

# Geometria differenziale

Indirizzo generale - Anno 2012/2013

## ESERCIZI - FOGLIO 7

### Esercizio 1.

Sia  $M$  una varietà  $C^\infty$ , sia  $X \subset M$  un suo sottoinsieme e  $i : X \hookrightarrow M$  l'inclusione. Per ogni  $p \in X$  il cono tangente  $C_p(X)$  a  $X$  in  $p$  è definito come l'insieme della classi di equivalenza di germi di cammini  $\gamma : I \rightarrow X$  tali che:  $0 \in I \subset \mathbb{R}$  è un intervallo aperto,  $\gamma(0) = p$  e  $i \circ \gamma : I \rightarrow M$  è  $C^\infty$ , dove due germi  $\gamma_1, \gamma_2$  definiscono lo stesso punto in  $C_p(X)$  se e solo se  $\dot{\gamma}_1(0) = \dot{\gamma}_2(0) \in T_p(M)$ .

(a) Dimostrare che  $C_p(X) \subseteq T_p(M)$  è un  $\mathbb{R}_+$ -cono, ossia che:  $v \in C_p(X)$  e  $\lambda \in \mathbb{R}_{\geq 0} \implies \lambda v \in C_p(X)$ .

(b) Calcolare il cono tangente in  $P$  alle seguenti sottospazi  $X \subset M$ :

$$\begin{aligned} P = (0, 0) \in X &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = |x|\} && \subset M = \mathbb{R}^2 \\ P = (0, 0) \in X_{b,c} &= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y^2 = x(x-b)(x-c)\} && \subset M = \mathbb{R}^2 \quad \text{con } b, c \in \mathbb{R} \\ P = (0, 0, 0) \in X_q &= \{x \in \mathbb{R}^3 \mid q(x) = 0\} && \subset M = \mathbb{R}^3 \quad \text{con } q \text{ forma quadratica} \end{aligned}$$

(c) Dimostrare che, se  $C_p(X)$  non è un sottospazio vettoriale di  $T_p(M)$ , allora  $X$  non sia una sottovarietà di  $M$  vicino a  $p$  (ossia: nessun intorno di  $p$  in  $X$  è una sottovarietà  $C^\infty$  di  $M$ ). Mostrare tuttavia che può accadere che  $C_p(X) \subset T_p(M)$  sia un sottospazio vettoriale e tuttavia  $X$  non sia una sottovarietà di  $M$  vicino a  $p$ .

### Esercizio 2.

Sia  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$  una parametrizzazione regolare di una curva piana. Dimostrare che la sua curvatura in  $\gamma(t)$  è data da

$$\kappa(t) = \frac{\langle \ddot{\gamma}(t), J\dot{\gamma}(t) \rangle}{\|\dot{\gamma}(t)\|^3}$$

### Esercizio 3.

Siano date le curve piane seguenti

$$\begin{aligned} S &= \{\gamma(t) = (e^t \cos(t), e^t \sin(t)) \in \mathbb{R}^2 \mid t \in \mathbb{R}\} \\ C &= \{\gamma(t) = (t^3, \cosh(t)) \in \mathbb{R}^2 \mid t \in \mathbb{R}\} \\ D &= \{p \in \mathbb{R}^2 \mid r(p) = \sin(\theta(p)) \cos(\theta(p)), \theta \in (-\pi/2, \pi/2)\}^1 \end{aligned}$$

(a) Dire se  $S, C, D$  siano sottovarietà lisce di  $\mathbb{R}^2$ : se no, trovarne i punti singolari e i coni tangenti nei punti singolari.

(b) Determinare equazioni che definiscano  $S$  e  $C$  e una parametrizzazione di  $D$  del tipo  $\gamma(t) = (x(t), y(t))$ . Parametrizzare  $S$  in parametro d'arco.

(c) Calcolare la curvatura di  $S, C, D$  nei loro punti lisci.

---

<sup>1</sup>Ovviamente  $(r, \theta)$  sono le coordinate polari su  $\mathbb{R}^2$ .

**Esercizio 4.**

Sia  $X = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 = 1 + z^2\} \subset \mathbb{R}^3$  e orientiamo  $X$  dichiarando che  $n = (1, 0, 0)$  sia il vettore unitario normale positivo in  $(1, 0, 0) \in X$ .

- Usando come carta la proiezione sul piano  $xy$ , scrivere la metrica e la forma d'area indotte dalla metrica euclidea di  $\mathbb{R}^3$  su  $X$  nelle coordinate  $xy$ .
- Verificare il teorema di Stokes sulla varietà  $M = \{x^2 + y^2 < 1 + z^2, 0 < z < 1\}$  dotata dell'orientazione indotta da  $\mathbb{R}^3$  per la forma  $\alpha = z dx \wedge dy$ . [Trascurare il fatto che  $M$  abbia spigoli: in questo caso Stokes funziona comunque.]

**Esercizio 5.** Sia  $M \subset \mathbb{R}^{n+1}$  una ipersuperficie liscia (ossia una sottovarietà  $C^\infty$  di codimensione 1) e chiamiamo  $g$  la metrica riemanniana su  $M$  indotta dalla metrica euclidea di  $\mathbb{R}^{n+1}$ . Supponiamo che  $\nu : M \rightarrow \mathbb{R}^{n+1}$  sia un campo  $C^\infty$  di vettori normali unitari e muniamo  $M$  dell'orientazione indotta da  $\nu$  e dall'orientazione standard di  $\mathbb{R}^{n+1}$ .

Se  $\Omega = dx_0 \wedge \dots \wedge dx_n$  è la forma di volume standard su  $\mathbb{R}^{n+1}$ , definiamo  $\omega := \iota_\nu \Omega$  come

$$\omega_p(v_1, \dots, v_n) := \Omega(\nu, v_1, \dots, v_n) \quad ^2$$

per ogni  $p \in M$  e  $v_1, \dots, v_n \in T_p(M)$ .

- Dimostrare che  $\omega$  è una  $n$ -forma differenziale  $C^\infty$  su  $M$  e in effetti è la forma di volume associata a  $g$  e all'orientazione data su  $M$ .
- Supponiamo  $M$  compatta e sia  $U_\epsilon \subset \mathbb{R}^{n+1}$  l'intorno tubolare di  $M$  di spessore  $\epsilon > 0$  piccolo. Dimostrare che

$$\text{Vol}_{\mathbb{R}^{n+1}}(U_\epsilon) = 2\epsilon \cdot \text{Vol}_g(M) + O(\epsilon^2) \quad (\star)$$

- Come deve essere modificata la formula  $(\star)$  nel caso in cui  $M$  sia una sottovarietà di codimensione  $k$  arbitraria?

---

<sup>2</sup>Ricordiamo che, se  $\alpha = f dx_{i_1} \wedge \dots \wedge dx_{i_m}$  è una  $m$ -forma differenziale e  $\eta_1, \dots, \eta_m$  sono campi vettoriali, allora  $\alpha(\eta_1, \dots, \eta_m)$  è la funzione definita da

$$\alpha(\eta_1, \dots, \eta_m) = f \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_m} \text{sgn}(\sigma) dx_{i_1}(\eta_{\sigma(1)}) \cdots dx_{i_m}(\eta_{\sigma(m)}).$$