

Teorema sia S superficie regolari.

S è orientabile (\Rightarrow) esiste su S un campo 1 di vettori normale, unitari e differenziabile

abbiamo già visto \Rightarrow

dimostriamo ora \Leftarrow

sia $\{U_i, x_i\}$ un atlante (qualunque) di S

possa supporre che i domini U_i siano tutti connessi.

sia $\underline{N} : S \rightarrow \mathbb{R}^3$ il campo normale, unitario, diff. dato per ipotesi

sia $p_0 \in S$ ci sono 2 vettori normali, unitari

$$\underline{N}(p_0), \quad \frac{x_u \wedge x_v}{\|x_u \wedge x_v\|}(p_0)$$

dove $p_0 \in x(u)$

$$\text{da cui} \quad \frac{x_u \wedge x_v}{\|x_u \wedge x_v\|}(p_0) = \pm \underline{N}(p_0)$$

o uguali \rightarrow OK

opposti \rightarrow cambias $x(u, v)$ in $y(u, v) = x(v, u)$

ora: possiamo supporre che:

(2)

$$\underline{N}(p_0) = \frac{\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v}{\|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\|}(p_0)$$

consideriamo $g(p) = \underline{N}(p) \cdot \frac{\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v}{\|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\|}(p)$

$g(p)$ vale ± 1 , è continua, il dominio è connesso, $g(p_0) = 1$

$$\Rightarrow g(p) = 1 \quad \forall p \in \underline{x}(U)$$

Si ottiene un atlante $\{U_i, \underline{x}_i\}$ tale

che: $\forall p \in S$ se $p \in \underline{x}_i(U_i)$ allora

$$\underline{N}(p) = \frac{\underline{x}_{iu} \wedge \underline{x}_{iv}}{\|\underline{\quad}\|}(p).$$

Adesso dimostriamo che due atlanti compatibili

siano $\underline{x}: U \rightarrow S$, $\underline{y}: V \rightarrow S$ due parametrizzazioni dell'atlante tali che $\underline{x}(U) \cap \underline{y}(V) \neq \emptyset$ e sia $p \in \underline{x}(U) \cap \underline{y}(V)$. Si ha:

$$\underline{N}(p) = \frac{\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v}{\|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\|}(p) = \frac{\underline{y}_w \wedge \underline{y}_t}{\|\underline{y}_w \wedge \underline{y}_t\|}(p)$$

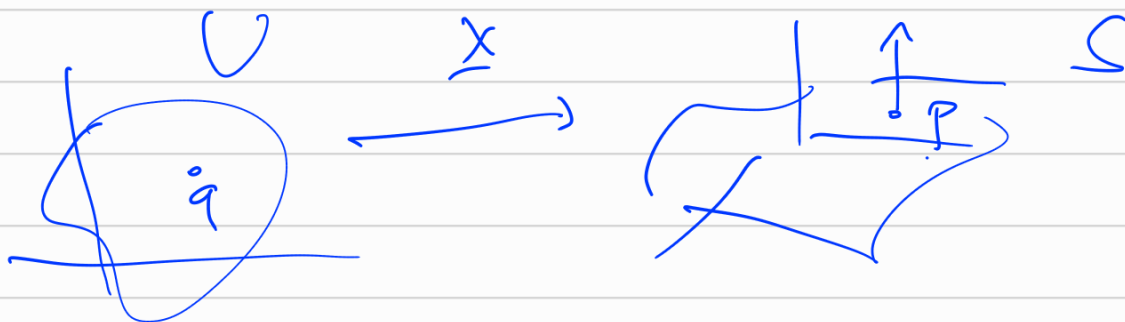
in generale:

$$\frac{\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v}{\|\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v\|} = \frac{\underline{y}_w \wedge \underline{y}_t}{\|\underline{y}_w \wedge \underline{y}_t\|} \cdot \frac{\det J}{|\det J|}$$

$$\Rightarrow \frac{\det J}{|\det J|} = 1 \Rightarrow \det J > 0$$

(3)

e quindi l'atlante è compatibile. ■



$$N: S \rightarrow \mathbb{R}^3$$

va bene scrivere $N(p)$

$$\frac{\underline{x}_u \wedge \underline{x}_v}{\| \quad \|} (q) = N(\underline{x}(q))$$

