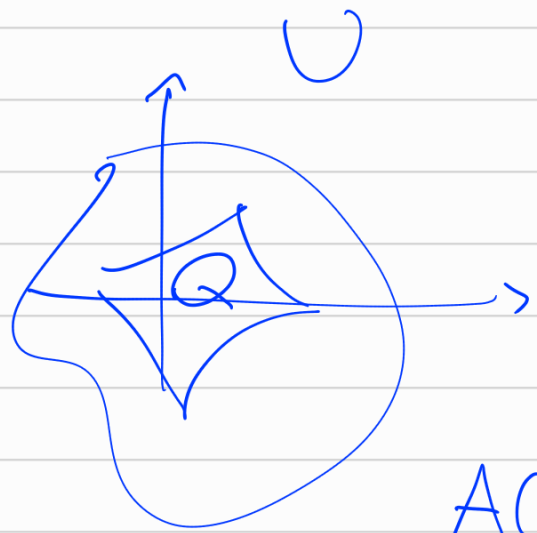
al variare di  $q \in U$  misura l'area del parallelogramma di lati  $\underline{x}_u, \underline{x}_v$

i vettori in  $T_p S$  sono comb. lineari di  $\underline{x}_u, \underline{x}_v$

$\underline{x}_u du, \underline{x}_v dv$  "vettori infinitesimali"

parall. di lati  $\underline{x}_u du, \underline{x}_v dv$

= parall di "area infinitesimale"

