

Claudio Saccon (*)

Ingegneria Aerospaziale

Lezioni di Analisi Matematica 2 e Complementi

Lezione 58 16/04/2025

Formiamo all'analisi del bordo di una sup. parametrizzata S

Ricord $S \subset \mathbb{R}^3$, esiste $\Gamma: W \rightarrow \mathbb{R}^3$ W reg. e holti in \mathbb{R}^2
 Γ parametrizzazione, $\Gamma(W) = S$. Allora $\Sigma(S) = \Gamma(\partial W)$

FATTO Se W è un dominio regolare e holti in \mathbb{R}^2
($W = \{G_1 \leq 0, G_2 \leq 0, \dots, G_k \leq 0\}$ + ripeter. N.T.)

- Dato due zeri in \mathbb{R}^2 in ogni $P \in W$ si possono annullare al massimo DUE G_i (in \mathbb{R}^2 non ce sono TRE vett. lin. indep.)
- $\partial W = \{P: \exists i: G_i(P) = 0\}$
 $\partial_{\text{reg}} W = \{P: \exists i: G_i(P) = 0, G_j(P) < 0 \text{ se } i \neq j\}$
- Se $P \in \partial_{\text{reg}} W \Rightarrow$ esiste la normale uscente $\hat{J}(P) = \frac{\nabla G_i(P)}{\|\nabla G_i(P)\|}$

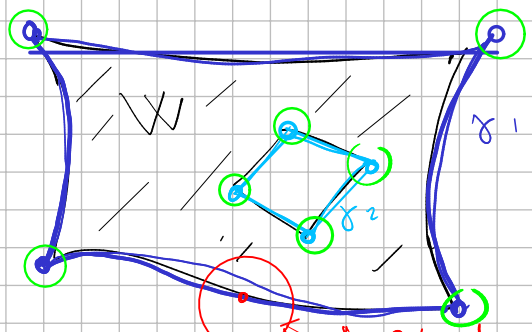
dove G_i è l'uno che si annulla in P

- ALLORA SI PUO' DIM. CHE

∂W è unione di un numero finito di archi chiusi
regolari o holti — in essi termini esiste un numero
finito k di curve $\gamma_i: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$, γ_i reg. e holti, chiuso

foli che $\partial W = \bigcup_{i=1}^k \gamma_i([0, b])$

(e deve dire che $\gamma_i([0, b]) \cap \gamma_j([0, b]) = \emptyset$)



NON IN ∂_{reg}

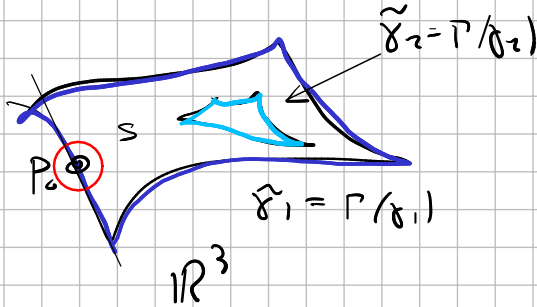
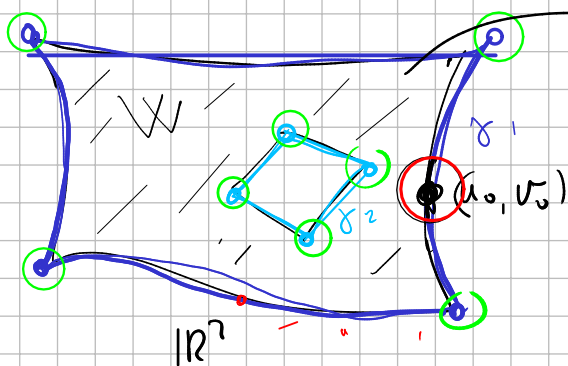
(ogni γ_i è immagine di un numero finito di "rolli")

conseguenza del DIVI

- I punti singoli della frontiera sono i punti in cui γ_i non sono derivabili - E SONO UN NUMERO FINITO

COME SI TRASFERISCONO QUESTE PROPRIETA' SU $\Sigma(S)$?