Corollario sia $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ differenziabile
sia $a \in \mathbb{R}$ val. regolare. Allora

$$S = f^{-1}\{a\} \text{ è } \underline{\text{orientabile}}.$$

dim

gradiente di f : $\nabla f(p) = (f_x(p), f_y(p), f_z(p))$

• a val. regolare $\Rightarrow \nabla f(p) \neq 0 \quad \forall p \in S$

•• gradiente $\Rightarrow \nabla f(p) \perp T_p S$

dem di α : sia $\underline{x}: U \rightarrow S$ per α (4)
con $p \in \underline{x}(U)$. Si ha:

$f(\underline{x}(u,v)) \equiv a \rightarrow$ il diff. è nullo

se $\underline{v} \in T_p S$, sia $\alpha: I \rightarrow S$ curva
con $\alpha'(0) = \underline{v}$. Si ha

$f(\alpha(t)) \equiv a \Rightarrow$ derivata nulla

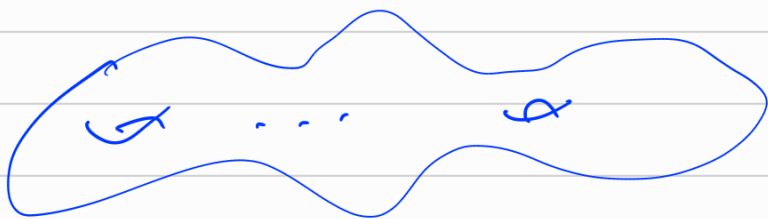
$$f_x(p) \cdot x'(0) + f_y(p) \cdot y'(0) + f_z(p) \cdot z'(0) = 0$$

cioè: $\nabla f(p) \perp \alpha'(0)$

Donc $\nabla f(p)$ è normale a S .

$$\underline{N}(p) = \frac{\nabla f(p)}{\|\nabla f(p)\|} \quad \underline{\text{unitario}} \quad \blacksquare$$

• Somme connesse di tori sono orientabili



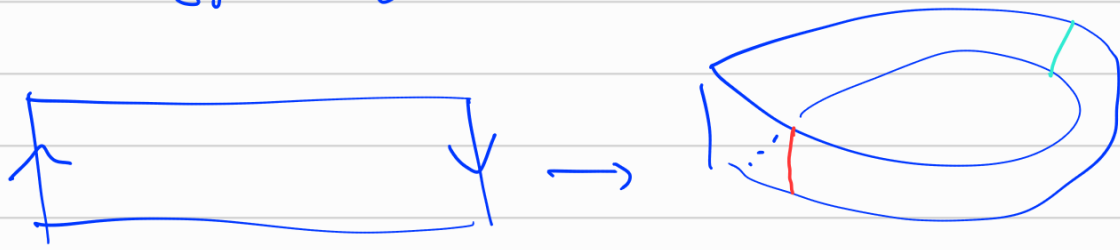
\rightarrow trova una
equazione
cartesiana.

ma è difficile convincersi che possa
trovare un'eq della forma:

$$z^2 = f(x,y) : \boxed{\text{trovare } f}$$

• il nastro di Möbius non è orientabile (5)

→ leggere il \hookrightarrow Caruso



L'atlante studiato nel \hookrightarrow Caruso ha 2 parametrizzazioni ma l'orientazione non è connessa —

— 0 —

Mapa di Gauss

S superficie orientabile, sia \underline{N} un campo normale, unitario, differenziabile

$$\underline{N}: S \rightarrow \mathbb{R}^3$$

\underline{N} induce un'orientazione su $T_p S$, $\forall p \in S$
in q.s. modo:

sia $\{\underline{v}, \underline{w}\}$ base di $T_p S$

$\{\underline{v}, \underline{w}\}$ si dice positiva se

$$\langle \underline{v} \wedge \underline{w}, \underline{N}(p) \rangle > 0$$

pensando i vettori $\underline{N}(p)$ applicati nell'origine, il punto finale di q.s. vettori è sulla sfera unitaria

poss pensare:

(6)

$$\underline{N} : S \longrightarrow S^2 \subseteq \mathbb{R}^3$$

si chiama mappa di Gauss.

