

## Un ejemplo de diferencial

Sea  $X$  el conjunto cuyos elementos son las rectas afines del plano. Sean  $(U, \varphi) = (U, a, b)$ ,  $(V, \psi) = (V, \alpha, \beta)$  las cartas dadas a  $X$  en el apartado 2.2 del libro.

Consideramos el isomorfismo lineal  $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $L(x, y) \equiv (x + y, y)$ , y la aplicación

$$F : X \rightarrow X \quad , \quad \ell \xrightarrow{F} \text{ la imagen de } \ell \text{ por } L .$$

La recta  $\ell_0 = \{y = 2x + 1\}$  es llevada a la recta  $F(\ell_0) = \{3y = 2x + 1\}$ .

Puesto que  $\ell_0 \in U \cap V$  y  $F(\ell_0) \in U \cap V$ , podemos fijar un entorno abierto  $E$  de  $\ell_0$  en  $X$  tal que  $E \subset U \cap V$  y  $F(E) \subset U \cap V$ . Entonces  $F|_E$  admite las cuatro representaciones numéricas:

$$\begin{aligned} (1) \quad & (\varphi \circ (F|_E) \circ \Phi)(a, b) \equiv \frac{(a, b)}{1 + a} , \\ (2) \quad & (\varphi \circ (F|_E) \circ \Psi)(\alpha, \beta) \equiv \frac{(1, -\beta)}{1 + \alpha} , \\ (3) \quad & (\psi \circ (F|_E) \circ \Phi)(a, b) \equiv \frac{(1 + a, -b)}{a} \\ & (\psi \circ (F|_E) \circ \Psi)(\alpha, \beta) \equiv \text{ lo que sea } . \end{aligned}$$

La diferencial  $(dF)_{\ell_0}$  es la única aplicación  $(dF)_{\ell_0} : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$  tal que:

para todo par  $(\ell(t), t_0)$ , con  $\ell(t)$  camino suave en  $X$  y  $t_0$  un instante en el cual  $\ell(t_0) = \ell_0$ , se tiene  $(dF)_{\ell_0}(\ell'(t_0)) = (F \circ \ell)'(t_0)$ .

Además, esta aplicación de  $T_{\ell_0}X$  a  $T_{F(\ell_0)}X$  es lineal.

→ Dado  $\mathbf{v}_{\ell_0} \in T_{\ell_0}X$  ¿cómo calculamos  $(dF)_{\ell_0}(\mathbf{v}_{\ell_0})$ ?

Si por ejemplo queremos usar coordenadas  $(a, b)$  en llegada, planteamos:

$(dF)_{\ell_0}(\mathbf{v}_{\ell_0}) = c_1 \partial_a|_{F(\ell_0)} + c_2 \partial_b|_{F(\ell_0)}$ . El coeficiente  $c_1$  es la derivada de la  $a$ -coordenada de  $F(\ell)$  cuando  $\ell$  se mueve con velocidad  $\mathbf{v}_{\ell_0}$ , es decir:  $c_1 = \mathbf{v}_{\ell_0}(a \circ F)$ .

Del mismo modo, el coeficiente  $c_2$  es la derivada de la  $b$ -coordenada de  $F(\ell)$  cuando  $\ell$  se mueve con velocidad  $\mathbf{v}_{\ell_0}$ :  $c_2 = \mathbf{v}_{\ell_0}(b \circ F)$ .

Si queremos usar coordenadas  $(\alpha, \beta)$  en llegada:  $(dF)_{\ell_0}(\mathbf{v}_{\ell_0}) = c'_1 \partial_\alpha|_{F(\ell_0)} + c'_2 \partial_\beta|_{F(\ell_0)}$ , entonces  $c'_1 = \mathbf{v}_{\ell_0}(\alpha \circ F)$  y  $c'_2 = \mathbf{v}_{\ell_0}(\beta \circ F)$  por las mismas razones.

Derivadas como  $\mathbf{v}_{\ell_0}(a \circ F)$  las sabemos calcular directamente a partir de una expresión de  $\mathbf{v}_{\ell_0}$  en términos de parciales cualesquiera. Por ejemplo, si usamos coordenadas  $(a, b)$  en salida y si  $\mathbf{v}_{\ell_0} = \partial_a|_{\ell_0}$  entonces  $\partial_a|_{\ell_0}(a \circ F) = \frac{\partial a \circ F \circ \Phi}{\partial a} \Big|_{(a,b)=(2,1)}$ .

