

Def $f: S_1 \rightarrow S_2$ diferenciable se dice difeomorfismo local en un punto $p \in S_1$, si existe un entorno abierto $V \subset S_1$ de p tq $f(V)$ es abierto en S_2 y $f: V \rightarrow f(V)$ es difeo.

Prop S_1 y S_2 sup regulares y $f: S_1 \rightarrow S_2$ un mapeo diferenciable tal que df_p es isomorfismo en un $p_1 \in S_1$. Entonces f es difeo local en p .

dem ejercicio usando $\psi^{-1} \circ f \circ \psi$ y usar teo func inversa en \mathbb{R}^3

Vector normal. Dado $p \in S$ hay dos vectores unitarios normales al plano $T_p S$ y uno único recto normal que pasa por p .

Se define el ángulo entre superficies que pasan por p como el ángulo entre sus planos tangentes (o rectos normales).

Dada $\varphi: U \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ una parametrización podemos definir $N: \varphi(U) \rightarrow \mathbb{R}^3$ $p \in \varphi(U)$ por

$$N(p) = \frac{\varphi_u(\varphi^{-1}(p)) \times \varphi_v(\varphi^{-1}(p))}{\|\varphi_u(\varphi^{-1}(p)) \times \varphi_v(\varphi^{-1}(p))\|}$$

$N(p)$ es normal unitario a S en p .

$\forall p \in \varphi(U)$

$\Rightarrow N: \varphi(U) \rightarrow \mathbb{R}^3$ es una función dif.

(pues $N \circ \varphi$ es dif) $N \circ \varphi(u,v) = \frac{\varphi_u(\varphi^{-1}(\varphi(u,v))) \times \varphi_v(\varphi^{-1}(\varphi(u,v)))}{\|\varphi_u(\varphi^{-1}(\varphi(u,v))) \times \varphi_v(\varphi^{-1}(\varphi(u,v)))\|}$

$$= \frac{\varphi_u(u,v) \times \varphi_v(u,v)}{\|\varphi_u(u,v) \times \varphi_v(u,v)\|} \text{ es dif}$$

y $N(\varphi(U)) \subseteq S^2$ la esfera de radio 1

centrada en 0 (pues todos los vectores

tienen norma 1). por \therefore p está normalizado.

obs. Podría no existir una función
 $N: S \rightarrow \mathbb{R}^3$ diferenciable que cumpla que
 $N(p) \perp T_p S$ $\|N(p)\| = 1$ $\forall p \in S$

Primera forma fundamental

Sea S una superficie regular y $p \in S$ el
producto interno de \mathbb{R}^3 induce un producto
interno en $T_p S$ denotado $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$, es decir,
si $v, w \in T_p S \subseteq \mathbb{R}^3$ $\langle v, w \rangle_p = \langle v, w \rangle$ en \mathbb{R}^3
 $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$ es bilineal, simétrica y def. positiva
en $T_p S$.

Forma cuadrática asociada a $\langle \cdot, \cdot \rangle_p$

Def. La forma cuadrática $I_p: T_p S \rightarrow \mathbb{R}$

$$I_p(w) = \langle w, w \rangle_p = \|w\|_p^2 \geq 0$$

$$w \in T_p S$$

es llamada primera forma fundamental de
 S en p

obs si se la forma cuadrática (norma) de todos los vectores puedo recuperar el prod interno

$$\langle X+Y, X+Y \rangle = \|X\|^2 + \|Y\|^2 + 2\langle X, Y \rangle$$

$$\langle X, Y \rangle = \frac{\|X+Y\|^2 - \|X\|^2 - \|Y\|^2}{2}$$

Expresión Ip en coordenadas

Sea $\psi: U \rightarrow S$ parametrización, para cada $p \in \psi(U)$ tomamos $w \in T_p S$ ($p = \psi(q)$) $w = \alpha'(0)$ donde $\alpha(t) = \psi(u(t), v(t))$ $t \in (-\epsilon, \epsilon)$ y $\alpha(0) = p = \psi(q) = \psi(u_0, v_0)$

