

# GEOMETRIA

Prof. M. Spina

Prova scritta del 7/1/2009

a.a. 2007/08

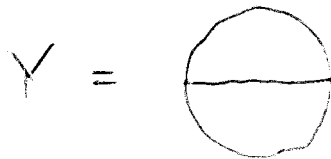
Tempo a disposizione: 2h

Le risposte vanno adeguatamente giustificate

1) Sia data, nel piano cartesiano, la catenaria  $\gamma$  di equazione  $y = \cosh x$ . Se ne calcoli la curvatura in un punto generico. Quindi si determini l'involuta di  $\gamma$ . Si calcoli la lunghezza dell'arco di involuta di estremi corrispondenti a  $x=0$  e  $x=1$ .

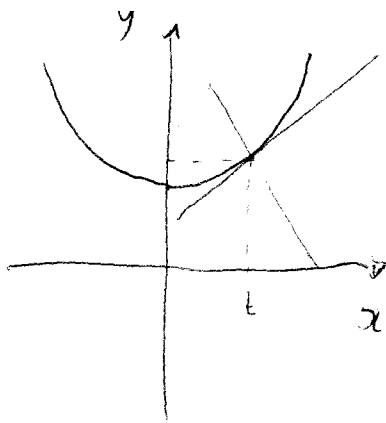
2) Si consideri la catenode  $Z$  ottenuta facendo ruotare la catenaria dell'equazione 1 attorno all'asse  $x$ . Se ne calcolino le curvature principali e si verifichi che si tratta di una superficie minima. [legg. come struttura  $Z$  come  $\mathbb{R}^3$  dell'eq. 1]. Si calcoli infine la curvatura gaussiana di  $Z$ .

3) Siamo dati gli spazi topologici:



Si dica, motivando la risposta, se esse sono omeomorfe.

①



$$y = \cosh x$$

$$\begin{cases} x = t \\ y = \cosh t \end{cases}$$

$R(x) = \frac{y''(x)}{(1 + y'(x)^2)^{3/2}}$   
 curvatura  
 (con segno: risultati positivi)

$$y = \cosh x$$

$$y' = \sinh x$$

$$y'' = \cosh x$$

$$= \frac{\cosh x}{(1 + \underbrace{\sinh^2 x}_{\cosh^2 x})^{3/2}} = \frac{\cosh x}{\cosh^3 x} = \frac{1}{\cosh^2 x}$$

$$\rho(x) = \cosh^2 x$$

raggio di curvatura

curva originaria



Evolvente:  $\underline{R} = \underline{r} + \rho \underline{n}$

troviamo  $\underline{n}$  ora  $\underline{r}' = \begin{pmatrix} 1 \\ \sinh t \end{pmatrix}$

$$i \underline{r}' = \begin{pmatrix} -\sinh t \\ 1 \end{pmatrix} \quad \underline{n} = \frac{\begin{pmatrix} -\sinh t \\ 1 \end{pmatrix}}{\sqrt{1 + \sinh^2 t}}$$

$i$  rotazione di  $\frac{\pi}{2}$  in senso orario

$$= \frac{\begin{pmatrix} -\sinh t \\ 1 \end{pmatrix}}{\cosh t}$$

Direzione

$$\underline{R} = \begin{pmatrix} t \\ \cosh t \end{pmatrix} + \underbrace{\cosh^2 t}_0 \cdot \frac{1}{\cosh t} \begin{pmatrix} -\sinh t \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} t - \sinh t \cosh t \\ \cosh t + \cosh t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t - \sinh t \cosh t \\ 2 \cosh t \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{E}: \begin{cases} x = t - \sinh t \cosh t \\ y = 2 \cosh t \end{cases}$$

oppure:  $\dot{x} = 1$   
 $\dot{y} = \sinh t$   
 $\dot{x}(x-t) + \dot{y}(y-\cosh t) = 0$

Variante:  inviluppo delle normali

normale a  $\mathcal{C}$  in un pto generico } ( $t \neq 0$ )

$$m^\perp = -\frac{1}{m} = -\frac{1}{y'} = -\frac{1}{\sinh t}$$

$$y - \cosh t = -\frac{1}{\sinh t} (x - t)$$

$$(*) \quad \sinh t \ y - \sinh t \cosh t + x - t = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial t} = 0 \quad \cosh t \ y - \cosh^2 t - \underbrace{\sinh^2 t - 1}_{-\cosh^2 t} = 0$$

$$\cosh t y - 2 \cosh t = 0$$

$$\left\{ \begin{array}{l} y = 2 \cosh t \\ x = t - \sinh t \cdot 2 \cosh t + \sinh t \cosh t \\ = t - \sinh t \cosh t \end{array} \right.$$

