

Ejercicios 57 a 63

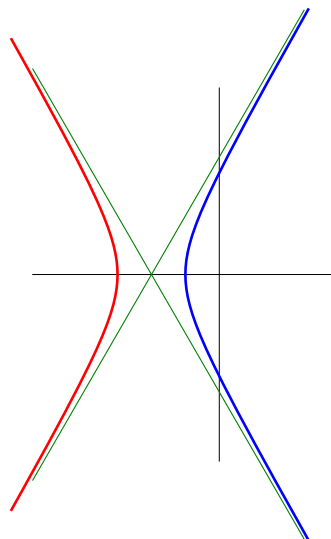
57. Considérese M el conjunto de puntos de \mathbb{R}^2 cuyas coordenadas polares² satisfacen

$$(14) \quad r = \frac{6}{1 - 2 \cos \theta}.$$

1. Encontrar, si es posible, $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ diferenciable de clase C^∞ y tal que
 - a. $M = f^{-1}(\{0\})$.
 - b. $Df(x)$ tiene rango 1 en todo $x \in M$.
2. Estudiar si $X : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ dada por

$$X(t) = (-4 + 2 \cosh t, 2\sqrt{3} \sinh t)$$

define un *sistema de coordenadas* en M o en algún subconjunto de M .



² Cuando $r < 0$ para un valor de θ en (14), entendemos que se trata de un punto con coordenadas polares $(-r, \theta + \pi)$.

58. Considérese el conjunto M de los $x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$ que verifican

$$x_2^3 - x_1 x_2 - x_3 = 0.$$

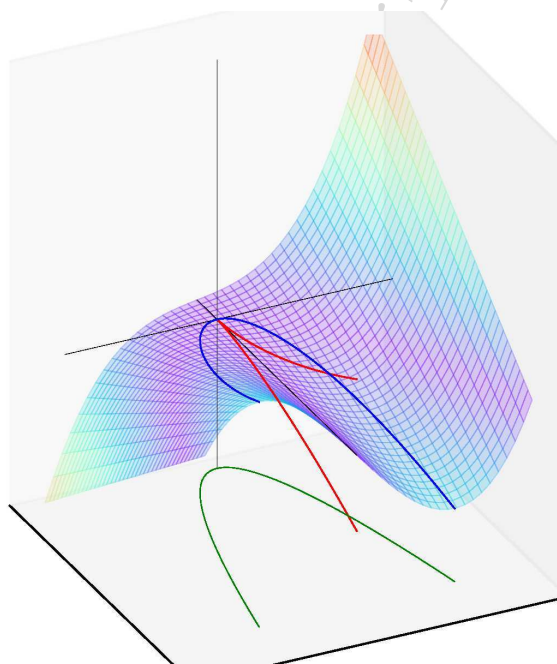
A.

1. Demostrar que M es una C^∞ -subvariedad 2-dimensional de \mathbb{R}^3 .
2. Demostrar que $X : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$, dada por

$$X(u) = (u_1, u_2, u_2^3 - u_1 u_2), \quad u = (u_1, u_2) \in \mathbb{R}^2,$$

satisface:

- a. X es inyectiva en \mathbb{R}^2 y $M = X(\mathbb{R}^2)$.
- b. $DX(u)$ tiene rango 2 en todo $u \in \mathbb{R}^2$.
- c. $X^{-1} : M \rightarrow \mathbb{R}^2$ es continua.



B. Siendo $\pi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ la proyección ortogonal $\pi(x) = (x_1, 0, x_3)$, considérese

$$Y = \pi \circ X.$$

1. Hallar

$$S = \{ u \in \mathbb{R}^2 : \text{rango } DY(u) \neq 2 \}$$

y comprobar que $\Gamma = Y(S)$ es

$$\Gamma = \{ x \in \mathbb{R}^3 : 4x_1^3 = 27x_3^2, \quad x_2 = 0 \}.$$

2. ¿Es Γ una subvariedad 1-dimensional de \mathbb{R}^3 ?

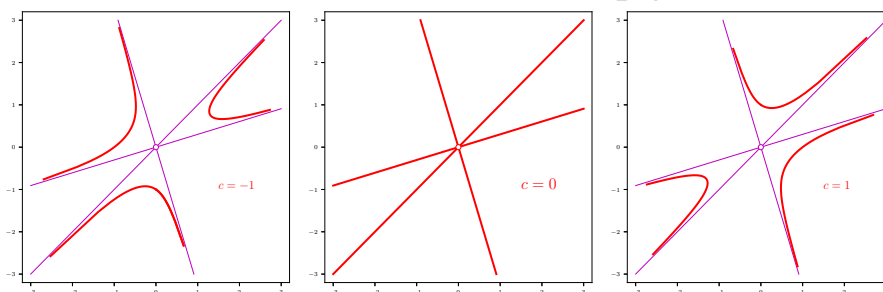
59. Considérese la función

$$f(x, y) = x^3 - 4x^2y + 2xy^2 + y^3, \quad (x, y) \in \mathbb{R}^2,$$

y, para cada $c \in \mathbb{R}$, su conjunto de nivel

$$L_c = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : f(x, y) = c \}.$$

1. Demostrar que cada L_c se puede obtener por homotecia a partir de los conjuntos de nivel correspondientes a $c = -1$, $c = 0$ y $c = 1$.
2. Hallar los conjuntos de nivel correspondientes a estos tres valores de c .
¿ Cuándo son subvariedad 1-dim. de \mathbb{R}^2 ?
3. Hallar, si procede, parametrizaciones de cada uno de estos conjuntos.