De (1) y de que  $(a(\ell_0), b(\ell_0)) = (2, 1)$  obtenemos que  $(dF)_{\ell_0}$  es la aplicación lineal  $H_1 : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$  cuyo efecto sobre la base  $\{\partial_a|_{\ell_0}, \partial_b|_{\ell_0}\}$  es el siguiente:

$$H_1(\partial_a|_{\ell_0}) = \left. \frac{\partial \frac{a}{1+a}}{\partial a} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_a|_{F(\ell_0)} + \left. \frac{\partial \frac{b}{1+a}}{\partial a} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_b|_{F(\ell_0)},$$

$$H_1(\partial_b|_{\ell_0}) = \left. \frac{\partial \frac{a}{1+a}}{\partial b} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_a|_{F(\ell_0)} + \left. \frac{\partial \frac{b}{1+a}}{\partial b} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_b|_{F(\ell_0)},$$

es decir:

$$(4) \quad \begin{cases} H_1(\partial_a|_{\ell_0}) = \frac{1}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-1}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)}, \\ H_1(\partial_b|_{\ell_0}) = \frac{1}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)}. \end{cases}$$

De (2) y de que  $(\alpha(\ell_0), \beta(\ell_0)) = (1/2, -1/2)$  obtenemos que  $(dF)_{\ell_0}$  es la aplicación lineal  $H_2 : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$  cuyo efecto sobre la base  $\{\partial_\alpha|_{\ell_0}, \partial_\beta|_{\ell_0}\}$  es el siguiente:

$$\partial_\alpha|_{\ell_0} \mapsto \left. \frac{\partial \frac{1}{1+\alpha}}{\partial \alpha} \right|_{(\alpha,\beta)=(1/2,-1/2)} \cdot \partial_a|_{F(\ell_0)} + \left. \frac{\partial \frac{-\beta}{1+\alpha}}{\partial \alpha} \right|_{(\alpha,\beta)=(1/2,-1/2)} \cdot \partial_b|_{F(\ell_0)},$$

$$\partial_\beta|_{\ell_0} \mapsto \left. \frac{\partial \frac{1}{1+\alpha}}{\partial \beta} \right|_{(\alpha,\beta)=(1/2,-1/2)} \cdot \partial_a|_{F(\ell_0)} + \left. \frac{\partial \frac{-\beta}{1+\alpha}}{\partial \beta} \right|_{(\alpha,\beta)=(1/2,-1/2)} \cdot \partial_b|_{F(\ell_0)},$$

es decir:

$$(5) \quad \begin{cases} H_2(\partial_\alpha|_{\ell_0}) = \frac{-4}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-2}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)}, \\ H_2(\partial_\beta|_{\ell_0}) = \frac{-2}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)}. \end{cases}$$

Afirmamos ahora que (4) y (5) describen la misma aplicación lineal, o sea que  $H_1 \equiv H_2$ .

Aplicamos la fórmula  $\mathbf{v}_{\ell_0} = (\mathbf{v}_{\ell_0} a) \partial_a|_{\ell_0} + (\mathbf{v}_{\ell_0} b) \partial_b|_{\ell_0}$  a los datos

$$(a, b) \equiv \left( \frac{1}{\alpha}, \frac{-\beta}{\alpha} \right) \text{ en } U \cap V, \quad (\alpha(\ell_0), \beta(\ell_0)) = (1/2, -1/2),$$

para obtener:

$$(6) \quad \partial_\alpha|_{\ell_0} = -4 \partial_a|_{\ell_0} - 2 \partial_b|_{\ell_0} \quad \text{y} \quad \partial_\beta|_{\ell_0} = -2 \partial_b|_{\ell_0}.$$

Sustituyendo (6) dentro de (4), vemos que:

$$H_1(\partial_\alpha|_{\ell_0}) = -4 \left( \frac{1}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-1}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)} \right) - 2 \left( \frac{1}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)} \right) = \frac{-4}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-2}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)},$$

$$H_1(\partial_\beta|_{\ell_0}) = -2 \left( \frac{1}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)} \right) = \frac{-2}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)}.$$

Así,  $H_1$  definida por (4) actúa sobre  $\{\partial_\alpha|_{\ell_0}, \partial_\beta|_{\ell_0}\}$  como lo hace  $H_2$  definida por (5). Deducimos que  $H_1 \equiv H_2$ , o sea que (4) y (5) son definiciones de LA MISMA la aplicación lineal  $(dF)_{\ell_0} : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$ .

