



PONTIFICIA UNIVERSIDAD CATÓLICA DE CHILE
FACULTAD DE MATEMÁTICAS
DEPARTAMENTO DE MATEMÁTICA
PROFESOR: PEDRO GASPAR – ESTUDIANTE: BENJAMÍN MATELUNA

Geometría Diferencial - MAT2860
Interrogación 2
30 de mayo de 2025

Problema 1

Sea

$$\Sigma := \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1 \right\}$$

Definimos la función diferenciable $h : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ dada por

$$h(x, y, z) := \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2}$$

Notemos que $\Sigma = h^{-1}(1)$ con 1 valor regular de h . Luego definimos la orientación del elipsoide dada por $N : \Sigma \rightarrow \mathbb{S}^2$ definida por

$$N(p) := \frac{\left(\frac{x}{a^2}, \frac{y}{b^2}, \frac{z}{c^2} \right)}{\sqrt{\frac{x^2}{a^4} + \frac{y^2}{b^4} + \frac{z^2}{c^4}}}$$

Tenemos tres casos:

- Si $r = a = b = c > 0$, entonces Σ es una esfera de radio r y por ende $N(p) = \frac{1}{r}p$ y por lo tanto $DN_p v = \frac{1}{r}v$ para todo $v \in T_p \Sigma$ y todo $p \in \Sigma$, luego, todo punto en Σ es umbilical.
- Si $a > b = c > 0$, notemos que este caso es igual que $a = b > c > 0$.

Problema 2

- Recordemos que se tiene el resultado

$$K_\Sigma \circ X = \frac{eg - f^2}{EG - F^2}$$

como $F \equiv 0$, vemos que

$$(K_\Sigma \circ X) \cdot EG = eg - f^2$$

Por otro lado, se tienen las siguientes identidades para E_{vv} y G_{uu} ,

$$\begin{aligned} E_{vv} &= \frac{\partial^2}{\partial v^2} (\langle X_u, X_u \rangle) = \frac{\partial}{\partial v} (2 \langle X_{uv}, X_u \rangle) = 2 (\langle X_{uvv}, X_u \rangle + \langle X_{uv}, X_{uv} \rangle) \\ G_{uu} &= \frac{\partial^2}{\partial u^2} (\langle X_v, X_v \rangle) = \frac{\partial}{\partial u} (2 \langle X_{vu}, X_v \rangle) = 2 (\langle X_{vuu}, X_v \rangle + \langle X_{vu}, X_{vu} \rangle) \end{aligned}$$

Para la expresiones $|(X_{uv})^T|^2$ y $\langle (X_{uu})^T, (X_{vv})^T \rangle$, tenemos que

$$\begin{aligned} |(X_{uv})^T|^2 &= \langle X_{uv} - \langle X_{uv}, N^x \rangle N^x, X_{uv} - \langle X_{uv}, N^x \rangle N^x \rangle \\ &= \langle X_{uv} - f N^x, X_{uv} - f N^x \rangle = |X_{uv}|^2 - f^2 - f^2 + f^2 = |X_{uv}|^2 - f^2 \end{aligned}$$

y

$$\begin{aligned} \langle (X_{uu})^T, (X_{vv})^T \rangle &= \langle X_{uu} - \langle X_{uu}, N^x \rangle N^x, X_{vv} - \langle X_{vv}, N^x \rangle N^x \rangle \\ &= \langle X_{uu} - e N^x, X_{vv} - g N^x \rangle = \langle X_{uu}, X_{vv} \rangle - eg - eg + eg = \langle X_{uu}, X_{vv} \rangle - eg \end{aligned}$$

recordando que $e = \langle N^x, X_{uu} \rangle$, $f = \langle N^x, X_{uv} \rangle$ y $g = \langle N^x, X_{vv} \rangle$. Además, tenemos lo siguiente como consecuencia de que la parametrización es ortogonal