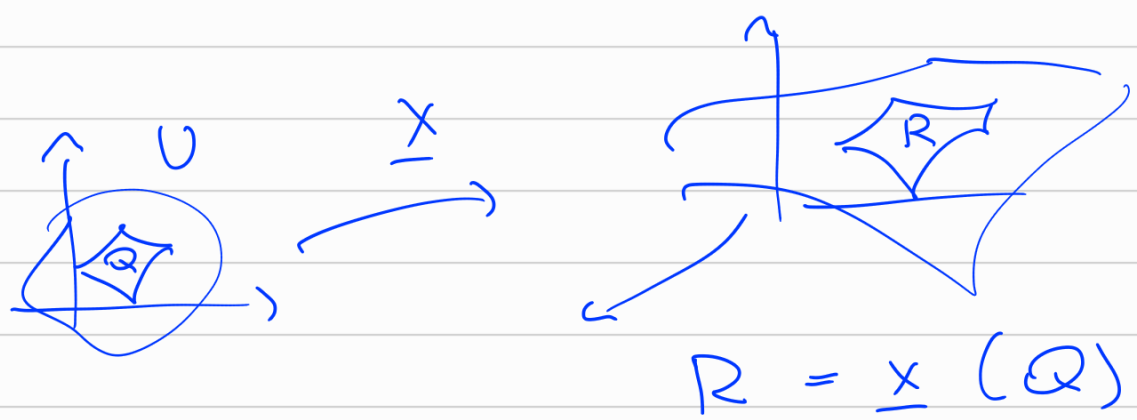


$$Q \subseteq U \subseteq \mathbb{R}^2$$

Q limitata

nel piano,

$$A(Q) = \iint_Q dx dy$$



$$R = \underline{x}(Q)$$

Area di R è legata all'area di Q da un fattore di deformazione

per esempio, se x è lineare, allora

il fatt. di deformazione è il valore assoluto del determinante

Definizione S superficie, R ⊆ S reg. limitata

tale che R = x(Q) con x: U → S param

poiamo

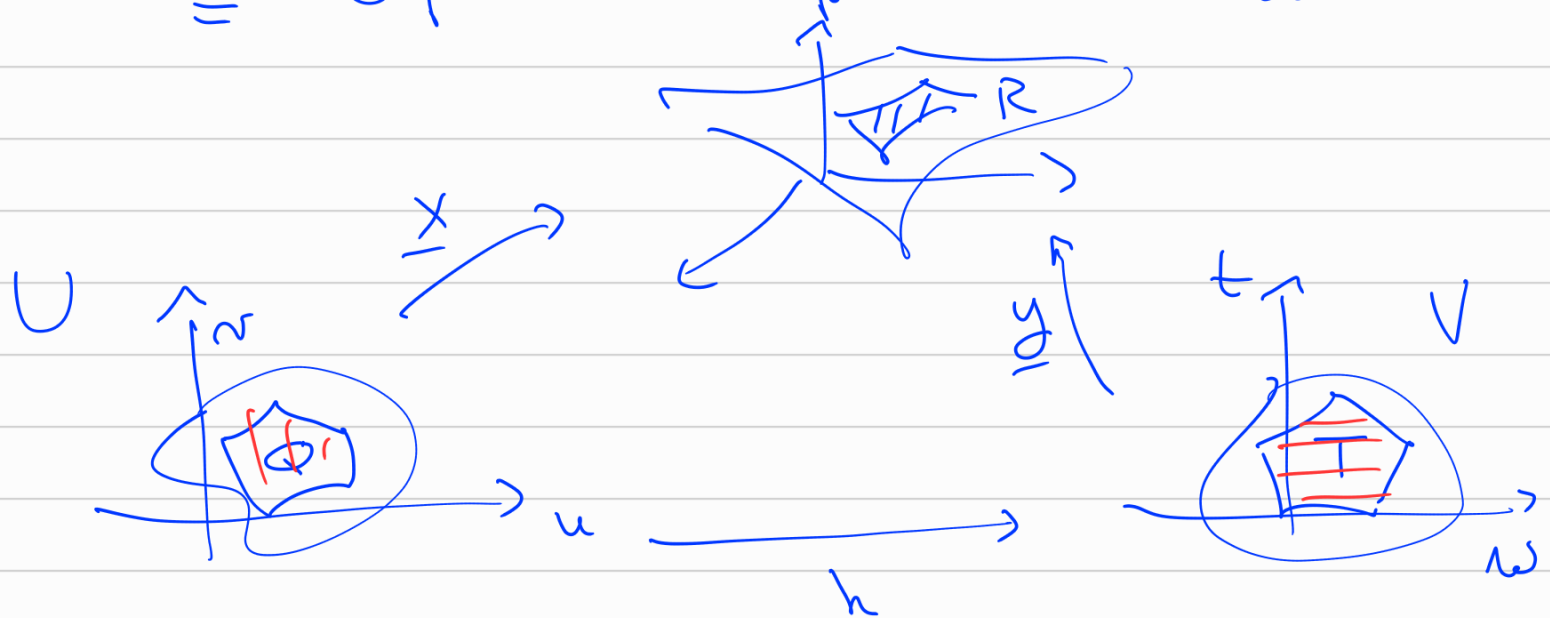
$$A(R) = \iint_Q \| \underline{x}_u \wedge \underline{x}_v \| dx dy$$

l'integrando è l'area di un  
 "parallelogramma infinitesimale" (6)

Lemma l'integrale

$$\iint_Q \|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\| du dv$$

non dipende dalla parametrizzazione.



dove:

$$Q = \underline{x}^{-1}(R) \quad T = \underline{y}^{-1}(R)$$

e quindi  $R = \underline{x}(Q) = \underline{y}(T)$

$$J = \text{Jac}(h) = J(\underline{y}^{-1} \circ \underline{x}) = \frac{\partial(w, t)}{\partial(u, v)}$$

$$\underline{x} = \underline{y} \circ h$$

$$\underline{x}_u = \underline{y}_w \cdot \frac{\partial w}{\partial u} + \underline{y}_t \cdot \frac{\partial t}{\partial u}$$

$$\underline{x}_v = \underline{y}_w \cdot \frac{\partial w}{\partial v} + \underline{y}_t \cdot \frac{\partial t}{\partial v}$$

