

Sumario

Prefacio a la segunda edición	15
Prólogo	17
Introducción	19
Terminología básica	23
Capítulo I	
Curvas en el plano y en el espacio	27
1.1. Curvas parametrizadas. La longitud de arco	27
1.1.1. El cambio de parámetro y la longitud de arco	29
1.2. Teoría local de curvas planas	34
1.2.1. La curvatura y el diedro de Frenet	34
1.2.2. Teorema fundamental de la teoría local de curvas planas	36
1.2.3. Evolutas, involutas y curvas paralelas	39
1.2.4. Comparación de dos curvas en un punto	41
1.3. Teoría local de curvas en el espacio	42
1.3.1. La curvatura, la torsión y el triedro de Frenet	43
1.3.2. Teorema fundamental de la teoría local de curvas en el espacio	46
1.4. Teoría global de curvas planas	49
1.4.1. Curvas convexas	49
1.4.2. La desigualdad isoperimétrica	52
1.4.3. El teorema de los cuatro vértices	56
El teorema de rotación de las tangentes	56
Caracterizando las curvas convexas	59
El teorema de los cuatro vértices	61
Ejercicios	65
Capítulo II	
Las superficies regulares	71
2.1. Definición y primeros ejemplos	72
2.1.1. Criterios prácticos para la determinación de superficies	76
2.1.2. Propiedades de las superficies regulares	80
2.1.3. El cambio de coordenadas	83

2.2.	Funciones diferenciables definidas en superficies	85
2.2.1.	Aplicaciones diferenciables definidas entre superficies	87
2.2.2.	Difeomorfismos entre superficies	90
2.3.	El plano tangente	91
2.4.	La diferencial de una aplicación entre superficies	93
2.4.1.	La diferencial de una función real sobre una superficie	93
2.4.2.	La diferencial de una aplicación entre superficies	95
2.5.	La primera forma fundamental	100
2.5.1.	Aplicaciones de la primera forma fundamental: midiendo longitudes, ángulos y áreas	102
	Midiendo longitudes	102
	Midiendo ángulos	103
	Midiendo áreas	103
	Ejercicios	107
 Capítulo III		
El teorema <i>Egregium</i> de Gauss		111
3.1.	Campos de vectores en superficies	113
3.2.	Orientación de superficies	116
3.2.1.	Otra forma de estudiar la orientabilidad	118
3.2.2.	La estructura compleja de una superficie	122
3.2.3.	Bases positivas y negativas	122
3.2.4.	Sobre la orientabilidad en este texto	123
3.3.	La segunda forma fundamental	123
3.4.	La aceleración de una curva: curvaturas geodésica y normal	128
3.4.1.	La curvatura geodésica	128
3.4.2.	La curvatura normal	129
3.4.3.	Interpretación geométrica de la curvatura normal	130
3.5.	Las curvaturas principales	133
3.5.1.	Puntos umbilicales	136
3.6.	Expresión local de la segunda forma fundamental, la curvatura de Gauss y la curvatura media	139
3.7.	La geometría de la curvatura de Gauss	145
3.8.	Isometrías locales	146

3.9.	El teorema <i>Egregium</i> de Gauss	150
3.9.1.	Las fórmulas de Gauss y de Weingarten	151
3.9.2.	Ecuaciones de compatibilidad. Teorema <i>Egregium</i> de Gauss ..	153
3.10.	Aplicaciones conformes e isoareales. Cartografía	156
	Ejercicios	165
 Capítulo IV		
	Geodésicas en superficies	171
4.1.	La derivada covariante y el transporte paralelo	172
4.1.1.	Campos de vectores paralelos	174
4.1.2.	El transporte paralelo	177
4.2.	Geodésicas	179
4.2.1.	Existencia y unicidad de geodésicas en una superficie	182
4.2.2.	La curvatura geodésica	185
4.3.	La aplicación exponencial	186
4.3.1.	Entornos normales y uniformemente normales	190
4.3.2.	El lema de Gauss	195
4.3.3.	Las coordenadas normales	202
4.3.4.	Las coordenadas geodésicas polares	203
	Ejercicios	209
 Capítulo V		
	Cálculo variacional en superficies	213
5.1.	Variaciones de la longitud. Las fórmulas de variación	214
5.1.1.	La primera fórmula de variación para la longitud de arco	216
5.1.2.	La segunda fórmula de variación para la longitud de arco	221
5.2.	Integración en superficies	224
5.2.1.	Una aproximación intuitiva al concepto de área	224
5.2.2.	Integración de funciones	226
5.3.	Variaciones del área: las superficies minimales	231
5.3.1.	Las superficies minimales: un poco de historia	232
5.3.2.	Las distintas definiciones de superficie minimal	235
	Las superficies minimales como puntos críticos del área	236
	La aplicación de Gauss de una superficie minimal	238
	Parametrizaciones isotermas en superficies minimales	239