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{\partial^2}{\partial u \partial v} (\langle X_u, X_v \rangle) = \frac{\partial}{\partial u} (\langle X_{uv}, X_v \rangle + \langle X_u, X_{vv} \rangle) \\ &= \langle X_{uvu}, X_v \rangle + \langle X_{uv}, X_{vu} \rangle + \langle X_{uu}, X_{vv} \rangle + \langle X_u, X_{vvu} \rangle \end{aligned}$$

lo que implica que

$$-\langle X_{uu}, X_{vv} \rangle = \langle X_{uvu}, X_v \rangle + \langle X_{uv}, X_{vu} \rangle + \langle X_u, X_{vvu} \rangle$$

Usando lo anterior, se sigue que

$$\begin{aligned} &-\frac{1}{2} (E_{vv} + G_{uu}) + |(X_{uv})^T|^2 - \langle (X_{uu})^T, (X_{vv})^T \rangle \\ &= -\langle X_{uvv}, X_u \rangle - \langle X_{uv}, X_{uv} \rangle - \langle X_{vuu}, X_v \rangle - \langle X_{vu}, X_{vu} \rangle + |X_{uv}|^2 - f^2 + eg - \langle X_{uu}, X_{vv} \rangle \\ &= eg - f^2 \end{aligned}$$

y se tiene lo pedido. (Para esta parte trabaje en conjunto con Ricardo Larraín)

b) Como $\{X_u, X_v, N\}$ forman una base de \mathbb{R}^3 , existen $a, b, c \in \mathbb{R}$ tales que

$$X_{uu} = aX_u + bX_v + cN$$

Notemos que $\langle X_{uu}, N^x \rangle = e$, veamos las siguientes igualdades para $\langle X_{uu}, X_u \rangle$ y $\langle X_{uu}, X_v \rangle$

$$\langle X_{uu}, X_u \rangle = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial u} (\langle X_u, X_u \rangle) = \frac{1}{2} E_u$$

y usando que $F \equiv 0$ vemos que

$$0 = \frac{\partial}{\partial u} (\langle X_u, X_v \rangle) = \langle X_{uu}, X_v \rangle + \langle X_u, X_{vv} \rangle = \langle X_{uu}, X_v \rangle + \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial v} (\langle X_u, X_u \rangle) = \langle X_{uu}, X_v \rangle + \frac{1}{2} E_v$$

entonces tomando producto interno con X_u , X_v y N^x respectivamente y usando que $F \equiv 0$, N^x es unitario y ortogonal a $\{X_u, X_v\}$, tenemos que

$$a = \frac{\langle X_{uu}, X_u \rangle}{\langle X_u, X_u \rangle} = \frac{E_u}{2E} \quad b = \frac{\langle X_{uu}, X_v \rangle}{\langle X_v, X_v \rangle} = -\frac{E_v}{2G} \quad c = \langle X_{uu}, N^x \rangle = e$$

Del mismo modo que antes, tenemos $X_{uv} = a_0X_u + b_0X_v + c_0N$, veamos que $\langle X_{uv}, N^x \rangle = f$ y además

$$\begin{aligned} \langle X_{uv}, X_v \rangle &= \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial u} (\langle X_v, X_v \rangle) = \frac{1}{2} G_u \\ \langle X_{uv}, X_u \rangle &= \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial v} (\langle X_u, X_u \rangle) = \frac{1}{2} E_v \end{aligned}$$

luego

$$a_0 = \frac{\langle X_{uv}, X_u \rangle}{\langle X_u, X_u \rangle} = \frac{E_v}{2E} \quad b_0 = \frac{\langle X_{uv}, X_v \rangle}{\langle X_v, X_v \rangle} = \frac{G_u}{2G} \quad c_0 = \langle X_{uv}, N^x \rangle = f$$

Queda ver $X_{vv} = a_1X_u + b_1X_v + c_1N$. Recordemos que $\langle X_{vv}, N^x \rangle = g$ y adicionalmente

$$\langle X_{vv}, X_v \rangle = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial v} (\langle X_v, X_v \rangle) = \frac{1}{2} G_v$$

por otro lado se tiene que

$$0 = \frac{\partial}{\partial v} (\langle X_u, X_v \rangle) = \langle X_{uv}, X_v \rangle + \langle X_u, X_{vv} \rangle = \frac{1}{2} G_u + \langle X_u, X_{vv} \rangle$$

entonces

$$a_1 = \frac{\langle X_{vv}, X_u \rangle}{\langle X_u, X_u \rangle} = -\frac{G_u}{2E} \quad b_1 = \frac{\langle X_{vv}, X_v \rangle}{\langle X_v, X_v \rangle} = \frac{G_v}{2G} \quad c_1 = \langle X_{vv}, N^x \rangle = g$$

lo que demuestra lo pedido.

