

Talle #1 de metodos geometricos

Manuel Garcia, Carlos Andres Llanos

September 5, 2023

1 Ejercicio 1 de la seccion 1-3 del Do Carmo

Mostrar que las lineas tangentes a la curva regular parametrizada $\alpha(t) = (3t, 3t^2, 2t^3)$ forman un angulo constante con $y = 0$ y $z = x$. **Sol.** Tenemos entonces que $\alpha(t) = (3t, 3t^2, 2t^3)$, $\beta(t) = (t, 0, t)$ y $\phi(t) = (t, t, 3t)$ asumiendo cada recta independiente calculando los vectores velocidad de cada curva tenemos:

$$\alpha'(t) = (3, 6t, 6t^2), \quad \beta'(t) = (1, 0, 1), \phi(t) = (1, 1, 3)$$

Donde sabemos que el ángulo entre dos curvas que se interceptan es:

$$\cos \theta = \frac{\langle \alpha' | \beta' \rangle}{\sqrt{\langle \alpha' | \alpha' \rangle \langle \beta' | \beta' \rangle}}$$

entonces:

$$\langle \alpha' | \beta' \rangle = 3 + 6t^2, \quad \langle \beta' | \beta' \rangle = 2, \quad \langle \alpha' | \alpha' \rangle = 9 + 36t^2 + 36t^4$$

$$\cos \theta = \frac{3 + 6t^2}{\sqrt{9 + 36t^2 + 36t^4}} \frac{\sqrt{2}}{2}$$

Resolviendo la raiz del denominador:

$$\sqrt{9 + 36t^2 + 36t^4} = 3\sqrt{1 + 4t^2 + 4t^4}$$

Tomando $t^2 = u$ y simplificando:

$$1 + 4u + 4u^2 = 2u(1 + 2u) + (1 + 2u) = (2u + 1)(2u + 1) = (2u + 1)^2$$

Entonces tenemos que:

$$\cos \theta = \frac{3 + 6t^2}{3(2t^2 + 1)} \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

Entonces tenemos que $\theta = \cos^{-1} \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{\pi}{4}k$ con $k \in \mathbb{Z}$, el angulo θ es constante ya que $\beta(t)$ es una funcion suave y $\alpha(t)$ con $t > 0$ son suaves ya que $\alpha'(t) \neq 0$ y $|\alpha'(t)| \neq 0$

2 Ejercicio 2 de la seccion 1-3 del Do Carmo

Un disco circular de radio 1 en el plano xy rueda sin deslizarse a lo largo del eje x . La figura descrita por un punto de la circunferencia del disco es llamada cicloide.

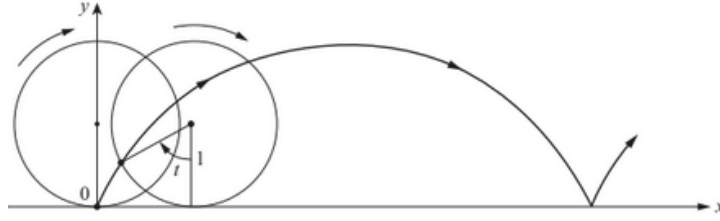


Figure 1: Cicloide

Tenemos la parametrizaci3n: $x^1 = L - \sin \alpha$, $x^2 = 1 - \cos \alpha$. Si usamos la ligadura de rodadura tenemos que $L = r\alpha = \alpha$. Entonces:

$$P = (\alpha - \sin \alpha, \quad 1 - \cos \alpha) = (t - \sin t, \quad 1 - \cos t)$$

a) Los puntos singulares ser3n donde el determinante de $a_j = \left(\frac{\partial x^j}{\partial z^i} \right) \Big|_{z'=z'_0}$ sea distinto de 0.

Derivando $x = x(x^1, x^2)$, $z = z(r, \alpha)$, $r = 1$.

$$\begin{aligned} a_1^1 &= \frac{\partial \alpha - \sin \alpha}{\partial r} = 0, & a_2^1 &= \frac{\partial \alpha - \sin \alpha}{\partial \alpha} = 1 - \cos \alpha \\ a_1^2 &= \frac{\partial r - \cos \alpha}{\partial r} = 1, & a_2^2 &= \frac{\partial 1 - \cos \alpha}{\partial \alpha} = \sin \alpha \\ |a_j^i| &= \begin{vmatrix} 0 & 1 - \cos \alpha \\ 1 & \sin \alpha \end{vmatrix} \end{aligned}$$

Entonces para conocer qu3 puntos se anulan $1 - \cos \alpha = 0 \rightarrow \alpha = \cos^{-1} 1$

Tenemos que si $\alpha = n\pi$, $n \in \mathbb{Z}$, $|a_j^i| = 0$

b) Parametrizando con $u = t$ tenemos:

$$\begin{aligned} P &= r(t - \sin t, \quad 1 - \cos t); & \vec{v}(t) &= r(1 - \cos t, \quad \sin t) \\ \langle v(t) | v(t) \rangle &= r^2 - 2r \cos t + \cos^2 t + \sin^2 t \\ &= r^2 - 2r \cos t + 1, & \text{pero con } r = 1 : \\ &= 2 - 2 \cos t \\ S &= \int_0^{2\pi} \sqrt{2 - 2 \cos t} dt = 8 \end{aligned}$$

