



PONTIFICIA UNIVERSIDAD CATÓLICA DE CHILE  
FACULTAD DE MATEMÁTICAS  
DEPARTAMENTO DE MATEMÁTICA

## **Tarea 5**

Geometría Diferencial - MAT2305

Fecha de Entrega: 2020-06-25

Nicholas Mc-Donnell

**Solución problema 1:** Como  $\mathbf{x}_u \perp \mathbf{x}_v$  se tiene que  $F = \langle \mathbf{x}_u, \mathbf{x}_v \rangle = 0$ , ahora se calculan los símbolos de Christoffel:

$$\begin{cases} \Gamma_{11}^1 \cdot E + \Gamma_{11}^2 \cdot 0 = \frac{1}{2}E_u \\ \Gamma_{11}^1 \cdot 0 + \Gamma_{11}^2 \cdot G = -\frac{1}{2}E_v \\ \Gamma_{12}^1 \cdot E + \Gamma_{12}^2 \cdot 0 = \frac{1}{2}E_v \\ \Gamma_{12}^1 \cdot 0 + \Gamma_{12}^2 \cdot G = \frac{1}{2}G_u \\ \Gamma_{22}^1 \cdot E + \Gamma_{22}^2 \cdot 0 = -\frac{1}{2}G_u \\ \Gamma_{22}^1 \cdot 0 + \Gamma_{22}^2 \cdot G = \frac{1}{2}G_v \end{cases}$$

Con lo que se tiene

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= \frac{E_u}{2E} & \Gamma_{11}^2 &= -\frac{E_v}{2G} \\ \Gamma_{12}^1 &= \frac{E_v}{2E} & \Gamma_{12}^2 &= \frac{G_u}{2G} \\ \Gamma_{22}^1 &= -\frac{G_u}{2E} & \Gamma_{22}^2 &= \frac{G_v}{2G} \end{aligned}$$

Ahora, se recuerda que:

$$\begin{aligned} \mathbf{x}_{uu} &= \Gamma_{11}^1 \mathbf{x}_u + \Gamma_{11}^2 \mathbf{x}_v + eN \\ \mathbf{x}_{uv} &= \Gamma_{12}^1 \mathbf{x}_u + \Gamma_{12}^2 \mathbf{x}_v + fN \\ \mathbf{x}_{vv} &= \Gamma_{22}^1 \mathbf{x}_u + \Gamma_{22}^2 \mathbf{x}_v + gN \end{aligned}$$

Con lo que se vio más arriba se tiene que:

$$\begin{aligned} \mathbf{x}_{uu} &= \frac{E_u}{2E} \mathbf{x}_u - \frac{E_v}{2G} \mathbf{x}_v + eN \\ \mathbf{x}_{uv} &= \frac{E_v}{2E} \mathbf{x}_u + \frac{G_u}{2G} \mathbf{x}_v + fN \\ \mathbf{x}_{vv} &= -\frac{G_u}{2E} \mathbf{x}_u + \frac{G_v}{2G} \mathbf{x}_v + gN \end{aligned}$$

Además, sabemos que  $N_u = a_{11}\mathbf{x}_u + a_{21}\mathbf{x}_v$  y que  $N_v = a_{12}\mathbf{x}_u + a_{22}\mathbf{x}_v$ , por lo que:

$$\begin{aligned} N_u &= \frac{fF - eG}{EG - F^2}\mathbf{x}_u + \frac{eF - fE}{EG - F^2}\mathbf{x}_v = -\frac{e}{E}\mathbf{x}_u - \frac{f}{G}\mathbf{x}_v \\ N_v &= \frac{gF - fG}{EG - F^2}\mathbf{x}_u + \frac{fF - gE}{EG - F^2}\mathbf{x}_v = -\frac{f}{E}\mathbf{x}_u - \frac{g}{G}\mathbf{x}_v \end{aligned}$$