c) Del item anterior tenemos las siguientes igualdades

$$\begin{aligned}(X_{uu})^T &= \frac{E_u}{2E}X_u - \frac{E_v}{2G}X_v \\(X_{uv})^T &= \frac{E_v}{2E}X_u + \frac{G_u}{2G}X_v \\(X_{vv})^T &= -\frac{G_u}{2E}X_u + \frac{G_v}{2G}X_v\end{aligned}$$

Por otro lado también se tiene lo siguiente

$$\begin{aligned}|(X_{uv})^T|^2 &= \left\langle \frac{E_v}{2E}X_u + \frac{G_u}{2G}X_v, \frac{E_v}{2E}X_u + \frac{G_u}{2G}X_v \right\rangle = \frac{E_v^2}{4E} + \frac{G_u^2}{4G} \\ \langle (X_{uu})^T, (X_{vv})^T \rangle &= \left\langle \frac{E_u}{2E}X_u - \frac{E_v}{2G}X_v, -\frac{G_u}{2E}X_u + \frac{G_v}{2G}X_v \right\rangle = -\frac{E_u G_u}{4E} - \frac{E_v G_v}{4G}\end{aligned}$$

Luego

$$\begin{aligned}& -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left[\left(\frac{G_u}{\sqrt{EG}} \right)_u + \left(\frac{E_v}{\sqrt{EG}} \right)_v \right] \\&= -\frac{1}{2\sqrt{EG}} \left(\frac{G_{uu}\sqrt{EG} - G_u \frac{E_u G + EG_u}{2\sqrt{EG}} + E_{vv}\sqrt{EG} - E_v \frac{E_v G + EG_v}{2\sqrt{EG}}}{EG} \right) \\&= -\frac{1}{4EG} \left(\frac{2G_{uu}EG - G_u(E_u G + EG_u) + 2E_{vv}EG - E_v(E_v G + EG_v)}{EG} \right) \\&= -\frac{1}{4EG} \left(2(E_{vv} + G_{uu}) - \frac{G_u E_u}{E} - \frac{G_u^2}{G} - \frac{E_v^2}{E} - \frac{E_v G_v}{G} \right) \\&= \frac{1}{EG} \left(-\frac{1}{2}(E_{vv} + G_{uu}) + \frac{E_v^2}{4E} + \frac{G_u^2}{4G} + \frac{E_u G_u}{4E} + \frac{E_v G_v}{4G} \right) \\&= \frac{1}{EG} \left(-\frac{1}{2}(E_{vv} + G_{uu}) + |(X_{uv})^T|^2 - \langle (X_{uu})^T, (X_{vv})^T \rangle \right) = \frac{1}{EG} (K_\Sigma \circ X)EG = K_\Sigma \circ X\end{aligned}$$

Problema 3

a) Sea $\gamma : [a, b] \rightarrow \Sigma$ una curva continua. Definimos el conjunto

$$A := \{c \in [a, b] : \text{Existe } N_c : [a, c] \rightarrow \mathbb{S}^2 \text{ continua, } N_c(a) = n \text{ y } N_c(t) \in (T_{\gamma(t)}\Sigma)^\perp\}$$

Notemos que A es no vacío, en efecto, $a \in A$ tomando $N_a(a) = n$ y es continua por ser constante.

Afirmamos que A es abierto, sea $c \in A$. Existe $N_c : [a, c] \rightarrow \mathbb{S}^2$ continua tal que $N_c(a) = n$ y $N_c(t) \in (T_{\gamma(t)}\Sigma)^\perp$. Sea (\mathcal{U}, X) una carta de $\gamma(c)$. Sea $\varepsilon > 0$ tal que $(c - \varepsilon, c + \varepsilon) =: V \subseteq \gamma^{-1}(X(\mathcal{U}))$. Dado $0 < \delta < \varepsilon$ definimos $N_\delta^x : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{S}^2$ como sigue

$$N_\delta^x(u, v) := \frac{X_u \times X_v}{|X_u \times X_v|}(u, v)$$

Consideramos la función $N_\delta^c := N_\delta^x \circ X^{-1} \circ \gamma : V \rightarrow \mathbb{S}^2$ tal que $N_\delta^c(c) = N_c(c)$. Definimos $N_\delta : [0, \delta] \rightarrow \mathbb{S}^2$ como

$$N_\delta(t) := \begin{cases} N_c(t) & \text{si } t \in [a, c] \\ N_\delta^c(t) & \text{si } t \in [c, c + \delta] \end{cases}$$

