

2. Considere la superficie $\mathcal{M} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : z = xy\} \subset \mathbb{R}^3$ y la parábola $\mathcal{P} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : y = x^2\} \subset \mathbb{R}^3$.

a) Utilizando la caracterización de del espacio tangente de variedades definidas por sumersiones, determine una base \mathcal{B} de $T_{(1,1,1)}\mathcal{M}$ y otra \mathcal{B}' de $T_{(2,4)}\mathcal{P}$.

b) Sea $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x, y, z) = (x + z, x^2 + z^2 + 2xz)$ Determine la matriz de f_* referida a una base de \mathbb{R}^3 que contenga a \mathcal{B} y a una base de \mathbb{R}^2 que contenga \mathcal{B}' .

Res:

a) Sea $h(x, y, z) = xy - z$ Entonces $\mathcal{M} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : h(x, y, z) = 0\}$

Analogamente, si

$k(x, y) = x^2 - y$ se tiene que $\mathcal{P} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : k(x, y) = 0\}$

Se verifica fácilmente que las restricciones de h a \mathcal{M} y de k a \mathcal{P} son sumersiones (pág 29); ahora (pág 31) los espacios tangentes son descritos por:

$T_{(1,1,1)}\mathcal{M} = \text{Ker} dh_{(1,1,1)} = \text{Ker}(y, x, -1) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x + y - z = 0\}$
Así una base \mathcal{B} de $T_{(1,1,1)}\mathcal{M}$ puede ser

$\mathcal{B} = \langle (0, 1, 1), (1, 0, 1) \rangle$ De la misma forma, una base \mathcal{B}' de $T_{(2,4)}\mathcal{P}$ puede ser

$\mathcal{B}' = \langle (1, 4) \rangle$

b) La matriz de f en el punto $(1, 1, 1)$ es:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2x + 2z & 0 & 2x + 2z \end{pmatrix}_{(1,1,1)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 4 & 0 & 4 \end{pmatrix} \text{ en la bases canónicas}$$

de \mathbb{R}^3 y de \mathbb{R}^2

Ahora, solo hay que coger una base de \mathbb{R}^3 que contenga a \mathcal{B} y una base de \mathbb{R}^2 que contenga \mathcal{B}' .

Por ejemplo $V = \langle (1, 0, 0), (0, 1, 1), (1, 0, 1) \rangle$ y $\langle (1, 0), (1, 4) \rangle$

Lo que falta se reduce a un ejercicio de algebra lineal: expresar la ~~matrices~~ bases canónicas en estas dos bases V y \mathcal{B}'

Una matriz que obtenemos para estas dos bases puede ser $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$