Ahora, queremos desarrollar la expresión  $K = -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left( \left( \frac{E_v}{\sqrt{EG}} \right)_v + \left( \frac{G_u}{\sqrt{EG}} \right)_u \right)$ :

$$\begin{aligned} K &= -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left( \left( \frac{E_v}{\sqrt{EG}} \right)_v + \left( \frac{G_u}{\sqrt{EG}} \right)_u \right) \\ &= -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left( \frac{E_{vv}}{\sqrt{EG}} - \frac{E_v(E_vG + EG_v)}{2EG\sqrt{EG}} + \frac{G_{uu}}{\sqrt{EG}} - \frac{G_u(E_uG + EG_u)}{2EG\sqrt{EG}} \right) \\ &= -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left( -\frac{E_uG_u}{2E\sqrt{EG}} - \frac{E_v^2}{2E\sqrt{EG}} + \frac{2\sqrt{G}}{\sqrt{E}} \left( \frac{E_{vv}}{2G} - \frac{G_vE_v}{2G^2} \right) \right. \\ &\quad \left. + \frac{E_vG_v}{2G\sqrt{EG}} + \frac{G_u^2}{2G\sqrt{EG}} + \frac{2\sqrt{G}}{\sqrt{E}} \left( \frac{G_{uu}}{2G} - \frac{G_u^2}{2G^2} \right) \right) \\ &= -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left( -\frac{E_uG_u}{2E\sqrt{EG}} - \frac{E_v^2}{2E\sqrt{EG}} + \frac{2\sqrt{G}}{\sqrt{E}} \left( \frac{E_v}{2G} \right)_v \right. \\ &\quad \left. + \frac{E_vG_v}{2G\sqrt{EG}} + \frac{G_u^2}{2G\sqrt{EG}} + \frac{2\sqrt{G}}{\sqrt{E}} \left( \frac{G_u}{2G} \right)_u \right) \\ &= \frac{1}{E} \left( \frac{E_uG_u}{4EG} + \frac{E_v^2}{4EG} - \left( \frac{E_v}{2G} \right)_v - \frac{E_vG_v}{4G^2} - \frac{G_u^2}{4G^2} - \left( \frac{G_u}{2G} \right)_u \right) \end{aligned}$$

Con todo lo anterior casi se tiene lo pedido, específicamente si  $\frac{E_uG_u}{4EG} + \frac{E_v^2}{4EG} - \left( \frac{E_v}{2G} \right)_v - \frac{E_vG_v}{4G^2} -$

$\frac{G_u^2}{4G^2} - \left(\frac{G_u}{2G}\right)_u = \frac{eg-f^2}{G}$ , tenemos lo pedido. Para esto veamos  $\mathbf{x}_{uvv}$  y  $\mathbf{x}_{uvu}$ :

$$\begin{aligned}
\mathbf{x}_{uvv} &= \left( \frac{E_u}{2E} \mathbf{x}_u - \frac{E_v}{2G} \mathbf{x}_v + eN \right)_v \\
&= \left( \frac{E_u}{2E} \right)_v \mathbf{x}_u + \frac{E_u}{2E} \mathbf{x}_{uv} - \left( \frac{E_v}{2G} \right)_v \mathbf{x}_v + \frac{E_v}{2G} \mathbf{x}_{vv} + e_v N + eN_v \\
&= \left( \frac{E_u}{2E} \right)_v \mathbf{x}_u + \frac{E_u}{2E} \left( \frac{E_v}{2E} \mathbf{x}_u + \frac{G_u}{2G} \mathbf{x}_v + fN \right) \\
&\quad - \left( \frac{E_v}{2G} \right)_v \mathbf{x}_v + \frac{E_v}{2G} \left( -\frac{G_u}{2E} \mathbf{x}_u + \frac{G_v}{2G} \mathbf{x}_v + gN \right) \\
&\quad + e_v N + e \left( -\frac{f}{E} \mathbf{x}_u - \frac{g}{G} \mathbf{x}_v \right) \\
&= \mathbf{x}_u \left( \left( \frac{E_u}{2E} \right)_v + \frac{E_u E_v}{4E^2} - \frac{E_v G_u}{4EG} - \frac{ef}{E} \right) \\
&\quad + \mathbf{x}_v \left( -\left( \frac{E_v}{2G} \right)_v + \frac{E_u G_u}{4EG} + \frac{E_v G_v}{4G^2} - \frac{eg}{G} \right) \\
&\quad + N \left( e_v + \frac{fE_v}{2E} + \frac{gE_v}{2G} \right)
\end{aligned}$$