60. A. Considérese el plano en \mathbb{R}^3 dado por

$$M = \{ x \in \mathbb{R}^3 : x_1 = x_2 \},$$

y también

$$\Omega = \{ u \in \mathbb{R}^2 : u_1 > u_2 \},$$

junto a

$$X : \Omega \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$

dada por

$$X(u) = (u_1 + u_2, u_1 + u_2, u_1 u_2), \quad u \in \Omega.$$

¿ Es (X, Ω) un sistema de coordenadas en M o en algún subconjunto de M ?

B.

1. Sea $f : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$ dada por

$$f(x) = (x_1 + x_2 + x_3 - 1)^2, \quad x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3.$$

- a. Encontrar los puntos críticos de f , es decir, aquellos $x \in \mathbb{R}^3$ donde $\text{rango } Df(x) \neq 1$.

b. ¿Para qué valores de λ el conjunto de nivel

$$L_\lambda = \{x \in \mathbb{R}^3 : f(x) = \lambda\}$$

es una superficie regular?

2. Responder a las mismas preguntas relativas a la función $g : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ dada por

$$g(x) = x_1 x_2 x_3^2, \quad x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3.$$

ejer_063

61. A. Comprobar que

$$M = \{x \in \mathbb{R}^3 : x_3 = x_1^2 - x_2^2\}$$

es una superficie regular en \mathbb{R}^3 . ¿Cuál de los siguientes (X, Ω_1) , (Y, Ω_2) es un sistema de coordenadas en M o en algún subconjunto de M ?

$$\begin{cases} \Omega_1 = \mathbb{R}^2, \\ X(u) = (u_1 - u_2, u_1 + u_2, 4u_1 u_2), \quad u \in \Omega_1, \end{cases}$$

$$\begin{cases} \Omega_2 = \{u \in \mathbb{R}^2 : u_1 \neq 0\}, \\ Y(u) = (u_1 \cosh u_2, u_1 \sinh u_2, u_1^2), \quad u \in \Omega_2. \end{cases}$$

B. Dados $a, b, c \neq 0$, considérese el elipsoide

$$M = \left\{x \in \mathbb{R}^3 : \frac{x_1^2}{a^2} + \frac{x_2^2}{b^2} + \frac{x_3^2}{c^2} = 1\right\}.$$

Demostrar que M es una superficie regular en \mathbb{R}^3 . Estudiar si

$$X(u) = (a \sin u_1 \cos u_2, b \sin u_1 \sin u_2, c \cos u_1),$$

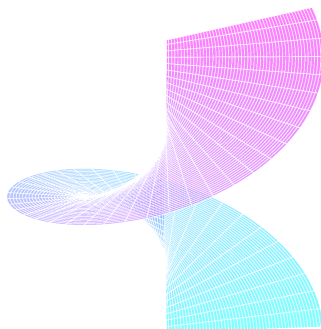
definida en los $u = (u_1, u_2) \in \Omega = (0, \pi) \times (0, 2\pi)$, es un sistema de coordenadas en M o en algún subconjunto de M .

Describir geoméricamente las curvas $\gamma(t) = X(u_1, t)$, para cada u_1 constante.

62. Demostrar que el *helicoides*, dado por

$$\mathcal{H} = \{(u_1 \cos u_2, u_1 \sin u_2, a u_2) : u_1 > 0, u_2 \in \mathbb{R}\},$$

donde $a > 0$, es una C^∞ -subvariedad 2-dim. de \mathbb{R}^3 .



Demostrar que todo $x \in \mathcal{H}$ satisface la ecuación

$$x_2 = x_1 \tan \frac{x_3}{a}, \quad \text{cuando} \quad \frac{x_3}{a} \notin \left(\left(k + \frac{1}{4}\right)\pi, \left(k + \frac{3}{4}\right)\pi \right),$$

$$x_1 = x_2 \cot \frac{x_3}{a}, \quad \text{cuando} \quad \frac{x_3}{a} \in \left[\left(k + \frac{1}{4}\right)\pi, \left(k + \frac{3}{4}\right)\pi \right],$$

donde $k \in \mathbb{Z}$.

63. Las matrices $\mathbb{R}^{n \times n}$ ortogonales. Considérese el grupo que forman las matrices de $\mathbb{R}^{n \times n}$ ortogonales

$$\mathbf{O}_n = \{ \mathbf{X} \in \mathbb{R}^{n \times n} : \mathbf{X}^T \mathbf{X} = \mathbf{I}_n \},$$

Utilizar la función

$$f(\mathbf{X}) = \mathbf{X}^T \mathbf{X}, \quad \mathbf{X} \in \mathbb{R}^{n \times n},$$

estudiada en el ejercicio 25.B. y tener en cuenta que la matriz $f(\mathbf{X})$ es simétrica para demostrar que \mathbf{O}_n es una C^∞ -subvariedad de $\mathbb{R}^{n \times n}$ y calcular su dimensión.