


Programma del Corso "Geometria B"

- Codice: DT0019
- Tipo di corso: Obbligatorio (Laurea in Matematica percorso Generale)
- Livello del corso: Lauree di Primo Livello
- Semestre: 1

Numero di crediti ECTS: (Laurea in Matematica) 12 (carico 300 ore)

Docenti: Alessandro Fedeli, Barbara Nelli

1	Obiettivi del corso	Si prevede che lo studente acquisisca le nozioni di base di topologia necessarie per portare a termine la laurea di primo livello. Si prevede inoltre che, dopo aver acquisito alcune nozioni di teoria delle curve e superci, dal punto di vista intrinseco ed estrinseco, sia capace di risolvere problemi su tali temi.
2	Contenuti del corso e risultati formativi (descrittori di Dublino)	<p>Gli argomenti trattati nel corso comprendono:</p> <ul style="list-style-type: none"> • TOPOLOGIA GENERALE: 1) Spazi topologici, funzioni continue e omeomorfismi. Spazi metrici. 2) Costruzioni basilari: sottospazi, prodotti e quozienti. 3) Spazi di Hausdorff, altre proprietà di separazione e assiomi di numerabilità. 4) Compattezza. Teorema di Heine-Borel. Teorema di Tychonoff. Compattezza per successioni. 5) Connessione e connessione per archi. 6) Cenni su varietà topologiche, triangolazioni e classificazione delle superfici compatte (caratteristica di Eulero-Poincaré) • GEOMETRIA DIFFERENZIALE: 1. Curve parametrizzate, curve regolari e lunghezza d'arco. Riferimento di Frenet. Teorema esistenza e unicità delle curve, data la curvatura e la torsione. 2. Definizione di superfici regolari e primi esempi (piano, sfera con tutte le parametrizzazioni). Esercizi della settimana precedente. Superfici regolari definite finite come grafici e come controimmagini di valori regolari. 3. Un insieme definito come controimmagine di un valore regolare e una superficie regolare (senza dimostrazione). Superfici di rotazione. Mappe differenziabili definite finite su superfici regolari. Mappe differenziabili tra superfici regolari. Differenziale di una mappa definita tra due superfici regolari. Definizione di vettore tangente ad una superficie. Dimostrazione del fatto che l'insieme dei vettori tangenti ad una superficie in un punto è l'immagine di \mathbb{R}^2 tramite il differenziale di una parametrizzazione della superficie. 4. Esercizi della settimana precedente. Vettore normale ad una superficie. Prima forma fondamentale. Calcolo della lunghezza di una curva su una superficie. Calcolo dell'angolo tra due curve di una superficie, in particolare calcolo dell'angolo tra le curve coordinate. Mappa di Gauss, differenziale della mappa di Gauss. Curvatura normale, sezione normale. Seconda forma fondamentale. Curvature principali. Teorema di Olinde Rodrigues. Curvatura di Gauss e curvatura media. Classificazione dei punti di una superficie: ellittici, parabolici, iperbolici, planari. 5. Mappa di Gauss in coordinate locali. Indicatrice di Dupin. Direzioni asintotiche. 6. Direzioni coniugate: definizione e caratterizzazione. Coefficienti delle forme fondamentali per una superficie di rotazione. Equazione delle curve asintotiche. Curve asintotiche della catenoidale e dell'elicoide. Superfici minime: definizione e caratterizzazione come punti critici del funzionale area. Definizione dei parametri isotermi su una superficie. Le funzioni coordinate di una superficie minima sono funzioni armoniche dei parametri isotermi. Determinazione dell'equazione di un grafico minimo. Calcolo della superficie di Scherck. 7. Discussione euristica sulla geometria intrinseca delle superfici. Definizione di isometria e isometria locale tra superfici. Due superfici sono localmente isometriche se hanno parametrizzazioni con coefficienti della prima forma fondamentale uguali. Definizione di mappa conforme e mappa conforme locale tra superfici. Condizione di conformità locale tra superfici (senza dimostrazione). Teorema: due superfici regolari sono sempre localmente conformi (senza dimostrazione). Simboli di Christoffel, equazione di Gauss ed equazioni di Codazzi-Mainardi. Calcolo dei simboli di Christoffel per una superficie di rotazione. Teorema Egregium. Teorema fondamentale della teoria locale delle superfici (senza dimostrazione). 8. Definizione di campo di vettori tangenti su una superficie. Differenziabilità di un campo di vettori. Campi di vettori