Por lema del pegamiento N_δ es una función continua, ya que $N_\delta^c(c) = N_c(c)$. Además, por construcción, cumple las hipótesis necesarias, luego $[a, c + \varepsilon) \subset A$.

Veamos que A es cerrado. Sea $(c_n)_n \subseteq A$ tal que c_n converge a $c \in [a, b]$. Sea (\mathcal{U}, X) una carta de $\gamma(c)$, por continuidad, existe $n \in \mathbb{N}$ tal que $\gamma(c_n) \in X(\mathcal{U})$.

Definimos N_c^x del mismo modo que antes. Sea $V := \gamma^{-1}(X(\mathcal{U}))$ consideremos $N_c^0 := N_c^x \circ X^{-1} \circ \gamma : V \rightarrow \mathbb{S}^2$ tal que $N_c^0(c_n) = N_{c_n}(c_n)$. Se define $N_c : [a, c] \rightarrow \mathbb{S}^2$ por

$$N_c(t) := \begin{cases} N_{c_n}(t) & \text{si } t \in [a, c_n] \\ N_c^0(t) & \text{si } t \in [c_n, c] \end{cases}$$

Al igual que antes, esta función es continua, por lema de pegamientos y cumple con las hipótesis necesarias por construcción y por lo tanto $c \in A$. Así, $A \subseteq [a, b]$ es clopen y por lo tanto $A = [a, b]$.

Veamos que la función N_γ es única, supongamos que existe N' que satisface las mismas condiciones, luego $(N_\gamma - N')^{-1}(0)$ y $(N_\gamma + N')^{-1}(0)$ son cerrados disjuntos que separan $[a, b]$, pues $N_\gamma(t) = \pm N'(t)$. Como $N_\gamma(a) = N'(a)$, se sigue que $N_\gamma(t) = N'(t)$ para todo $t \in [a, b]$ lo que prueba la unicidad.

- b) Supongamos que Σ es orientable, entonces existe un campo normal unitario continuo $N : \Sigma \rightarrow \mathbb{S}^2$. Sea $\gamma : [a, b] \rightarrow \Sigma$ una curva continua y cerrada. Por la parte anterior existe una única función y continua $N_\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{S}^2$ tal que

$$N(\gamma(a)) = N_\gamma(a) \quad \text{y} \quad N_\gamma(t) \in (T_{\gamma(t)}\Sigma)^\perp$$

Consideremos la función continua $N \circ \gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{S}^2$. Notemos que $N \circ \gamma$ cumple las mismas propiedades que N_γ por definición de N , luego, por unicidad se sigue que

$$N_\gamma(a) = N(\gamma(a)) = N(\gamma(b)) = N_\gamma(b)$$

Supongamos, sin pérdida de generalidad, que Σ es conexa, en caso contrario basta ver el resultado para cada componente conexa. Supongamos que para toda curva γ continua y cerrada se cumple que $N_\gamma(a) = N_\gamma(b)$.

Sea $q \in \Sigma$ consideremos su vector normal n unitario, definimos $N : \Sigma \rightarrow \mathbb{S}^2$ como sigue

$$N(p) := N_\gamma(1)$$

donde $\gamma : [0, 1] \rightarrow \Sigma$ es una curva continua tal que $\gamma(0) = q$ y $\gamma(1) = p$, además $N_\gamma(0) = n$ para toda curva γ . Veamos que N está bien definida, es decir, es independiente de la curva representante. Sean γ, γ_0 como antes, definimos la curva

$$\alpha(t) := \begin{cases} \gamma(1 - 2t) & \text{si } t \in [0, 1/2] \\ \gamma_0(2t - 1) & \text{si } t \in [1/2, 1] \end{cases}$$