- IN GENERALE $\Sigma(S)$ è unione di un numero finito di archi chiusi



INFATTI SE prendo $\gamma_1 \dots \gamma_k$ che descrivono ∂W , e Γ una parametrizzazione \Rightarrow posso definire

$$\tilde{\gamma}_i := \Gamma \circ \gamma_i$$

Queste $\tilde{\gamma}_i$ sono chiuse e sono continue (Γ è ab continuo su ∂W). Se però $P_0 \in \Sigma(S)$ è regolare

(cioè $P_0 = \Gamma(u_0, v_0)$ con $(u_0, v_0) \in \partial_{reg} W$ e Γ è C^1 in un intorno di $(u_0, v_0) \Rightarrow$ esiste una curva $\tilde{\gamma} \subset C^1$ che descrive $\Sigma(S)$ in un intorno di $P_0 \Rightarrow$ esiste il vettore tangente $\tilde{\gamma}'(t_0) = \vec{v}$ dove $\tilde{\gamma}(t_0) = P_0$. Chiamo retta

tangente a $\Sigma(S)$ in P_0 la retta

$$T_{\Sigma(S)}(P_0) = \{ \lambda \vec{v} : \lambda \in \mathbb{R} \}$$

(H. invertibile e autoziva)

(Si vede che se cambia lo ξ che descrive $\Sigma(S)$ vicino a P_0 non si ottiene un'altra retta tangente che passi per lo stesso punto)

$\Rightarrow T_{\Sigma(S)}(P_0)$ è ben definita e P_0 è regolare

Oss. Se Γ è regolare fino al bordo $\Gamma \in C^1(W)$ (invece di $C^1(W)$)

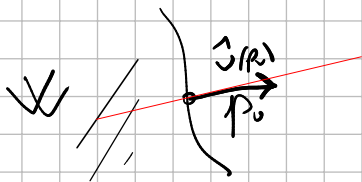
$\Rightarrow \Sigma^*(S) =$ immagine normale Γ di $\partial W \setminus \partial_{\text{reg}} W$

$$\Sigma^*(S) = \Gamma(\partial W \setminus \partial_{\text{reg}} W)$$

e quindi $\Sigma^*(S)$ è fatto di un numero finito di pt.

- Ricordiamo anche che, se $P_0 \in \partial_{\text{reg}} W$, esiste

$$\hat{v}(P_0) = \frac{\nabla G_i(P_0)}{\|\nabla G_i(P_0)\|} \quad \text{dove } G_i(P_0) = 0 \quad G_j(P_0) < 0$$



Come mai $\hat{v}(P_0)$ è uscente?!

Se considero la retta

$$r(t) := P_0 + \hat{v}(P_0) t$$

abbiamo una retta che passa per P_0 per $t=0$. Consideriamo

$\varphi(t) = G_i(r(t))$. Se $|t| < \varepsilon$, $\varepsilon > 0$ piccolo $\varphi(t)$ è

ben definita, $\varphi(0) = G_i(P_0) = 0$,

$$\varphi'(t) = \nabla G_i(r(t)) \cdot r'(t) = \nabla G_i(r(t)) \cdot \hat{v}(P_0)$$

$$\varphi'(0) = \nabla G_i(P_0) \cdot \frac{\nabla G_i(P_0)}{\|\nabla G_i(P_0)\|} = \|\nabla G_i(P_0)\| > 0$$

Dunque $\varphi(t)$ è crescente e t è vicino a zero \Rightarrow

$$\varphi(t) = G_i(r(t)) < 0 \quad \text{se } -\varepsilon < t < 0$$

$$\varphi(t) = G_i(r(t)) > 0 \quad \text{se } 0 < t < \varepsilon$$

\leftarrow $r(t)$ esce da W per $t > 0$ piccolo

- Voglio costruire $\hat{n}(P_0) \in T_S(P_0)$, \hat{n} perpendicolare a $T_{\Sigma(S)}(P_0)$ e "USCENTE" da S

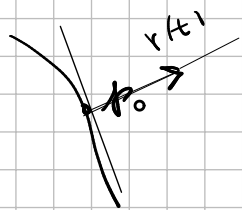
Adesso $T_S(P_0)$ è un piano (di dim 2) e che

$T_{\Sigma(S)}(P_0) \subset T_S(P_0) \Rightarrow$ posso considerare la retta

in $T_S(P_0)$ ortogonale a $T_{\Sigma(S)}(P_0)$

Questa retta è generata da un vettore $\vec{u} \in T_S(P_0)$

COME DECIDO IL VERSO USCENTE?



