

OSSERVAZIONE che sarà utile in seguito

Sia $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ e $g: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^k$

Averemo che $g \circ f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$

$$\text{e} \quad (g \circ f)_* = g_* \circ f_* : T_q \mathbb{R}^n \rightarrow T_{g(f(q))} \mathbb{R}^k$$

Più precisamente, se $v \in T_q \mathbb{R}^n$,

$$(g \circ f)_*(v) = g_{*f(q)}(f_{*q}(v)).$$

MAPPA DI GAUSS

Sia $P: (u, v) \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \longrightarrow P(u, v) \in \mathbb{R}^3$
una superficie parametrizzata. Sia $S = \text{Im } P$.

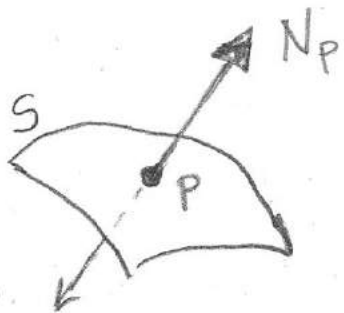
DEF: Definiamo l'applicazione

$$N: p \in S \longrightarrow N_p \in T_p \mathbb{R}^3 \simeq \mathbb{R}^3$$

dove N_p è un vettore unitario ortogonale ad S .

Di tali vettori in teoria ce ne sarebbero 2.

Nei nostri ragionamenti
ne sceglieremo uno.



Sfruttando la parametrizzazione $P(u,v)$, possiamo definire la seguente

$$N^P: (u,v) \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \longrightarrow \frac{P_u \times P_v}{\|P_u \times P_v\|} \in T_{P(u,v)} \mathbb{R}^3 \simeq \mathbb{R}^3$$

Notiamo che

$$\boxed{N^P = N \circ P}$$

N^P è detta Mappa di Gauss

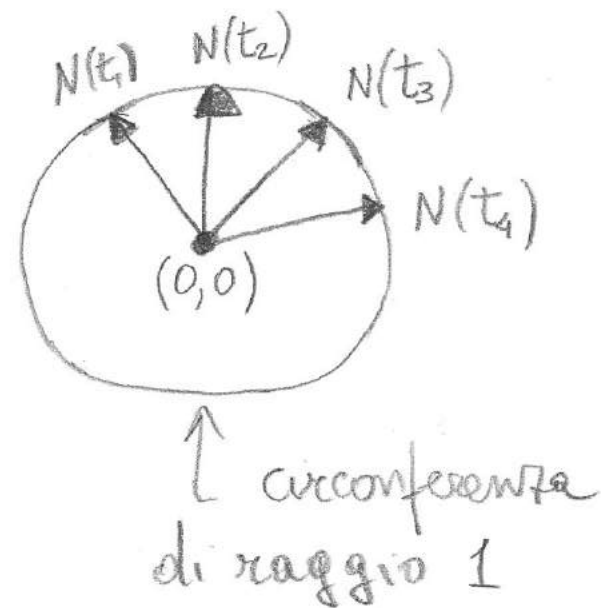
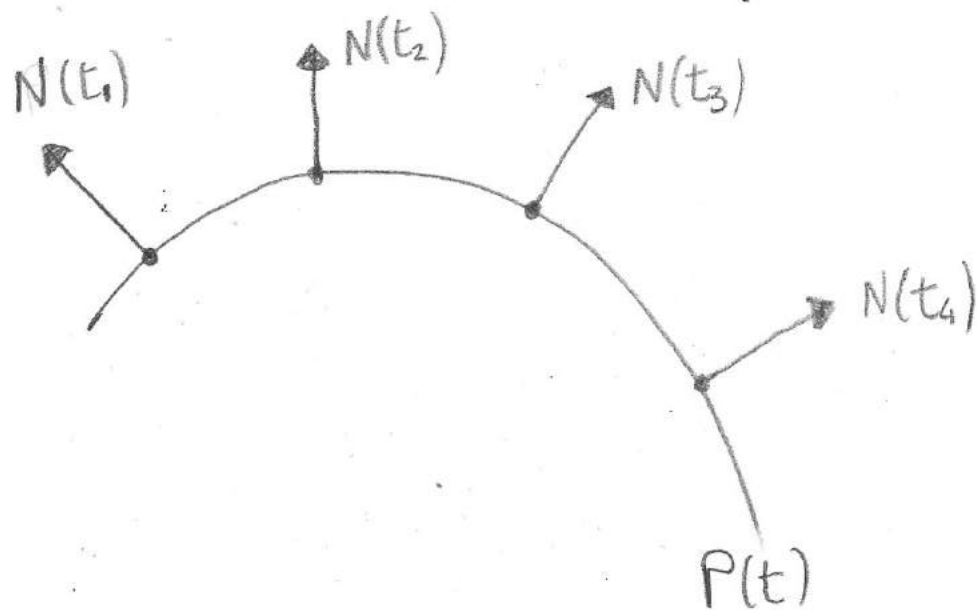
per la superficie parametrizzata $P: (u,v) \in \Omega \longrightarrow P(u,v)$

INTERPRETAZIONE / VISUALIZZAZIONE GEOMETRICA

Abbiamo che $\|N^P(u,v)\| = 1 \quad \forall (u,v) \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^2$.