$$w = u'(0) \psi_u(q) + v'(0) \psi_v(q) \quad (\text{regla de cadena})$$

$$\alpha'(t) = \psi_u(u(t), v(t)) u'(t) + \psi_v(u(t), v(t)) v'(t)$$

$$I_p(w) = \langle w, w \rangle_p = \langle w, w \rangle$$

$$= \langle u'(0) \psi_u(q) + v'(0) \psi_v(q), u'(0) \psi_u(q) + v'(0) \psi_v(q) \rangle$$

$$= \| \psi_u(q) \|^2$$

$$= u'(0)^2 \underbrace{\langle \psi_u(q), \psi_u(q) \rangle}_{E(q)} + 2 u'(0) v'(0) \underbrace{\langle \psi_u(q), \psi_v(q) \rangle}_{F(q)} + v'(0)^2 \underbrace{\langle \psi_v(q), \psi_v(q) \rangle}_{G(q)}$$

$$+ v'(0)^2 \underbrace{\langle \varphi_v(q), \varphi_v(q) \rangle}_{G(q)}$$

$E, F, G: U \rightarrow \mathbb{R}$ son diferenciables y con los coeficientes de la primer forma fundamental

De ahora en adelante siempre que no haya confusión omitiremos el subíndice p en \langle, \rangle_p o I_p .

Ej 1- Si $p_0, w_1, w_2 \in \mathbb{R}^3$ y $\{w_1, w_2\}$ base ortogonal. El plano generado por w_1, w_2 que pasa por p_0 tiene parametrización

$$\varphi(u, v) = p_0 + u w_1 + v w_2$$

$$\Rightarrow \varphi_u(u, v) = w_1 \quad \varphi_v(u, v) = w_2$$

$$E(u, v) \stackrel{I}{=} 1 \quad F(u, v) = 0 \quad G(u, v) = 1$$

$$\therefore W = a \varphi_u(q) + b \varphi_v(q) \rightarrow \|W\| = a^2 + b^2$$

supongo $u'(0) := a \quad v'(0) := b$

$$p = \varphi(u_0, v_0) = \varphi(q) = I_p(w) = \|W\|^2 = a^2 + b^2$$

2 - En $C = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / x^2 + y^2 = 1\}$ consideremos

$$U = (0, 2\pi) \times \mathbb{R} \quad y \quad \psi: U \rightarrow C$$

$$\psi(u, v) = (\cos u, \sin u, v)$$

$$\Rightarrow \psi_u(u, v) = (-\sin u, \cos u, 0)$$

$$\psi_v(u, v) = (0, 0, 1)$$

$$\Rightarrow E(u, v) = 1$$

$$F(u, v) = 0$$

$$G(u, v) = 1$$

3 - 12. e3 f02 con poru $\psi: U \rightarrow S$

$$U = (0, \pi) \times (0, 2\pi)$$

$$\psi(u, v) = (\sin u \cos v, \sin u \sin v, \cos u)$$

$$\psi_u(u, v) = (\cos u \cos v, \cos u \sin v, -\sin u)$$

$$\psi_v(u, v) = (-\sin u \sin v, \sin u \cos v, 0)$$

$$E(u, v) = 1 \quad F(u, v) = 0 \quad G(u, v) = \sin^2 u$$

$$\text{Si } p = \varphi(u_0, v_0) = \varphi(q)$$

$$y \quad w = a \varphi_u(q) + b \varphi_v(q)$$

$$I_p(w) = \langle w, w \rangle_p$$

$$\Rightarrow \|w\|^2 = a^2 + b^2 \sin^2 u_0$$

Donc $\varphi: U \rightarrow S$ est de coord. Ser

$\alpha: J \rightarrow S$ régulier tq $\alpha(J) \subseteq \varphi(U)$

long de α entre t_0 et t . (et forme fonctionnelle)

$$S(t) = \int_{t_0}^t \|\alpha'(r)\| dr = \int_{t_0}^t \sqrt{I(\alpha'(r))} dr$$

(observer que cela vaut pour n'importe quel

no nécessairement contenu en $\alpha(U)$

φ'