Studieremo il differenziale di \underline{N}

sia $p \in S$

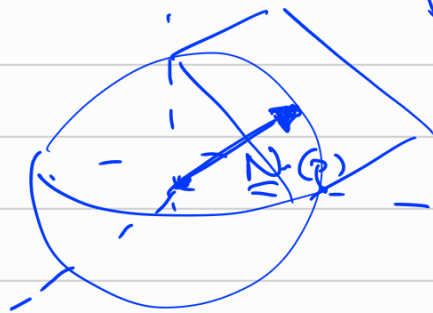
$$d\underline{N}_p : T_p S \longrightarrow T_{\underline{N}(p)} S^2$$

appl. lineare fra spazi vett. di dim 2

Lemma $T_p S$ e $T_{\underline{N}(p)} S^2$ coincidono

dim. • $T_p S =$ sp. vettoriale in $\mathbb{R}^3 \perp \underline{N}(p)$

• $T_{\underline{N}(p)} S^2 =$ sp. tangente alla sfera in un suo punto =



pian. perpendicolare
al raggio vettore

$$= \perp a \underline{N}(p)$$



dunque

$$d\underline{N}_p : T_p S \longrightarrow T_p S$$

è un endomorfismo.

descrivere dN_p in termini geometrici (7)

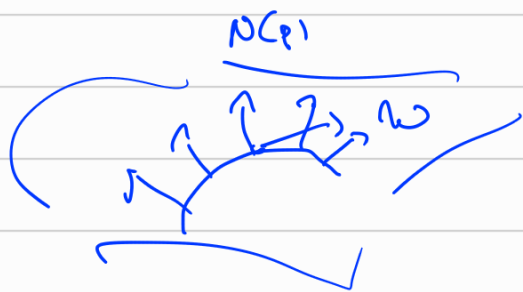
$\underline{w} \in T_p S \rightarrow$ sia $\alpha: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow S$
 $\alpha(0) = p, \alpha'(0) = \underline{w}$

$$dN_p(\underline{w}) = \frac{d}{dt} [N \circ \alpha] \Big|_{t=0} = \underline{N}'(0)$$

= vettore tg alla curva $(N \circ \alpha)(t)$ tracciata
alle sfera S^2 .

$\underline{N} \circ \alpha$ = campo normale ristretto ad α

$\Rightarrow dN_p(\underline{w})$ = derivata direzionale di \underline{N} in \underline{w}



$dN_p(\underline{w})$ = derivata nella
direzione \underline{w}

poiché $\|\underline{N} \circ \alpha\| \equiv 1$

la derivata \bar{e} \perp a $\underline{N} \circ \alpha$ cioè \bar{e} \bar{e}
 \perp a $\underline{N} \Rightarrow \bar{e}$ tangente.

Esempi:

• piano $S: ax + by + cz = d$

$$\underline{N}(p) = N(x, y, z) = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} \cdot (a, b, c)$$

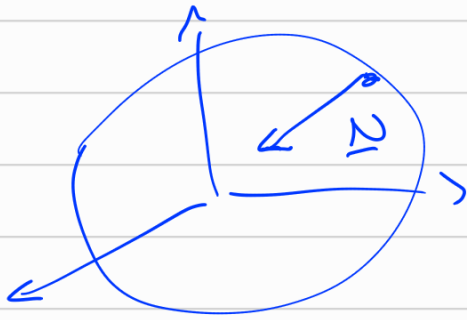
costante $\Rightarrow dN_p \equiv 0 \quad \forall p \in S$