Para  $\mathbf{x}_{uvu}$ :

$$\begin{aligned}
\mathbf{x}_{uvu} &= \left( \frac{E_v}{2E} \mathbf{x}_u + \frac{G_u}{2G} \mathbf{x}_v + fN \right)_u \\
&= \left( \frac{E_v}{2E} \right)_u \mathbf{x}_u + \frac{E_v}{2E} \mathbf{x}_{uu} + \left( \frac{G_u}{2G} \right)_u \mathbf{x}_v + \frac{G_u}{2G} \mathbf{x}_{vu} + f_u N + fN_u \\
&= \left( \frac{E_v}{2E} \right)_u \mathbf{x}_u + \frac{E_v}{2E} \left( \frac{E_u}{2E} \mathbf{x}_u - \frac{E_v}{2G} \mathbf{x}_v + eN \right) \\
&\quad + \left( \frac{G_u}{2G} \right)_u \mathbf{x}_v + \frac{G_u}{2G} \left( \frac{E_v}{2E} \mathbf{x}_u + \frac{G_u}{2G} \mathbf{x}_v + fN \right) \\
&\quad + f_u N + f \left( -\frac{e}{E} \mathbf{x}_u - \frac{f}{G} \mathbf{x}_v \right) \\
&= \mathbf{x}_u \left( \left( \frac{E_v}{2E} \right)_u + \frac{E_u E_v}{4E^2} + \frac{E_v G_u}{4EG} - \frac{ef}{E} \right) \\
&\quad + \mathbf{x}_v \left( \left( \frac{G_u}{2G} \right)_u - \frac{E_v^2}{4EG} + \frac{G_u^2}{4G^2} - \frac{f^2}{G} \right) \\
&\quad + N \left( f_u + \frac{eE_v}{2E} + \frac{fG_u}{2G} \right)
\end{aligned}$$

Ahora,  $\mathbf{x}_{uvv} = \mathbf{x}_{uvu}$ , por lo que  $\mathbf{x}_{uvv} - \mathbf{x}_{uvu} = 0$ , más aún como  $\{\mathbf{x}_u, \mathbf{x}_v, N\}$  es una base se

tiene que los coeficientes son cero, específicamente se tiene que:

$$\left(-\left(\frac{E_v}{2G}\right)_v + \frac{E_u G_u}{4EG} + \frac{E_v G_v}{4G^2} - \frac{eg}{G}\right) - \left(\left(\frac{G_u}{2G}\right)_u - \frac{E_v^2}{4EG} + \frac{G_u^2}{4G^2} - \frac{f^2}{G}\right) = 0$$

Reescribiéndolo un poco:

$$\frac{E_u G_u}{4EG} + \frac{E_v^2}{4EG} - \left(\frac{E_v}{2G}\right)_v - \frac{E_v G_v}{4G^2} - \frac{G_u^2}{4G^2} - \left(\frac{G_u}{2G}\right)_u = \frac{eg - f^2}{G}$$

Que es lo que queríamos, por lo que se tiene lo pedido. ■

### Solución problema 2:

- (a) Como  $K = \frac{eg-f^2}{EG-F^2}$ , se tiene que  $K = -1$  y además como  $F = 0$  se tiene que  $\mathbf{x}_u \perp \mathbf{x}_v$ , por lo que  $K = -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left( \left(\frac{E_v}{\sqrt{EG}}\right)_v + \left(\frac{G_u}{\sqrt{EG}}\right)_u \right)$ , entonces se tendría que  $K = 0$ . Esto es una contradicción, por lo que no puede existir una superficie que cumpla eso.

- (b) Se calculan los símbolos de Christoffel:

$$\begin{cases} \Gamma_{11}^1 \cdot 1 + \Gamma_{11}^2 \cdot 0 = 0 \\ \Gamma_{11}^1 \cdot 0 + \Gamma_{11}^2 \cdot \cos^2 u = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} \Gamma_{12}^1 \cdot 1 + \Gamma_{12}^2 \cdot 0 = 0 \\ \Gamma_{12}^1 \cdot 0 + \Gamma_{12}^2 \cdot \cos^2 u = -\sin u \cos u \end{cases} \quad \begin{cases} \Gamma_{22}^1 \cdot 1 + \Gamma_{22}^2 \cdot 0 = \sin u \cos u \\ \Gamma_{22}^1 \cdot 0 + \Gamma_{22}^2 \cdot \cos^2 u = 0 \end{cases}$$