étant $\alpha(J) \subseteq \varphi(U)$ tenons que

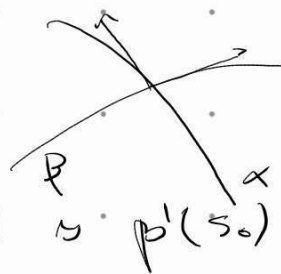
$$\alpha(r) = \varphi(u(r), v(r))$$

$$\alpha'(r) = u'(r) \varphi_u(u(r), v(r)) + v'(r) \varphi_v(u(r), v(r))$$

$$\Rightarrow S(t) = \int_{t_0}^t \sqrt{(u')^2 E + 2(u'v') F + (v')^2 G} dr$$

.) Sean $\alpha: I \rightarrow S$ y $\beta: J \rightarrow S$ curvas tales que $\alpha(t_0) = \beta(s_0)$

entonces el ángulo entre $\alpha'(t_0)$ y $\beta'(s_0)$



$$\cos \theta = \frac{\langle \alpha'(t_0), \beta'(s_0) \rangle}{\|\alpha'(t_0)\| \|\beta'(s_0)\|}$$

en particular, si consideramos $\psi: U \rightarrow S$ sist de coordenadas y

$$\left. \begin{aligned} \alpha(u) &= \psi(u, v_0) \\ \beta(v) &= \psi(u_0, v) \end{aligned} \right\} \text{ las curvas coordenadas}$$

$$\alpha(u_0) = \beta(v_0)$$

$$\alpha'(u) = \psi_u(u, v_0) \quad \beta'(v) = \psi_v(u_0, v)$$

El ángulo θ entre las curvas coordenadas de la parametrización $\psi(u, v)$ es

$$\cos \theta = \frac{\langle \psi_u(u_0, v_0), \psi_v(u_0, v_0) \rangle}{\|\psi_u(u_0, v_0)\| \|\psi_v(u_0, v_0)\|}$$

$$= \frac{F(u_0, v_0)}{\sqrt{E(u_0, v_0)} \sqrt{G(u_0, v_0)}}$$

\therefore las curvas coordenadas de una parametrización son ortogonales si $F(u,v) = 0$ y u,v tales parametrización son llamadas parametrización ortogonales

a) El área del paralelogramo generado por $\psi_u(q)$, $\psi_v(q)$ *pq puede evaluar en q !?*

$$\begin{aligned}
 \|\psi_u(q) \times \psi_v(q)\|^2 &= \|\psi_u(q)\|^2 \|\psi_v(q)\|^2 \sin^2 \theta \\
 &= \|\psi_u(q)\|^2 \|\psi_v(q)\|^2 (1 - \cos^2 \theta) \\
 &= \|\psi_u(q)\|^2 \|\psi_v(q)\|^2 - \|\psi_u(q)\|^2 \|\psi_v(q)\|^2 \cos^2 \theta \\
 &= E(q)G(q) - \cancel{E(q)G(q)} \frac{F^2(q)}{(\cancel{E(q)})(\cancel{G(q)})} \\
 &= E(q)G(q) - F^2(q)
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \|\psi_u(q) \times \psi_v(q)\| = \sqrt{E(q)G(q) - F^2(q)}$$

(I)

Áreas en superficies

Sea S superficie regular, una región $R \subseteq S$ es: Un abierto conexo, junto a su borde el cual es imagen de una circunferencia por un homeomorfismo diferenciable con derivada no nula salvo en una cantidad finita de puntos.

Consideremos regiones acotadas contenidas en \mathcal{U} por alguna parametrización

$\varphi: \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{S}$ $R = \varphi(Q)$, Q región acotada en \mathcal{U}

Def. Dado $R \subseteq \mathbb{S}$ región acotada contenida en \mathcal{U} por cierta carta $\varphi: \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{S}$. Se define área de R por

$$A(R) = \iint_{Q = \varphi^{-1}(R)} \|\varphi_u \times \varphi_v\| \, du \, dv$$

(la suma de las áreas de los infinitamente pequeños paralelogramos)

Prop $A(\mathbb{R})$ no depende del sistema de coordenadas elegido.

