

OSSERVAZIONE / CHIARIMENTO

Consideriamo $f: (u, v) \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow (\xi(u, v), \eta(u, v)) \in \mathbb{R}^2$

Sappiamo che, se $q \in \Omega$,

f_* agisce su $a \partial_u|_q + b \partial_v|_q$, $a, b \in \mathbb{R}$

Più precisamente

$$f_* (a \partial_u|_q + b \partial_v|_q) = (a \xi_u(q) + b \xi_v(q)) \partial_\xi|_{f(q)} + (a \eta_u(q) + b \eta_v(q)) \partial_\eta|_{f(q)}$$

in quanto

$$(J_q f) \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \xi_u(q) & \xi_v(q) \\ \eta_u(q) & \eta_v(q) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \xi_u(q) + b \xi_v(q) \\ a \eta_u(q) + b \eta_v(q) \end{pmatrix}$$

L' applicazione f^* si comporta al contrario, cioè

$$f^* \text{ agisce su } \alpha (d\xi)_{f(q)} + \beta (d\eta)_{f(q)}, \quad \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

Più precisamente

$$f^* \left(\alpha (d\xi)_{f(q)} + \beta (d\eta)_{f(q)} \right) = \left(\alpha \xi_u(q) + \beta \eta_u(q) \right) (du)_q + \\ + \left(\alpha \xi_v(q) + \beta \eta_v(q) \right) (dv)_q$$

in quanto

$$(J_q f)^T \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \xi_u(q) & \eta_u(q) \\ \xi_v(q) & \eta_v(q) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \xi_u(q) + \beta \eta_u(q) \\ \alpha \xi_v(q) + \beta \eta_v(q) \end{pmatrix}$$

Sia $f: \Omega \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$.

Sia W una forma differenziale su \mathbb{R}^m , cioè

$$W: p \in \mathbb{R}^m \rightarrow W_p \in T_p^* \mathbb{R}^m$$

Allora $f^*(W)$ è una forma differenziale su Ω

definita come segue: per ogni $q \in \Omega$,

$$(f^*(W))_q = f^*(W_{f(q)}) \in T_q^* \Omega \quad (\odot)$$

(vedi definizione lezione precedente)

La forma differenziale $f^*(W)$ si chiama
pull-back di W tramite f .

La definizione di $f^*(W)$ di (•) pag. 3
 può essere data anche in termini di
 commutatività del seguente diagramma

$$\begin{array}{ccc}
 \Omega \subseteq \mathbb{R}^n & \xrightarrow{f} & \mathbb{R}^m \\
 \downarrow f^*(W) & & \downarrow W \\
 T^*\mathbb{R}^n & \xleftarrow{f^*} & T^*\mathbb{R}^m
 \end{array}$$

$$f^*(W) = f^* \circ W \circ f$$

OSSERVAZIONI

Abbiamo visto che se $P: \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ e X è un campo vettoriale su Ω , allora $P_* X$ è un campo lungo P e tangente ad $S = \text{Im } P$. In particolare se $X = a \partial_u + b \partial_v$, a, b funzioni su Ω ,

$$P_*(a \partial_u + b \partial_v) = a P_*(\partial_u) + b P_*(\partial_v) = a P_u + b P_v$$

Una cosa analoga succede con le forme differenziali.

In questo caso, supponendo P iniettiva, quindi

$P: \Omega \rightarrow \text{Im } P = S$ biunivoca, abbiamo che

$$P^{-1}: S \rightarrow \Omega, \text{ quindi}$$

$$P^{-1*}: T_{P^{-1}(s)}^* \Omega \rightarrow T_s^* S, \text{ con } s \in S$$

e abbiamo che, se (P_u^*, P_v^*) è la base di $T_{S^*}^* S$ duale a (P_u, P_v) , dove $S = P(u, v)$,

$$P^{-1*}(du) \circ P = P_u^* \quad , \quad P^{-1*}(dv) \circ P = P_v^* \quad \leftarrow$$

Cioè dobbiamo dimostrare che

$$(P^{-1*}(du))_{P(u,v)} = P_u^*(u,v) \quad (\text{analogamente})$$

Infatti, senza star a scrivere i punti di applicazione per non appesantire la notazione,

$$(P^{-1*}(du))(P_u) \underset{\substack{\uparrow \\ \text{Dalla def. di } P^{-1*}}}{=} du(P_*^{-1}(P_u)) \underset{\substack{\uparrow \\ \text{In quanto } P_*(\partial u) = P_u}}{=} du(P_*^{-1}(P_*(\partial u))) = du(\partial u) = 1$$

Analogamente $(P^{-1*}(du))(P_v) = 0$

Quindi, $P^{-1*}(du)$ è una forma differenziale su S
mentre $P^{-1*}(du) \circ P$

è una forma differenziale lungo P

Stesso discorso per $P^{-1*}(dv)$.