		<p>lungo una curva della super cie. Derivata covariante. Campi di vettori paralleli. Il prodotto scalare tra due campi paralleli lungo una curva è costante. Definizione di trasporto parallelo. Il trasporto parallelo è una isometria. Calcolo di trasporto parallelo lungo un parallelo di S^2: Definizione di geodetica parametrizzata. Definizione globale di curva geodetica. Valore algebrico della derivata covariante. Curvatura geodetica. Espressione del valore algebrico della derivata covariante in funzione della prima forma fondamentale. Dimostrazione dell'esistenza e unicità del trasporto parallelo. Formula di Liouville per il calcolo della curvatura geodetica. Equazioni differenziali delle geodetiche su una superficie. Calcolo delle equazioni differenziali delle geodetiche nel caso delle superfici di rotazione. 9. Teorema di Gauss-Bonnet: enunciato e prova nel caso locale. Enunciato e dimostrazione del teorema di Gauss-Bonnet globale. Applicazioni del teorema di Gauss-Bonnet. Teorema di Jacobi. 10. Definizione di campo di vettori differenziabile su una superficie e di punto singolare. Teorema dell'indice di Hopf-Poincaré. Applicazioni del teorema dell'indice. 11. Mappa esponenziale. Teoremi connessi. Coordinate geodetiche e intorni normali. Applicazioni delle coordinate polari geodetiche e degli intorni normali. Caso della curvatura costante: Teorema di Minding. Caso della curvatura di segno costante: andamento della lunghezza di un arco di cerchio geodetico. Calcolo di $K(p)$ in termini della lunghezza dei cerchi geodetici intorno a p. Teorema di minimizzazione delle geodetiche e conseguenze. Proprietà di Rigidità della Sfera. Dimostrazione di come discende dal Teorema: S compatta connessa con curvatura costante K è una sfera. Enunciato e dimostrazione del Lemma Focale. Prova del Lemma che garantisce l'esistenza di un punto strettamente ellittico su una superficie compatta. Prova della rigidità della sfera. Enunciati delle generalizzazioni. In particolare teorema di Alexandrov e Teorema di Hopf.</p> <p>Alla fine del corso, lo studente dovrebbe:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Lo studente deve acquisire profonda conoscenza della teoria delle curve e delle superfici immerse in R^3 e conoscenza delle nozioni di base della geometria intrinseca delle superfici. Lo studente deve inoltre acquisire una solida conoscenza di tutti i concetti di base della topologia generale. • Lo studente deve essere capace di risolvere problemi riguardanti la teoria delle curve e delle superfici immerse e qualche problema riguardante la geometria intrinseca delle superfici. Inoltre deve saper riconoscere quando le nozioni di topologia acquisite si rivelino necessarie alla comprensione di altre problematiche • Lo studente deve mostrare abilità nel comprendere problemi di teoria delle curve e superfici e di topologia e riconoscere il metodo più opportuno per risolverli. • Lo studente deve essere in grado di spiegare gli enunciati e le dimostrazioni dei teoremi di teoria delle curve e delle superfici e della topologia • Lo studente deve aver acquisito la capacità di leggere e capire parti più avanzate di teoria intrinseca delle superfici e di topologia.
3	Prerequisiti	Corsi del primo anno del corso di laurea in matematica
4	Modalità e lingua di insegnamento	<p>Lezioni Frontali</p> <p>Lingua: Italiano</p> <p>Testi/Bibliografia</p> <ul style="list-style-type: none"> • M. Abate, F. Tovena, Curve e Superfici. Springer. • M. P. Do Carmo, Differential Geometry of Curves and Surfaces. Prentice Hall. • V. Checcucci, A. Tognoli, E. Vesentini, Lezioni di Topologia Generale. Feltrinelli.
5	Metodi di accertamento	L'esame consiste in una prova scritta ed in una prova orale a cui si accede dopo aver ottenuto la sufficienza alla prova scritta.