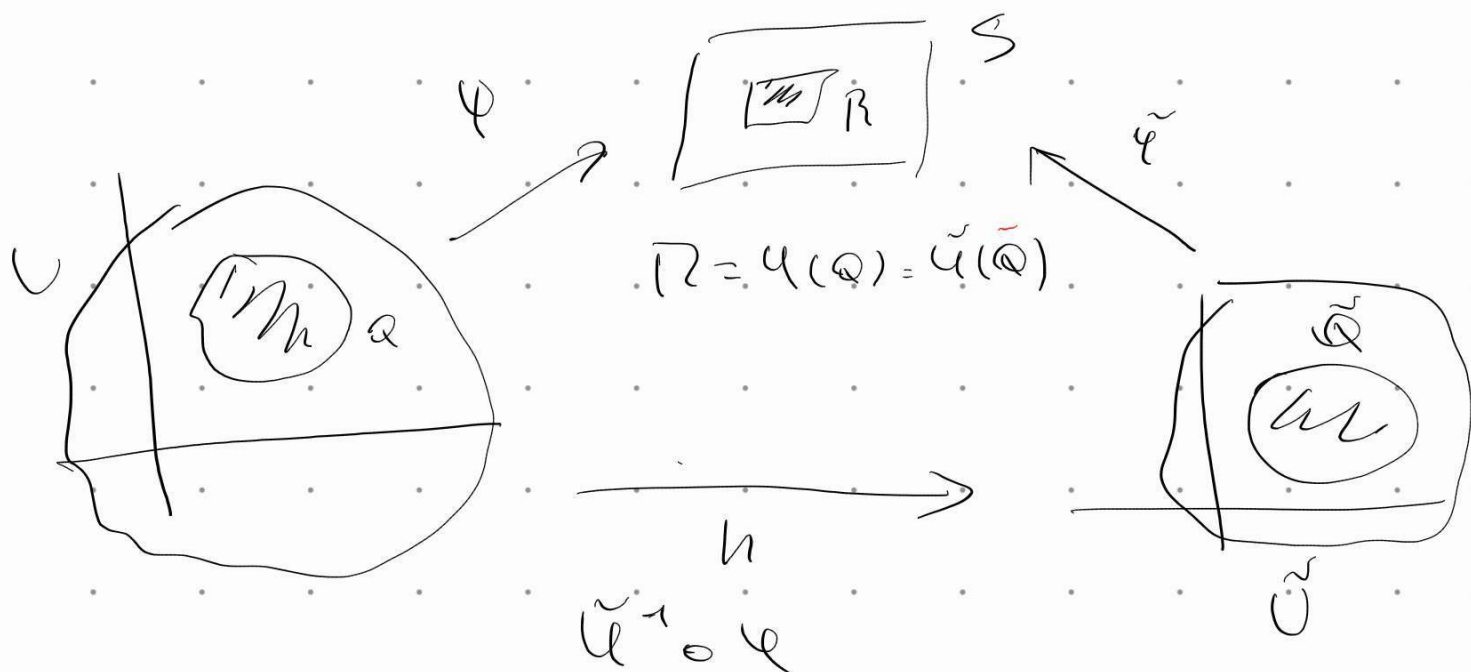
antes de la prueba recordemos de Analisis II

Sea U un abierto de \mathbb{R}^n y $h: U \rightarrow \mathbb{R}^n$ dif

$\forall q \det(dh_q) \neq 0 \quad \forall q \in U$ y $h(U) \subseteq V$
abierto de \mathbb{R}^n

Sea A un conjunto cerrado y acotado de U
con $h(A) = B$ y sea $f: V \rightarrow \mathbb{R}$ dif

$$\Rightarrow \int_A f \circ h |\det dh| = \int_{B=h(A)} f$$



(cambio de coordenadas)

$$A(R) = \iint_Q \| \psi_u \times \psi_v \| \, du \, dv \quad \left. \vphantom{\iint_Q} \right\} \text{que son iguales}$$

$$A(R) = \iint_Q \| \tilde{\psi}_{\tilde{u}} \times \tilde{\psi}_{\tilde{v}} \| \, d\tilde{u} \, d\tilde{v}$$

consideremos $h = \tilde{\psi}^{-1} \circ \psi = (h_1, h_2)$
 $h(u, v) = \tilde{\psi}^{-1} \circ \psi(u, v) = (\tilde{u}(u, v), \tilde{v}(u, v))$