De (3) y de que  $(a(\ell_0), b(\ell_0)) = (2, 1)$  obtenemos que  $(dF)_{\ell_0}$  es la aplicación lineal  $H_3 : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$  cuyo efecto sobre la base  $\{\partial_a|_{\ell_0}, \partial_b|_{\ell_0}\}$  es el siguiente:

$$\partial_a|_{\ell_0} \mapsto \left. \frac{\partial^{1+a}}{\partial a} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_\alpha|_{F(\ell_0)} + \left. \frac{\partial^{-b}}{\partial a} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_\beta|_{F(\ell_0)},$$

$$\partial_b|_{\ell_0} \mapsto \left. \frac{\partial^{1+a}}{\partial b} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_\alpha|_{F(\ell_0)} + \left. \frac{\partial^{-b}}{\partial b} \right|_{(a,b)=(2,1)} \cdot \partial_\beta|_{F(\ell_0)},$$

es decir:

$$(7) \quad \begin{cases} H_3(\partial_a|_{\ell_0}) = \frac{-1}{4} \partial_\alpha|_{F(\ell_0)} + \frac{1}{4} \partial_\beta|_{F(\ell_0)}, \\ H_3(\partial_b|_{\ell_0}) = \frac{-1}{2} \partial_\beta|_{F(\ell_0)}. \end{cases}$$

Aplicamos la fórmula  $\mathbf{w}_{F(\ell_0)} = (\mathbf{w}_{F(\ell_0)}a) \partial_a|_{F(\ell_0)} + (\mathbf{w}_{F(\ell_0)}b) \partial_b|_{F(\ell_0)}$  a los datos

$$(a, b) \equiv \left( \frac{1}{\alpha}, \frac{-\beta}{\alpha} \right) \text{ en } U \cap V, \quad (\alpha(F(\ell_0)), \beta(F(\ell_0))) = (3/2, -1/2),$$

para obtener:

$$(8) \quad \partial_\alpha|_{F(\ell_0)} = \frac{-4}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-2}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)} \quad \text{y} \quad \partial_\beta|_{F(\ell_0)} = \frac{-2}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)}.$$

Sustituyendo (8) dentro de (7), vemos que:

$$H_3(\partial_a|_{\ell_0}) = \frac{-1}{4} \left( \frac{-4}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-2}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)} \right) + \frac{1}{4} \left( \frac{-2}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)} \right) = \frac{1}{9} \partial_a|_{F(\ell_0)} + \frac{-1}{9} \partial_b|_{F(\ell_0)},$$

$$H_3(\partial_b|_{\ell_0}) = \frac{-1}{2} \left( \frac{-2}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)} \right) = \frac{1}{3} \partial_b|_{F(\ell_0)}.$$

Luego  $H_3$  definida por (7) hace con  $\{\partial_a|_{\ell_0}, \partial_b|_{\ell_0}\}$  lo mismo que  $H_1$  definida por (4). Deducimos que  $H_1 \equiv H_3$ , es decir que (4) y (7) son definiciones de LA MISMA la aplicación lineal  $(dF)_{\ell_0} : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$ .

**Resumen.** Las fórmulas (4) y (5) nos dan imágenes por la misma  $(dF)_{\ell_0}$  de dos bases distintas de  $T_{\ell_0}X$ .

Las fórmulas (4) y (7) nos dan las imágenes por  $(dF)_{\ell_0}$  de la misma base de  $T_{\ell_0}X$ , pero expresando estas imágenes en coordenadas diferentes.

**Ejercicio.** Calcula la cuarta representación numérica de  $F|_E$  y comprueba que la definición que proporciona para  $(dF)_{\ell_0} : T_{\ell_0}X \rightarrow T_{F(\ell_0)}X$  es equivalente a (5) [Indicación: utiliza (8)] y por lo tanto equivalente a (4) y a (7).

**Nota.** La fórmula  $(a, b) \equiv (1/\alpha, -\beta/\alpha)$  es la representación numérica de  $\text{id}_{U \cap V}$  usando coordenadas  $(\alpha, \beta)$  en salida y coordenadas  $(a, b)$  en llegada. Por lo tanto el cálculo hecho en (6) realmente es:

$$\partial_\alpha|_{\ell_0} = (d \text{id})_{\ell_0}(\partial_\alpha|_{\ell_0}) = \dots \quad , \quad \partial_\beta|_{\ell_0} = (d \text{id})_{\ell_0}(\partial_\beta|_{\ell_0}) = \dots$$

Análogamente (8) es un cálculo de  $(d \text{id})_{F(\ell_0)}$ .