(valida  $\forall t \in \mathbb{R}$ )

✓

Le coordinate dell'arco di evolvente di catenari corrispondenti a  $t=0$  e  $t=1$ :

ricordare:

$$l = \left| \int_{t=0} - \int_{t=1} \right| \left[ \rho = \cosh^2 \alpha \right]$$

↑  
catenaria

$$= \left| \cosh^2(0) - \cosh^2(1) \right|$$

$$= \left| 1 - \left( \frac{e + e^{-1}}{2} \right)^2 \right| = \left( \frac{e + e^{-1}}{2} \right)^2 - 1$$

$$= \frac{(e + e^{-1})^2 - 2^2}{4} =$$

$$= \frac{(e + e^{-1} + 2)(e + e^{-1} - 2)}{4 e^2} = \frac{(e^2 + 2e + 1)(e^2 - 2e + 1)}{4 e^2}$$

-3-

$$= \frac{(e+1)^2 (e-1)^2}{4 e^2} = \frac{(e^2 - 1)^2}{4 e^2}$$

2) Per calcolare le curvature principali

osserviamo che  $R_1 = \pm \text{Curv. meridiana}$

$$= -\frac{1}{\cosh^2 t} \quad (\text{ex. prec.})$$

$$R_2 = \frac{1}{\text{geometricale} \equiv N}$$

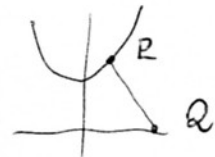


calcoliamo  $N$  prendiamo la (\*)

e intersechiamo con l'asse  $x$  ( $y=0$ ).

si ottiene

$$-\sinh t \cosh t + x - t = 0$$



$$\Rightarrow x = t + \sinh t \cosh t$$

$$Q: y = 0$$

$$P: (t, \cosh t)$$

$$Q: (t + \sinh t \cosh t, 0)$$

calcoliamo ora  $\overline{PQ} = N$

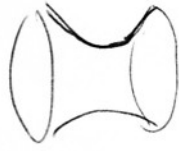
$$\overline{PQ} = \left[ (\sinh t \cosh t)^2 + \cosh^2 t \right]^{\frac{1}{2}}$$

$$= \cosh t \cdot \underbrace{(\sinh^2 t + 1)}_{\cosh^2 t}^{\frac{1}{2}} = \cosh^2 t$$

$$\Rightarrow R_2 = \cosh^{-2} t = -R_1$$

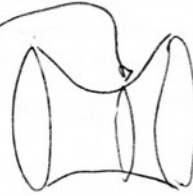
$$\Rightarrow (\text{come sappiamo}) H = 0$$

ricordare:  
 \* la catenoidale  $\Sigma$  è l'unica superficie  
 minima di rotazione!



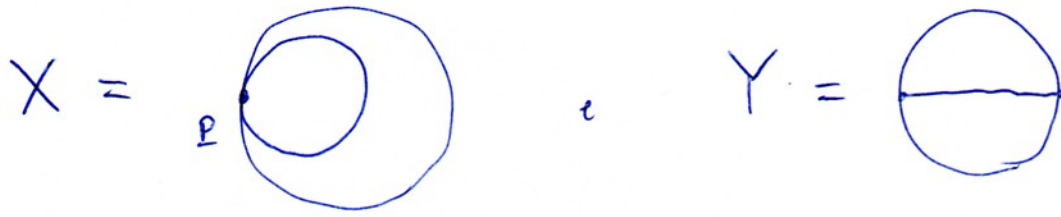
si ha poi  $K = R_1 R_2 = -R_1^2 = -\cosh^4 t$

con  
 geodesiana sul  
 parallelo  
 corr. a  $t$



Nota: ricordando che  $H=0$ , si poteva concludere  
 subito che  $R_2 = -R_1$ , dall'us. 1.


3



non sono omeomorfi (anche se entrambi connessi, path-connesi ( $\Rightarrow$  connessi) e l.o.c.p.a., e compatti)

Sia  $f: X \rightarrow Y$  un omeom.

$$f|_{X \setminus \{e\}} : X \setminus \{e\} \rightarrow Y \setminus \{f(e)\}$$

$\bar{X}$  allora un omeom. Ma  $X \setminus \{e\}$  

non è connesso, mentre  $Y \setminus \{f(e)\}$  lo è

In ogni caso