5.3.3. Los primeros ejemplos de superficies minimales	240
Ejercicios	245
 Capítulo VI	
Geometría Diferencial Global	249
6.1. Completitud. El teorema de Hopf-Rinow	250
6.1.1. Distancia intrínseca en una superficie	251
6.1.2. El teorema de Hopf-Rinow	255
Algunos resultados previos	255
El teorema de Hopf-Rinow	260
Consecuencias del teorema de Hopf-Rinow	262
6.1.3. El teorema de Bonnet	264
6.2. El teorema de rigidez de la esfera	266
6.3. El teorema de Hilbert	273
Ejercicios	281
 Capítulo VII	
El teorema de Gauss-Bonnet	283
7.1. El teorema de Gauss-Bonnet (versión local)	283
7.1.1. El ángulo de rotación de una curva plana regular a trozos	284
7.1.2. Holonomía	286
Introducción: una pequeña historia	286
La geometría de la holonomía	287
Una aplicación: el péndulo de Foucault	290
7.1.3. La curvatura geodésica en una parametrización ortogonal	292
La curvatura geodésica de las curvas coordenadas	292
La curvatura geodésica de una curva arbitraria	293
7.1.4. El teorema de Green en \mathbb{R}^2	294
7.1.5. El teorema de Gauss-Bonnet (versión local)	295
7.2. El teorema de Gauss-Bonnet (versión global)	296
7.2.1. Triangulaciones. La característica de Euler-Poincaré	297
7.2.2. El teorema de Gauss-Bonnet (versión global)	300
7.3. Consecuencias del teorema de Gauss-Bonnet	303
7.3.1. Una aplicación a la Geometría clásica	307
Ejercicios	311

Apéndices

Prácticas con Mathematica®	315
Apéndice A: Curvas. Prácticas con Mathematica®	317
A.1. Geometría diferencial de curvas planas	317
A.1.1. La curvatura de una curva plana y la longitud de arco	317
A.1.2. Representación gráfica de curvas	318
A.1.3. Algunos ejemplos de curvas planas clásicas	318
A.1.4. Gráficas de funciones definidas a trozos	323
A.1.5. Generación dinámica de algunas curvas	323
A.1.6. Evolutas y curvas paralelas	325
A.2. Geometría diferencial de curvas en el espacio	326
A.2.1. Representación gráfica de curvas alabeadas	326
A.2.2. El triángulo de Frenet, la curvatura y la torsión	327
Apéndice B: Superficies. Prácticas con Mathematica®	329
B.1. Ejemplos de superficies	329
B.1.1. Superficies de revolución	330
B.1.2. Superficies no orientables	331
B.1.3. Superficies minimales	333
B.2. La curvatura de Gauss y la curvatura media	334
B.3. Geodésicas	335
Apéndice C: Soluciones a los ejercicios	337
Soluciones a los ejercicios del Capítulo I	337
Soluciones a los ejercicios del Capítulo II	346
Soluciones a los ejercicios del Capítulo III	353
Soluciones a los ejercicios del Capítulo IV	372
Soluciones a los ejercicios del Capítulo V	383
Soluciones a los ejercicios del Capítulo VI	390
Soluciones a los ejercicios del Capítulo VII	397
Bibliografía	407
Índice terminológico	413