• $S_R =$ sfera di raggio R

(8)

$$x^2 + y^2 + z^2 = R^2$$

$\underline{N} =$ campo normale a $S_R =$ vettore che punta verso l'origine



se $P = (x, y, z) \in S_R$

$$\underline{N}(P) = \frac{1}{R} (-x, -y, -z)$$

se $\underline{w} = \alpha'(0)$ $\alpha(t) = (x(t), y(t), z(t))$

$$\begin{aligned} d\underline{N}_P(\underline{w}) &= (\underline{N} \circ \alpha)'(0) = \\ &= \frac{1}{R} (-x'(0), -y'(0), -z'(0)) \end{aligned}$$

caso :

$$d\underline{N}_P(\underline{w}) = -\frac{1}{R} \underline{w}$$

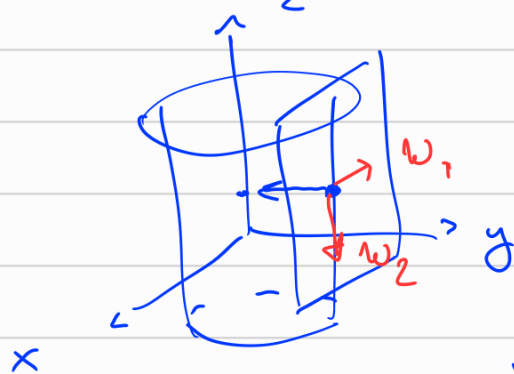
caso :

$$d\underline{N}_P = -\frac{1}{R} I_{T_P S_R}$$

→ \bar{e} diagonalizzabile, ha due autovalori coincidenti pari a $-\frac{1}{R}$

• $S =$ cilindro di raggio R

(9)



$$x^2 + y^2 = R^2$$

se $p = (x, y, z) \in S$

$$\underline{N}(p) = -\frac{1}{R} (x, y, 0)$$

$$\alpha(t) = (x(t), y(t), z(t))$$

$$d\underline{N}_p(\alpha'(t_0)) = -\frac{1}{R} (x'(t_0), y'(t_0), 0)$$

quindi:

$$\begin{cases} d\underline{N}_p(\underline{w}_1) = -\frac{1}{R} \underline{w}_1 \\ d\underline{N}_p(\underline{w}_2) = 0 \end{cases}$$

due autovalori $-\frac{1}{R}, 0$

due autovettori indip \Rightarrow diagonalizzabile

Proposizione $d\underline{N}_p$ è un endomorfismo
autoaggiunto (o simmetrico)

Cioè: $\forall \underline{v}, \underline{w} \in T_p S$ si ha:

$$\langle d\underline{N}_p(\underline{v}), \underline{w} \rangle = \langle \underline{v}, d\underline{N}_p(\underline{w}) \rangle$$

Dimostrazione

(10)

fissiamo una base in $T_p S$: $\{\underline{x}_u, \underline{x}_v\}$

obbligatoria verificare: (unica verifica non banale!)

$$\langle dN_p(\underline{x}_u), \underline{x}_v \rangle = \langle \underline{x}_u, dN_p(\underline{x}_v) \rangle$$

$$\boxed{dN_p(\underline{x}_u) = \underline{N}_u}$$

$$\boxed{dN_p(\underline{x}_v) = \underline{N}_v}$$

prendere $\alpha(t)$ con vettore tang $\alpha'(0) = \underline{x}_u$

e calcolare $(N \circ \alpha)'(0)$

$$\alpha(t) = (t, 0) \quad (\text{meglio } (t+u_0, v_0))$$

donque devo dimostrare:

$$\langle \underline{N}_u, \underline{x}_v \rangle = \langle \underline{x}_u, \underline{N}_v \rangle$$

$$\forall p \in S: \quad \langle \underline{N}, \underline{x}_u \rangle \equiv 0 \quad \leftarrow \text{deriva rispetto a } \underline{v}$$

$$\langle \underline{N}, \underline{x}_v \rangle \equiv 0 \quad \leftarrow \text{deriva rispetto a } \underline{u}$$

$$\boxed{\langle \underline{N}_v, \underline{x}_u \rangle + \langle \underline{N}, \underline{x}_{uv} \rangle \equiv 0}$$
$$\boxed{\langle \underline{N}_u, \underline{x}_v \rangle + \langle \underline{N}, \underline{x}_{vu} \rangle \equiv 0}$$

perché derivate
miste
commutano

tesi

