

① Sia $F: S_1 \rightarrow S_2$

e siano $f_1: U_1 \rightarrow S_1$, $f_2: U_2 \rightarrow S_2$

$\psi_1: V_1 \rightarrow S_1$, $\psi_2: V_2 \rightarrow S_2$

parametizzazioni locali.

Per definizione, F è differenziabile in

$p \in f_1(U_1) \cap f_2(U_2) \iff f_2^{-1} \circ F \circ f_1$ è differenziabile

supp. da si abbia anche $p \in \psi_1(V_1) \cap \psi_2(V_2)$

e cons. $\psi_2^{-1} \circ F \circ \psi_1: V_1 \rightarrow V_2$

Si ha $\psi_2^{-1} \circ F \circ \psi_1 = \psi_2^{-1} \circ f_2 \circ f_2^{-1} \circ F \circ f_1 \circ f_1^{-1} \circ \psi_1$ *mappe di transizione*

$= (\psi_2^{-1} \circ f_2) \circ (f_2^{-1} \circ F \circ f_1) \circ (f_1^{-1} \circ \psi_1)$

MAPPA DI TRANSIZIONE ∞ per ipotesi

∞ per Prop. vista

\Rightarrow anche $\psi_2^{-1} \circ f \circ \psi_1$ è ∞ .

② $\Phi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ $a, b, c \in \mathbb{R}^*$

$\Phi(x, y, z) = (ax, by, cz)$

vogliamo dimostrare che $\Phi(S^2) = E$

$E = \{(x, y, z) : \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1\}$

sia $Q \in E$; se $Q = (q_1, q_2, q_3)$,

verifica $\frac{q_1^2}{a^2} + \frac{q_2^2}{b^2} + \frac{q_3^2}{c^2} = 1$

cons. il punto $P = (\frac{q_1}{a}, \frac{q_2}{b}, \frac{q_3}{c})$

Osserva che $\Phi(P) = (a \cdot \frac{q_1}{a}, b \cdot \frac{q_2}{b}, c \cdot \frac{q_3}{c}) = (q_1, q_2, q_3) = Q$

e che $P \in S^2$ in quanto

$(\frac{q_1}{a})^2 + (\frac{q_2}{b})^2 + (\frac{q_3}{c})^2 = 1$.

③ $\alpha: I \rightarrow \mathbb{R}^3$ curva parametrizzata regolare

con $k(t) > 0 \forall t \in I$

Cons. $f: I \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$

$f(t, s) = \alpha(t) + s \alpha'(t)$

è regolare:

① f è differenziabile: ok

② $d_t f = \alpha'(t) + s \alpha''(t)$

$d_s f = \alpha'(t)$

$d_t f \wedge d_s f = s \alpha''(t) \wedge \alpha'(t)$

Ricorda ora che

$k(t) = \frac{\|\alpha''(t) \wedge \alpha'(t)\|}{\|\alpha'(t)\|^3}$

Siccome $k(t) \neq 0 \forall t$,

sia che

$\alpha''(t) \wedge \alpha'(t) \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \forall t \in I$

\Rightarrow i vettori $d_t f$ e $d_s f$ sono linearmente

indipendenti $\forall (t, s)$.

Inoltre: in un punto generico P ,

sia $T_P S = \text{Span}(d_t f, d_s f)$

$= \text{Span}(\alpha'(t) + s \alpha''(t), \alpha'(t))$, $s \neq 0$

$= \text{Span}(\alpha''(t), \alpha'(t))$

\Rightarrow lungo le curve $f(t_0, s)$, $T_P S$ è

costante.

④ ① $\alpha: I \rightarrow S$, $F: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$\alpha(t) = (x(t), y(t), z(t))$

$F(\alpha(t)) = d_x F \cdot x'(t) + d_y F \cdot y'(t) + d_z F \cdot z'(t)$

$= \nabla F \cdot \alpha'(t)$ (*)

Dalla definizione di $\nabla_S F$ abbiamo che

il vettore $\nabla_S F(p) - \nabla F(p)$ è ortogonale

a $T_P S$, quindi è ortogonale a $\alpha'(t_0) \in T_P S$

$\Rightarrow (\nabla_S F(p) - \nabla F(p)) \cdot \alpha'(t_0) = 0$

$\Rightarrow \nabla_S F(p) \cdot \alpha'(t_0) = \nabla F(p) \cdot \alpha'(t_0)$, e da

(*) troviamo $\nabla_S F(p) \cdot \alpha'(t_0) = (F(\alpha(t)))'|_{t=t_0}$ (**)

Se ora $F|_S: S \rightarrow \mathbb{R}$ ha un minimo locale

o un massimo locale in $p \in S$, esso è

estremo locale anche per la funzione

$F(\alpha(t)) \forall \alpha$ curva passante

$\Rightarrow (F(\alpha(t)))'|_{t=t_0} = 0$ per P

$\Rightarrow \nabla_S F(p) \cdot \alpha'(t_0) = 0 \forall \alpha'(t_0) \in T_P S$ (***)

Questo vale $\forall \alpha: \alpha(t_0) = p$; troviamo che $\nabla_S F(p) \perp T_P S$

$\Rightarrow \nabla_S F(p) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \nabla F(p) \perp T_P S$.

⑥ Se $S = \{(x, y, z) : g(x, y, z) = 0\}$

sappiamo che $\nabla g(p) \perp T_P S \forall p \in S$

Se $\nabla F(p) \perp T_P S \Rightarrow \nabla F(p)$ e $\nabla g(p)$

sono proporzionali

(perché $\dim(T_P S)^\perp = 1$).