y su campo normal $N_\alpha : [0, 1] \rightarrow \mathbb{S}^2$ como

$$N_\alpha(t) := \begin{cases} N_\gamma(1 - 2t) & \text{si } t \in [0, 1/2] \\ N_{\gamma_0}(2t - 1) & \text{si } t \in [1/2, 1] \end{cases}$$

es continuo pues $N_\gamma(0) = N_{\gamma_0}(0)$ y es única tal que $N_\alpha(0) = N_\gamma(1)$, luego como α es cerrada

$$N_\gamma(1) = N_\alpha(0) = N_\alpha(1) = N_{\gamma_0}(1)$$

Veamos que N es continua. Sea $p_0 \in \Sigma$, sea γ un camino que une q con p_0 , entonces por continuidad de N_γ se sigue que $\lim_{t \rightarrow b} N(\gamma(t)) = \lim_{t \rightarrow b} N_\gamma(t) = N_{\gamma(b)} = N(p_0)$. Como lo anterior es independiente del camino, concluimos que

$$\lim_{p \rightarrow p_0} N(p) = N(p_0)$$

Problema 4

Si $p \in S_r$, es claro que $\Phi(p) = \phi(p)$, adicionalmente esta es la única extensión. Veamos que $\Phi : \mathbb{R}^3 \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ es invertible, como ϕ es isometría, en particular es invertible, definimos $\psi : \mathbb{R}^3 \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ como sigue

$$\psi(p) := \frac{|p|}{r} \phi^{-1} \left(\frac{p}{|p|} r \right)$$

luego

$$\begin{aligned}\Phi \circ \psi(p) &= \Phi(\psi(p)) = \Phi\left(\frac{|p|}{r}\phi^{-1}\left(\frac{p}{|p|}r\right)\right) = \frac{\left|\frac{|p|}{r}\phi^{-1}\left(\frac{p}{|p|}r\right)\right|}{r}\phi\left(\frac{\left|\frac{|p|}{r}\phi^{-1}\left(\frac{p}{|p|}r\right)\right|}{\left|\frac{|p|}{r}\phi^{-1}\left(\frac{p}{|p|}r\right)\right|}r\right) \\ &= \frac{|p|}{r}\phi\left(\phi^{-1}\left(\frac{p}{|p|}r\right)\right) = p\end{aligned}$$

del mismo modo se sigue que $\psi \circ \Phi(p) = p$. Veamos que $D\Phi_p$ es isometría lineal y por ende un isomorfismo lineal. Sea $p \in \mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ y sea $w \in \mathbb{R}^3$, entonces

$$\begin{aligned}D\Phi_p w &= \frac{d}{dt}\Big|_{t=0} \Phi(p+tw) = \frac{d}{dt}\Big|_{t=0} \left(\frac{|p+tw|}{r}\phi\left(r\frac{p+tw}{|p+tw|}\right)\right) \\ &= \left(\frac{\langle p+tw, w \rangle}{r|p+tw|}\phi\left(r\frac{p+tw}{|p+tw|}\right) + \frac{|p+tw|}{r}D\phi_{\frac{p}{|p|}r}\left(r\frac{w|p+tw| - (p+tw)\frac{\langle p+tw, w \rangle}{|p+tw|}}{|p+tw|^2}\right)\right)\Big|_{t=0} \\ &= \frac{\langle p, w \rangle}{r|p|}\phi\left(r\frac{p}{|p|}\right) + |p|D\phi_{\frac{p}{|p|}r}\left(\frac{w}{|p|} - \frac{p\langle p, w \rangle}{|p|^3}\right)\end{aligned}$$

notemos que

$$\begin{aligned}|D\Phi_p w|^2 &= \left|\frac{\langle p, w \rangle}{r|p|}\phi\left(r\frac{p}{|p|}\right) + |p|D\phi_{\frac{p}{|p|}r}\left(\frac{w}{|p|} - \frac{p\langle p, w \rangle}{|p|^3}\right)\right|^2 \\ &= \frac{\langle p, w \rangle^2}{|p|^2} + \left|w - p\frac{\langle p, w \rangle}{|p|^2}\right|^2 = \frac{\langle p, w \rangle^2}{|p|^2} + |w|^2 - 2\frac{\langle p, w \rangle^2}{|p|^2} + \frac{\langle p, w \rangle^2}{|p|^2} = |w|^2\end{aligned}$$