Considero $p_0 \in \partial W$: $\Gamma(p) = P_0$

considero $r(t) = p_0 + r \hat{v}(R)$ (quella di più)

e ci applico Γ ottengo

$\gamma(t) = \Gamma(r(t))$ che è derivabile

$$\gamma'(t) = J_{\Gamma}(r(t)) r'(t)$$

$$\Rightarrow \gamma'(0) = J_{\Gamma}(p_0) \hat{v}(R) \leftarrow \text{è un vettore in } T_S(P_0)$$

(perché $T_S(P_0) = J_{\Gamma}(p_0) \mathbb{R}^2$) e $\gamma'(0) \notin T_{\Sigma(S)}$

perché $J_{\Gamma}(p_0)$ è iniettiva

DUNQUE $J_{\Gamma}(p_0) \hat{v}(R)$ è un vettore in $T_S(P_0)$ e non in $T_{\Sigma(S)}(P_0)$

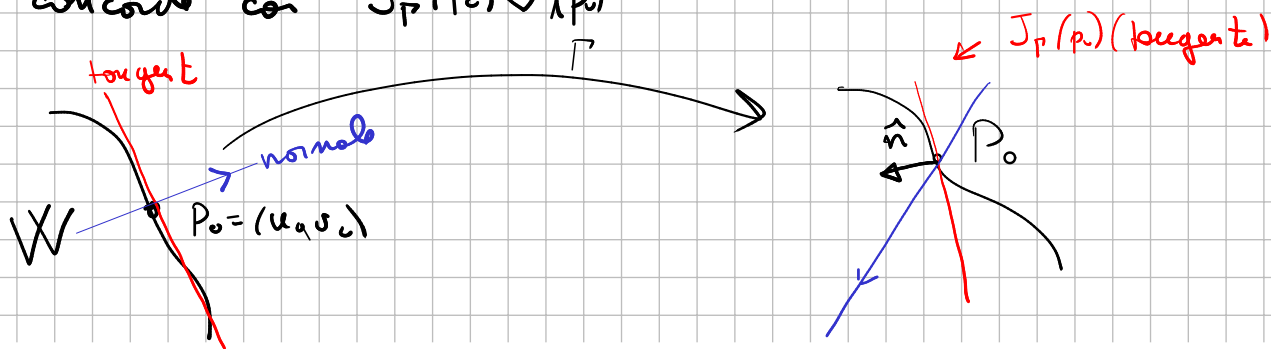
che è "uscite" da S ($\gamma(t)$ esce da S per $t > 0$)

NON È DETTO CHE $J_{\Gamma}(p_0) \hat{v}(R)$ sia perpendicolare a $T_{\Sigma(S)}(P_0)$

Però posso definire $\hat{n}(P_0)$ come l'unico vettore

di norma 1, che sta nell'ortogonale di $T_{\Sigma(S)}(P_0)$, e che

è concorde con $J_{\Gamma}(p_0) \hat{v}(R)$



DUNQUE $\hat{n}(P_0)$ genera l'integrale e $T_{\Sigma(S)}(P_0)$ dentro
 $T_{S(P_0)}$. $\hat{n}(P_0)$ è "UN VERSO CANONICO"
 USCENTE DA S

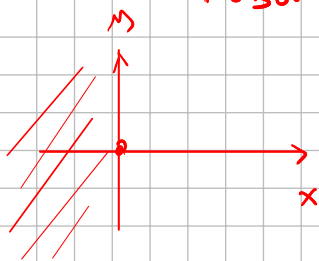
IN OGNI $P_0 \in \Sigma(S) \setminus \Sigma^*(S)$ introduciamo
 di vettori

$\hat{n}(P_0)$ e poi un vettore $\hat{t}(P_0)$ tangente a $\Sigma'(S)$
 e un vettore $\hat{v}(P_0)$ NORMALE A S
 NON SONO CANONICI - IL LORO
 VERSO È "ARBITRARIO"

VEDREMO CHE LA SCELTA DEI VERSI DI \hat{t} o \hat{v}
 Determina "L'ORIENTAMENTO" di S

ORIENTARE S \leftrightarrow Fare una scelta dei versi di \hat{v} e \hat{t}

LI SCEGLIEREMO IN MODO CHE LA TERNA
 $(\hat{v}, \hat{n}, \hat{t})$ sia "destrosa" cioè sia
 ottenibile da $(\hat{e}_1, \hat{e}_2, \hat{e}_3)$ mediante una
 trasformazione lineare con determinante > 0



se camminiamo su $\Sigma'(S)$, con il lato
 rivolto verso $\hat{v} \Rightarrow S$ sta a sinistra
 (\hat{n} è a destra)