$$\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v = \underline{y}_w \wedge \underline{y}_t \left( \frac{\partial w}{\partial u} \frac{\partial t}{\partial v} - \frac{\partial w}{\partial v} \frac{\partial t}{\partial u} \right) \quad (7)$$

$$= \underline{y}_w \wedge \underline{y}_t \cdot \det J$$

Integrandi:

$$\iint_Q \|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\| \, du \, dv =$$

$$\iint_Q \|\underline{y}_w \wedge \underline{y}_t\| \underbrace{|\det J| \, du \, dv}_{\substack{\uparrow \\ \int du \, dt}}$$

$$= \iint_T \|\underline{y}_w \wedge \underline{y}_t\| \, du \, dt \quad \square$$

Esercizio:  $\underline{v}, \underline{w} \in \mathbb{R}^3$  vettori

$$\|\underline{v} \wedge \underline{w}\|^2 + \langle \underline{v}, \underline{w} \rangle^2 = \|\underline{v}\|^2 \cdot \|\underline{w}\|^2$$

l'integrando dell'area è quindi:

$$\begin{aligned} \|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\| &= \sqrt{\|\underline{x}_u\|^2 \cdot \|\underline{x}_v\|^2 - \langle \underline{x}_u, \underline{x}_v \rangle^2} \\ &= \sqrt{EG - F^2} \end{aligned}$$

$$A(R) = \iint_Q \sqrt{EG - F^2} \, du \, dv$$

Esercizio: usando le parametrizzazioni (8) sfera e toro, calcolare area della sfera e area del toro.

Attenzione: cosa vuol dire "fattore di deformazione"

fattore = fattore di proporzionalità

se:  $f$  è lineare allora:

$$A(f(Q)) = |\det f| \cdot A(Q)$$

per ogni  $Q$  nel dominio di  $f$

ma se:  $f$  non è lineare la

proporzionalità c'è solo a livello

infinitesimale cioè:

gli integrandi sono proporzionali,

e il fattore è  $|\det(\text{Jac}(f))|$



# Isometrie

(9)

- distanza intrinseca su  $S$

$$d_S(p, q) = \inf_C \{ l(C) \}$$

Def:  $p, q \in S$       $l(C) =$  lunghezza di  $C$

$\inf$  è preso sull'insieme delle curve  $\subseteq S$   
che uniscono  $p$  a  $q$  = regolari a tratti

Fatto:  $d_S$  è una distanza

- Simmetrica:  $d_S(p, q) = d_S(q, p)$   
chiaro, stesse curve

- $d_S(p, q) \geq \|q - p\| \Rightarrow$  è sempre  $\geq 0$

inoltre  $d_S(p, q) = 0 \Rightarrow \|q - p\| = 0$   
 $\Rightarrow p = q$

-  si ha  $C + D =$   
curva da  $p$  a  $r$

$\{ \text{Curve } p, r \text{ passanti per } q \} \subseteq \{ \text{Curve da } p \text{ a } r \}$

$$\Rightarrow d_S(p, r) = \inf \leq d_S(p, q) + d_S(q, r)$$

Esempio:  $S = \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$

(10)



$$p = (1, 1)$$

$$q = (-1, -1)$$

$$d(p, q) = 2\sqrt{2}$$

anche se il segmento non c'è -

non c'è un cammino di minima distanza.

Definizione: sia  $f: M \rightarrow N$  un

diffeomorfismo.  $f$  è isometria se

per ogni curva  $C \subseteq M$  si ha:

$$l(C) = l(f(C)) \quad \square$$

diffeo serve ad avere corrisp. biunivoca fra curve reg. a tratti su  $M$  e su  $N$

la def data da immediatamente la

disuguaglianza:

$$d_M(p, q) \geq d_N(f(p), f(q))$$

Usando  $f^{-1}$  si ha  $\square$