3 Ejercicio 6 de la seccion 1-3 del Do Carmo

Sea $\alpha(t) = (ae^{bt} \cos t, ae^{bt} \sin t)$, $t \in \mathbb{R}$, a y b constantes, $a > 0$, $b < 0$, una curva parametrizada a) muestre que $\alpha(t) = (ae^{bt} \cos t, ae^{bt} \sin t)$ es una espiral que cuando $t \rightarrow +\infty$ se aproxima al origen **Sol.**

$$r(t) = ae^{bt}$$

donde r es el radio que depende de un angulo t . Como $b < 0$ y $a > 0$ podemos escribirlo como:

$$r(t) = |a| e^{-|b|t}$$

entonces

$$\lim_{t \rightarrow \infty} |a| e^{-|b|t} = 0$$

Por lo que se aproxima al origen.

b)

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_{t_0}^t |\alpha'(t)| dt$$

$$\begin{aligned}
\alpha(t) &= (ae^{bt} \cos t, ae^{bt} \sin t) \\
\alpha'(t) &= (abe^{bt} \cos t - ae^{bt} \sin t, \quad abe^{bt} \sin t + ae^{bt} \cos t) \\
|\alpha'(t)| &= \sqrt{(abe^{bt} \cos t - ae^{bt} \sin t)^2 + (abe^{bt} \sin t + ae^{bt} \cos t)^2} \\
&= \sqrt{a^2 e^{2bt} + a^2 e^{2bt}} \\
&= \sqrt{a^2 e^{2bt} (1 + b^2)} \\
&= ae^{bt} \sqrt{1 + b^2}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
l(t) &= \lim_{t \rightarrow \infty} \int_{t_0}^t a \sqrt{1 + b^2} e^{bt} dt \\
l &= \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{a}{b} \sqrt{1 + b^2} e^{bt} \\
l &= -\frac{a}{b} \sqrt{b^2 + 1} e^{bt_0}
\end{aligned}$$

4 Ejercicio 1 de la parte 2

Calcule las componentes de la métrica en \mathbb{R}^3 en coordenadas esféricas.

Sol.

$$\begin{aligned}
x &= r \cos \phi \sin \theta \\
y &= r \sin \phi \sin \theta \\
z &= r \cos \theta \\
g_{ij} &= \delta_{ij} \frac{\partial x^k}{\partial z^i} \frac{\partial x^l}{\partial z^j} \\
\frac{\partial x^k}{\partial z^i} &= \begin{bmatrix} \cos \phi \sin \theta & r \cos \phi \cos \theta & -r \sin \phi \sin \theta \\ \sin \phi \sin \theta & r \sin \phi \cos \theta & r \cos \phi \sin \theta \\ \cos \theta & -r \sin \theta & 0 \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
g_{11} &= \delta_{11} \frac{\partial x}{\partial r} \frac{\partial x}{\partial r} + \delta_{11} \frac{\partial y}{\partial r} \frac{\partial y}{\partial r} + \delta_{11} \frac{\partial z}{\partial r} \frac{\partial z}{\partial r} \\
&= \sin^2 \theta + \cos^2 \theta \\
&= 1
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
g_{22} &= \delta_{22} \frac{\partial x}{\partial \theta} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \delta_{22} \frac{\partial y}{\partial \theta} \frac{\partial y}{\partial \theta} + \delta_{22} \frac{\partial z}{\partial \theta} \frac{\partial z}{\partial \theta} \\
&= r^2 (\sin^2 \theta + \cos^2 \theta) \\
&= r^2
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
g_{33} &= \delta_{33} \frac{\partial x}{\partial \phi} \frac{\partial x}{\partial \phi} + \delta_{33} \frac{\partial y}{\partial \phi} \frac{\partial y}{\partial \phi} + \delta_{33} \frac{\partial z}{\partial \phi} \frac{\partial z}{\partial \phi} \\
&= r^2 \sin^2 \theta
\end{aligned}$$

$$g_{ij} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \sin^2 \theta \end{bmatrix}$$

5 Ejercicio 2 de la parte 2

Calcule las componentes de la metrica en $\mathbb{R}_{(1,2)}^3$ en coordenadas pseudo-esfericas (ρ, χ, ϕ)

$$\begin{aligned}x^0 &= \rho \cosh \chi \\x^1 &= \rho \sinh \chi \cos \phi \\x^2 &= \rho \sinh \chi \sin \phi\end{aligned}$$

Sol.

Para calcularlo usamos:

$$g_{\mu\nu} = \frac{\partial x^\alpha}{\partial x^\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x^\nu} \eta_{\alpha\beta}$$

Donde $\eta_{\alpha\beta}$ es la metrica de minkowski en el espacio $\mathbb{R}_{(1,2)}^3$

$$\eta_{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \cosh \chi & \rho \sinh \chi & 0 \\ \sinh \chi \cos \phi & \rho \cosh \chi \cos \phi & \rho \sinh \chi \sin \phi \\ \sinh \chi \sin \phi & \rho \cosh \chi \sin \phi & \rho \sinh \chi \cos \phi \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned}g_{11} &= \cosh^2 \chi - \sinh^2 \chi \cos^2 \phi - \sinh \chi \sin \phi \\ &= \cosh^2 \chi - \sinh^2 \chi \\ &= 1\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}g_{22} &= \rho^2 \sinh^2 \chi - \rho^2 \cosh^2 \chi \cos^2 \phi - \rho^2 \cosh^2 \chi \sin \phi \\ &= \rho^2 (\sinh^2 \chi - \cosh^2 \chi) \\ &= \rho^2\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}g_{33} &= \rho^2 \sinh^2 \chi \sin^2 \phi - \rho^2 \sinh^2 \chi \cos^2 \phi \\ &= -\rho^2 \sinh^2 \chi\end{aligned}$$

$$g'_{ij} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\rho^2 & 0 \\ 0 & 0 & -\rho^2 \sinh^2 \chi \end{bmatrix}$$