$$\Rightarrow h(Q) = \psi^{-1} \circ \psi(Q) = \tilde{\psi}^{-1}(R) = \tilde{Q}$$

$$\tilde{\psi} \circ h = \psi \quad (\tilde{\psi} \circ h(u, v) = \psi(u, v))$$

$$d\psi = d_{\tilde{\psi}} \circ dh = [\tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h), \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h)] \begin{pmatrix} (h_1)_u & (h_1)_v \\ (h_2)_u & (h_2)_v \end{pmatrix}$$

otra forma de verlo $\psi = (\tilde{\psi}(\tilde{x}(u, v), \tilde{y}(u, v)))'$

$$d\psi_u = \frac{d\tilde{\psi}(\tilde{x}, \tilde{y})}{d\tilde{x}} \frac{d\tilde{x}}{du} + \frac{d\tilde{\psi}(\tilde{x}, \tilde{y})}{d\tilde{y}} \frac{d\tilde{y}}{du}$$

$$\psi_u = \tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h)(h_1)_u + \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h)(h_2)_u$$

Seo $\tilde{u} = h_1$

$$\psi_v = \tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h)(h_1)_v + \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h)(h_2)_v$$

$(\psi \times (u, v)) = h_1(u, v)$

$$\frac{\partial \psi}{\partial h_1}(h_1, h_2) \cdot \frac{\partial h_1}{\partial u} + \frac{\partial \psi}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial u}$$

$$\Rightarrow \| \psi_u \times \psi_v \| = \| \tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h)(h_1)_u + \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h)(h_2)_u$$

$$\times \tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h)(h_1)_v + \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h)(h_2)_v \|^2$$



$$= |(h_1)_u (h_2)_v - (h_2)_u (h_1)_v| \| \tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h) \times \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h) \|^2$$

$$= |\det(dh)| \| \tilde{\psi}_{\tilde{u}}(h) \times \tilde{\psi}_{\tilde{v}}(h) \|^2$$

$$A(\mathbb{R}) = \iint_{\mathbb{Q}} \|\psi_u \times \psi_v\| \, du \, dv$$

$$= \iint_{\mathbb{Q}} (\det Jh) \|(\tilde{\psi}_u \times \tilde{\psi}_v)(h)\| \, du \, dv$$

teorema anali III

$$\Downarrow = \iint_{h(\mathbb{Q}) = \tilde{\mathbb{Q}}} \|\tilde{\psi}_{\tilde{u}} \times \tilde{\psi}_{\tilde{v}}\| \, d\tilde{u} \, d\tilde{v}$$

\Rightarrow No depende de parametr

Ejemplo Calcular area cilindro

$$C = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / x^2 + y^2 = 1 \wedge 0 \leq z \leq 2\}$$

$$\psi(u, v) = (\cos u, \sin u, v)$$

$$U = (0, 2\pi) \times [0, 2]$$



dado $\varepsilon > 0$ consideremos

\rightarrow tomamos esto por la def de area con $\psi(B_\varepsilon)$
y ψ no tiene

$$B_\varepsilon = \{(u, v) \in \mathbb{R}^2 / \varepsilon \leq u \leq 2\pi - \varepsilon, 0 \leq v \leq 2\}$$

por eso no puede tomar
 $B = \{ \dots 0 \leq u \leq 2\pi, 0 \leq v \leq 2 \}$

$$\text{Area}(\psi(B_\varepsilon)) = \iint_{B_\varepsilon} \|\psi_u \times \psi_v\| \, du \, dv$$

B no es area en cur supticie

lo hicimos
arriba

Ⓡ

$$= \iint_{B_\epsilon} \sqrt{EG - F_0^2} \, du \, dv$$

$$= \iint_{B_\epsilon} 1 \, du \, dv = \text{Área}(B_\epsilon)$$

$$= 2(2\pi - 2\epsilon)$$

cuando $\epsilon \rightarrow 0$ tenemos

$$\text{Área}(C) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \text{Área}(\mathcal{U}(B)) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} 2(2\pi - 2\epsilon)$$

$$= 4\pi$$