donde la segunda igualdad se debe a que dado $v \in S_r$ se tiene que $\langle D\phi_v w, v \rangle = 0$, además usamos el hecho de que $D\phi_v$ es isometría lineal. Por teorema de la función inversa se sigue que Φ es difeomorfismo local y como es biyectiva es difeomorfismo, así por ejercicio visto en clase existe un único movimiento rígido $F : \mathbb{R}^3 \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ tal que $\Phi = F|_{\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}}$.

Notemos que $F(S_r) = \Phi(S_r) = \phi(S_r) = S_r$ y por lo tanto F es una isometría lineal de \mathbb{R}^3 y $\phi = \Phi|_{S_r} = F|_{S_r}$. Por otro lado por un ejemplo visto en clase, dada una isometría lineal F tenemos que $F(S_r) = S_r$ lo que implica que $\phi := F|_{S_r}$ es un difeomorfismo y $D\phi_p$ es isometría lineal.

Por último, queda ver que esta correspondencia es, de hecho, un morfismo de grupos. Sean ϕ, ψ isometrías de S_r y F, G sus correspondientes isometrías lineales de \mathbb{R}^3 , es claro que $F \circ G$ es isometría y dado $p \in S_r$ notamos que $(F \circ G)(p) = F(G(p)) = F(\psi(p)) = \phi(\psi(p))$, por unicidad $F \circ G$ es la isometría que corresponde a $\phi \circ \psi$. Concluimos que $Isom(S_r)$ es isomorfo al grupo de isometrías lineales de \mathbb{R}^3 .

Problema 5

a) Consideramos la parametrización $X : (0, 2\pi) \times (0, 2\pi) \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por

$$X(u, v) := ((R + r\cos(u))\cos(v), (R + r\cos(u))\sin(v), r\sin(u))$$

calculamos sus derivadas parciales para encontrar los coeficientes de la primera forma fundamental

$$F = \langle X_u, X_v \rangle = (R + r\cos(u))r\sin(u)\cos(v)\sin(v) - (R + r\cos(u))r\sin(u)\cos(v)\sin(v) = 0$$

$$E = \langle X_u, X_u \rangle = r^2\sin^2(u)\cos^2(v) + r^2\sin^2(u)\sin^2(v) + r^2\cos^2(u) = r^2\sin^2(u) + r^2\cos^2(u) = r^2$$

$$G = \langle X_v, X_v \rangle = (R + r\cos(u))^2\sin^2(v) + (R + r\cos(u))^2\cos^2(v) = (R + r\cos(u))^2$$

Como $F \equiv 0$, la parametrización es ortogonal y por el problema tenemos que

$$(K_{\Sigma} \circ X)\sqrt{EG} = -\frac{1}{2} \left[\left(\frac{G_u}{\sqrt{EG}} \right)_u + \left(\frac{E_v}{\sqrt{EG}} \right)_v \right]$$

donde $E_v \equiv 0$, pues E es constante, además $\sqrt{EG} = (R + r\cos(u))r$ y $G_u = -2(R + r\cos(u))r\sin(u)$, luego

$$\left(\frac{G_u}{\sqrt{EG}} \right)_u = \left(\frac{-2(R + r\cos(u))r\sin(u)}{(R + r\cos(u))r} \right)_u = (-2\sin(u))_u = -2\cos(u)$$

Utilizando lo anterior, vemos que

$$(K_{\Sigma} \circ X)\sqrt{EG} = -\frac{1}{2} \left[\left(\frac{G_u}{\sqrt{EG}} \right)_u + \left(\frac{E_v}{\sqrt{EG}} \right)_v \right] = -\frac{1}{2}(-2\cos(u) + 0) = \cos(u)$$

b) Así

$$\int_0^{2\pi} \int_0^{2\pi} (K_{\Sigma} \circ X)\sqrt{EG} \, du \, dv = \int_0^{2\pi} \int_0^{2\pi} \cos(u) \, du \, dv = 0$$