Por lo que  $\Gamma_{11}^1 = \Gamma_{11}^2 = \Gamma_{12}^1 = \Gamma_{22}^2 = 0$ ,  $\Gamma_{22}^1 = \sin u \cos u$  y  $\Gamma_{12}^2 = -\tan u$ . Se quiere que se cumplen las siguientes:

$$(\Gamma_{12}^2)_u - (\Gamma_{11}^2)_v + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 = -EK$$

$$e_v - f_u = e\Gamma_{12}^1 + f(\Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^1) - g\Gamma_{11}^2$$

$$f_v - g_u = e\Gamma_{22}^1 + f(\Gamma_{22}^2 - \Gamma_{12}^1) - g\Gamma_{12}^2$$

Reemplazando se tiene lo siguiente:

$$-\sec^2 u + \tan^2 u = -1$$

$$0 = \cos^2 u \cdot 0 + 0(\Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^1)$$

$$0 = \cos^2 u \cdot \cos u \sin u + 0(\Gamma_{22}^2 - \Gamma_{12}^1) + \tan u$$

Las primeras dos son trivialmente ciertas. Pero la última es falsa. Por lo que no existe tal superficie. ■

**Solución problema 3:** Se nota que la superficie se puede parametrizar con  $\mathbf{x}(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta, r)$  con  $r > 0$  y  $\theta \in (0, \frac{\pi}{2})$ , dado eso se tiene que:

$$\mathbf{x}_r = (\cos \theta, \sin \theta, 1)$$

$$\mathbf{x}_\theta = (-r \sin \theta, r \cos \theta, 0)$$

Por lo que:

$$E = \langle \mathbf{x}_u, \mathbf{x}_u \rangle = 2$$

$$F = \langle \mathbf{x}_u, \mathbf{x}_v \rangle = 0$$

$$G = \langle \mathbf{x}_v, \mathbf{x}_v \rangle = r^2$$

Ahora, sea  $\mathbf{y}(r, \theta) = (\sqrt{2}r \cos(\theta/\sqrt{2}), \sqrt{2}r \sin(\theta/\sqrt{2}), 0)$

$$\mathbf{x}_r = (\sqrt{2} \cos(\theta/\sqrt{2}), \sqrt{2} \sin(\theta/\sqrt{2}), 0)$$

$$\mathbf{x}_\theta = (-r \sin \theta, r \cos \theta, 0)$$

Por lo que:

$$E = \langle \mathbf{x}_u, \mathbf{x}_u \rangle = 2$$

$$F = \langle \mathbf{x}_u, \mathbf{x}_v \rangle = 0$$

$$G = \langle \mathbf{x}_v, \mathbf{x}_v \rangle = r^2$$

Como los coeficientes de la primera forma fundamental son los mismos, el plano y el cono son localmente isométricos.

■

#### Solución problema 4:

- (a) Sea  $\alpha$  la arcoparametrización de  $C$ , ya que es una geodesica se tiene que  $n(t) = \pm N(t)$ , donde  $n$  es la normal a la curva y  $N$  es la normal a la superficie. Ahora, como  $C$  es una linea de curvatura se tiene que cumple la siguiente ecuación  $N' = \lambda\alpha'$ , además por Frenet se sabe que  $n' = -kt - \tau b$  y como  $N = \pm n$ , se tiene que  $\pm\lambda\alpha' = -kt - \tau b$ , como  $\alpha$  está arcoparametrizada  $\alpha' = t$ , más aún como  $b \perp t$  se tiene que  $\tau = 0$ .
- (b) Similarmente al anterior, sea  $\alpha$  la arcoparametrización de  $C$ , ya que es una geodesica se tiene que  $n(t) = \pm N(t)$ , donde  $n$  es la normal a la curva y  $N$  es la normal a la superficie. Como es una curva plana no-recta se tiene que  $k \neq 0$  y  $\tau = 0$ . Usando Frenet y que  $n = \pm N$ , se tiene que  $N' = \pm kt = \pm k\lambda\alpha'$ . Entonces por Olinde-Rodrigues se tiene que  $C$  es linea de curvatura.
- (c) Sea  $S$  el plano  $XY$ , y sea  $\alpha$  una curva no recta, se sabe que una curva es linea de curvatura si y solo si cumple la siguiente ecuación:

$$(fE - eF)(u')^2 + (gE - eG)u'v' + (gF - fG)(v')^2 = 0$$

Ahora, como  $S$  es un plano se tiene que  $E = G = 1$  y  $F = e = f = g = 0$ , por ende se tiene que toda curva dentro de  $S$  es linea de curvatura, específicamente  $\alpha$ , por lo que tenemos lo pedido.

■

#### Solución problema 5:

■