Quindi N^P può essere interpretata come una mappa da $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow S^2 \subseteq \mathbb{R}^3$, con S^2 sfera di centro l'origine e raggio unitario.

Vediamo l'analogo nel caso 2-dimensionale



OSSERVAZIONI

Da pag. 3 abbiamo che $N^P = N \circ P : (u, v) \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

Da pag. 1 ricorriamo

$$N_*^P = N_* \circ P_* : T_q \mathbb{R}^2 \rightarrow T_{N(P(q))} \mathbb{R}^3 \simeq \mathbb{R}^3$$

Abbiamo che

$$N_*^P(\partial_u) = N_*(P_*(\partial_u)) = N_*(P_u)$$

$$N_*^P(\partial_v) = N_*(P_*(\partial_v)) = N_*(P_v)$$

} Ricordarsi che
 $P_*(\partial_u) = P_u$
 $P_*(\partial_v) = P_v$

Notiamo che

$$N_* : T_P S \rightarrow T_{N(P)} \mathbb{R}^3 \simeq \mathbb{R}^3$$

(•)

O, per quello detto a pag. 4,

$$N_* : T_P S \rightarrow T_{N(P)} S^2 \subseteq T_{N(P)} \mathbb{R}^3 \simeq \mathbb{R}^3 \quad (\bullet\bullet)$$

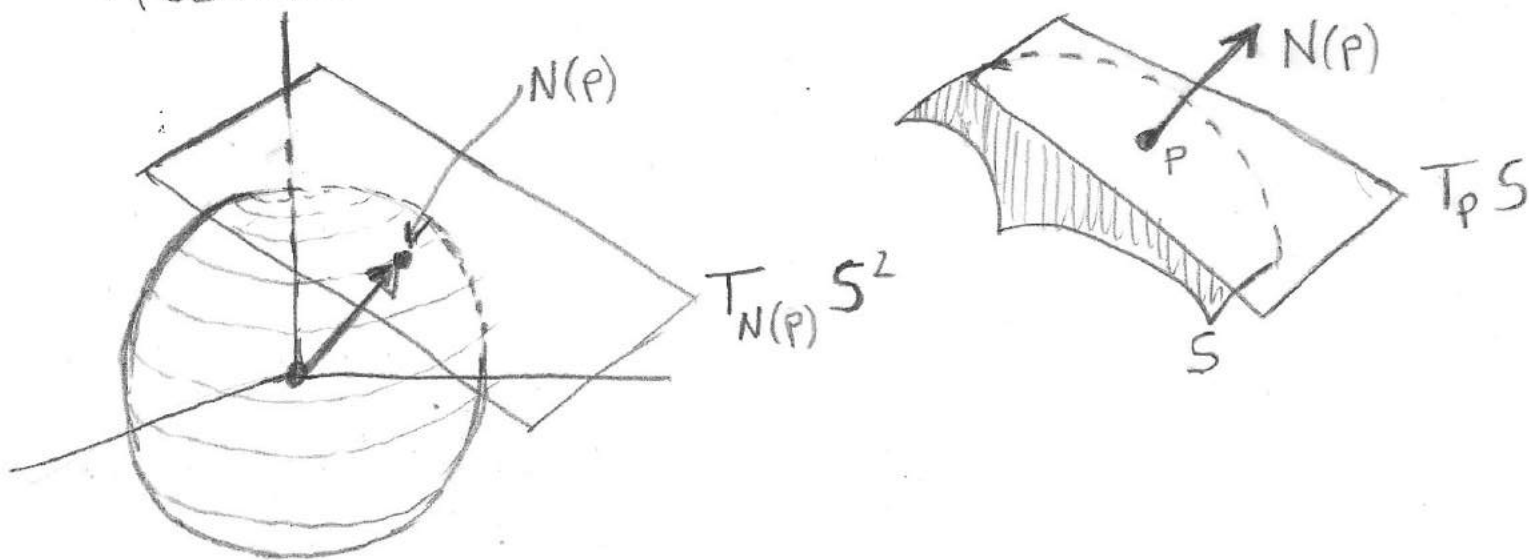
PROP : N_{*p} è un endomorfismo : $N_{*p} : T_p S \rightarrow T_p S$

nel senso, in qualunque modo si veda la
mappe N_{*p} (vedi (\bullet) , $(\bullet\bullet)$), $N_{*p}(T_p S)$ è
un sottospazio parallelo a $T_p S$.