In generale, se $W : q \in \Omega \rightarrow W_q \in T_q^* \Omega$, $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$
è una forma differenziale su Ω , allora

$P^{-1*}(W)$ è una forma differenziale su S

$(P^{-1*}(W)) \circ P$ è una forma differenziale lungo P

vedi (•) pag. 3

Per chiarezza

$$(P^{-1*}(W)) \circ P : (u_0, v_0) \rightarrow (P^{-1*}(W))_{P(u_0, v_0)} \stackrel{\downarrow}{=} P^{-1*}(W_{(u_0, v_0)})$$

RICAPITOLANDO, se a, b sono funzioni su $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$,

$X = a \partial_u + b \partial_v$ è un campo vettoriale su Ω

$P_* X = a P_u + b P_v$ è un campo vettoriale lungo P

$(P_* X) \circ P^{-1} = (a P_u + b P_v) \circ P^{-1}$ è un campo vettoriale su S

$$S = \text{Im } P$$

ANALOGAMENTE, se f, h sono funzioni su $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$,

$W = f du + h dv$ è una forma differenziale su Ω

$P^{-1*}(W) \circ P = f P_u^* + h P_v^*$ è una forma differenziale lungo P

$P^{-1*}(W) = (f P_u^* + h P_v^*) \circ P^{-1}$ è una forma differenziale su S

PROP: Sia $f: \Omega \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$. Allora

$f_*: T_q \Omega \rightarrow T_{f(q)} \mathbb{R}^m$ iniettiva (rispettivamente suriettiva) \iff

$f^*: T_{f(q)}^* \mathbb{R}^m \rightarrow T_q^* \Omega$ suriettiva (rispettivamente iniettiva)

DIM

È una diretta conseguenza del fatto che f_* è rappresentata dalla matrice Jacobiana di f calcolata in q ($J_q f$) mentre f^* da $(J_q f)^T$.

Nota che la precedente proposizione si applica nel caso in cui $P: \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ sia una superficie parametrizzata

Ex: Sia (u, v) il sistema di coordinate cartesiano standard di \mathbb{R}^2 . Scrivere la forma differenziale $W = du + v dv$ in coordinate polari (r, φ)

1° Metodo: La relazione tra (u, v) e (r, φ) è la seguente:
 $u = r \cos(\varphi)$, $v = r \sin \varphi$. Andando a sostituire in W otteniamo:

$$du + v dv = d(r \cos(\varphi)) + r \sin(\varphi) d(r \sin \varphi) =$$

$$\stackrel{\text{Leibniz}}{=} dr \cdot \cos(\varphi) - r \sin(\varphi) d\varphi + r \sin(\varphi) (dr \cdot \sin(\varphi) + r \cos(\varphi) d\varphi)$$

$$= (\cos(\varphi) + r \sin^2(\varphi)) dr - r \sin(\varphi) (1 - r \cos(\varphi)) d\varphi \quad (*)$$

La regola di Leibniz, per sua natura, si applica anche al differenziale, cioè $d(f \cdot g) = df \cdot g + f \cdot dg$

2° Metodo : devo calcolare $f^*(W) = f^*(du + v dv)$ dove

$$f: (r, \varphi) \longrightarrow (u(r, \varphi), v(r, \varphi)) = (r \cos(\varphi), r \sin(\varphi))$$

La trasposta della matrice Jacobiana di f è

$$\begin{pmatrix} \cos(\varphi) & \sin(\varphi) \\ -r \sin(\varphi) & r \cos(\varphi) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\varphi) + v \sin(\varphi) \\ -r \sin(\varphi) + r v \cos(\varphi) \end{pmatrix}$$

↑
Trasposta della
Jacobiana di f

↑
Componenti di
 W nelle base (du, dv)

↑
componenti di $f^*(W)$
nella base $(dr, d\varphi)$

Cioè

$$f^*(W) = (\cos(\varphi) + v \sin(\varphi)) dr + (-r \sin(\varphi) + r v \cos(\varphi)) d\varphi.$$

Sostituendo $v = r \sin(\varphi)$ in \nearrow ottengo (*) di pagine precedente

Ex: Sia $P: (u, v) \rightarrow P(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$
una superficie parametrizzata. Calcolare
 $P^*(dx + dy + dz)$.

1° Metodo: Sarà sufficiente calcolare

$$d(x(u, v)) + d(y(u, v)) + d(z(u, v)) =$$

$$= x_u du + x_v dv + y_u du + y_v dv + z_u du + z_v dv$$

$$= (x_u + y_u + z_u) du + (x_v + y_v + z_v) dv$$

(*)

2° Metodo : Tramite la trasposta della matrice Jacobiana di P:

$$\begin{pmatrix} x_u & y_u & z_u \\ x_v & y_v & z_v \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_u + y_u + z_u \\ x_v + y_v + z_v \end{pmatrix}$$

↑
Trasposta della
matrice Jacobiana di P

↑
Componenti di
 $dx + dy + dz$ nelle
base (dx, dy, dz)

↑
Componenti di
 $P^*(dx + dy + dz)$
nelle base (du, dv)

Cioè

$$P^*(dx + dy + dz) = (x_u + y_u + z_u) du + (x_v + y_v + z_v) dv$$

che coincide con (*) di pagina precedente

Ex: Sia $P: (u, v) \rightarrow (u^2 + v, u - v, u \cdot v) \in \mathbb{R}^3$
 una superficie parametrizzata. Calcolare $P^*(W)$
 dove $W = y dx + x \cdot z dy + \sin(x) dz$ ←

Averemo che, andando a sostituire $x = u^2 + v$, $y = u - v$, $z = uv$ in

$$\begin{aligned} P^*(W) &= (u - v) d(u^2 + v) + (u^2 + v) uv d(u - v) + \sin(u^2 + v) d(uv) \\ &= (u - v) (2u du + dv) + (u^2 + v) uv (du - dv) + \sin(u^2 + v) (v du + u dv) \\ &= \text{facendo i conti} = \left(u^3 v + uv^2 + 2u^2 - 2uv \right) du \\ &\quad + \left(\sin(u^2 + v)v + (-u^3 v - uv^2 + u - v + u \sin(u^2 + v)) \right) dv \end{aligned}$$

Nota che lo Jacobiano di P è singolare in $(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$

Vederlo anche col 2° Metodo