DIM

Dimostrazione geometrica (intuitiva)

Abbiamo visto che $N_* : T_p S \rightarrow T_{N(p)} S^2 \subseteq \mathbb{R}^3$



Si vede
facilmente che
 $T_{N(p)} S^2$ è
parallelo a $T_p S$

DIMOSTRAZIONE ALGEBRICA

Proveremo che l'immagine di N_{*P_0} sta in $T_{P_0}S$
o, equivalevolmente, che è ortogonale a $N_{P_0} = N^P(u_0, v_0)$
(in quanto $T_{P_0}S$ è il complemento ortogonale di N_{P_0} e viceversa)
dove $P_0 = P(u_0, v_0)$.

Ricordiamo che $N^P: (u, v) \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow N^P(u, v) \in \mathbb{R}^3$.

Quindi, proprio come succede per $P: (u, v) \in \Omega \rightarrow P(u, v) \in \mathbb{R}^3$,

Se $N^P(u, v) = (N_1^P(u, v), N_2^P(u, v), N_3^P(u, v))$

allora

$$N_{*}^P(\partial u) = N_u^P = \left(\frac{\partial N_1^P}{\partial u}, \frac{\partial N_2^P}{\partial u}, \frac{\partial N_3^P}{\partial u} \right)$$

$$N_{*}^P(\partial v) = N_v^P = \left(\frac{\partial N_1^P}{\partial v}, \frac{\partial N_2^P}{\partial v}, \frac{\partial N_3^P}{\partial v} \right)$$

In particolare, per quello visto a pag. 5,

$$N_*^P(\partial u) = N_u^P = N_*(P_u) \quad (*)$$

$$N_*^P(\partial v) = N_v^P = N_*(P_v)$$

$N_*(P_u)$ è ortogonale ad N^P (più precisamente $N_*(P_u(u_0, v_0))$ ortogonale a $N^P(u_0, v_0)$)

in quanto

$$\|N^P(u, v)\| = 1 \quad \forall u, v \in \Omega \iff N^P(u, v) \cdot N^P(u, v) = 1 \Rightarrow$$

$$(N^P \cdot N^P)_u = 0 \xRightarrow{\text{Leibnitz}} N_u^P \cdot N^P = 0 \Rightarrow \frac{N_u^P(u_0, v_0)}{N^P(u_0, v_0)} \text{ ortogonale a } N^P(u_0, v_0)$$

(*) $\Rightarrow \left. \begin{array}{l} \frac{N_*(P_u(u_0, v_0))}{N^P(u_0, v_0)} \text{ ortogonale a } N_{P_0} \\ \text{Un discorso analogo ci porta a dire} \\ \frac{N_*(P_v(u_0, v_0))}{N^P(u_0, v_0)} \text{ ortogonale a } N_{P_0} \end{array} \right\} \begin{array}{l} N_*(v), \forall v \in T_{P_0} S, \\ \text{è ortogonale} \\ \text{a } N_{P_0} \end{array}$

PROP: $N_{*p_0} : T_{p_0} S \rightarrow T_{p_0} S$ è un endomorfismo
simmetrico rispetto alla prima forma fondamentale
di S .

DIM:

Dobbiamo dimostrare che

$$g_S(N_{*p_0}(v), w) = g_S(v, N_{*p_0}(w)) \quad \forall v, w \in T_{p_0} S$$

Cioè, dalla definizione di g_S ,

$$N_{*p_0}(v) \cdot w = v \cdot N_{*p_0}(w) \quad \forall v, w \in T_{p_0} S$$

Prodotto scalare standard di \mathbb{R}^3

Sarà sufficiente mostrare che (dimostrare il perché)

$$N_{*p_0}(P_u) \cdot P_v = P_u \cdot N_{*p_0}(P_v)$$

(cioè dimostrare perché è sufficiente farlo vedere sui vettori di una base)

Abbiamo che $(*)$ pag. 8

$$N_{*}(P_u) \cdot P_v \stackrel{(*)}{=} N_u^P \cdot P_v = -N^P \cdot P_{uv}$$

Ricordare che P_u e P_v sono ortogonali a N^P

$$\text{In quanto } N^P \cdot P_v = 0 \Rightarrow (N^P \cdot P_v)_u = 0 \stackrel{\text{Leibniz}}{\Rightarrow}$$

$$\Rightarrow N_u^P \cdot P_v + N^P \cdot P_{uv} = 0$$

$$\text{cioè } N_u^P \cdot P_v = -N^P \cdot P_{uv}$$

Riscontro quello che ho ottenuto a pag. 10 :

$$N_*(P_u) \cdot P_v = -N^P \cdot P_{uv} \quad (.)$$

Facendo lo stesso ragionamento su $N_*(P_v) \cdot P_u$ ottengo

$$N_*(P_v) \cdot P_u = -N^P \cdot P_{vu} \quad (..)$$

ma poiché $P_{uv} = P_{vu}$ (regola di Schwarz)

(.) e (..) sono uguali :

$$N_*(P_u) \cdot P_v = N_*(P_v) \cdot P_u = P_u \cdot N_*(P_v)$$

come volevasi dimostrare