

PRIMA DEGLI ESERCIZI, due risposte e domande frequenti:

① perché  $\sigma_u(f) = f_u = \frac{\partial}{\partial u}(f)$  ?

ricordiamo che se  $\sigma: U \rightarrow S \subseteq \mathbb{R}^3$  è parametr. di  $S$  ( $(u,v) \mapsto \sigma(u,v)$ )

e  $f$  è funzione ( $S \rightarrow \mathbb{R}$  o da  $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ),  $v \in T_p S$ :

$$v(f)_p := (f \circ \gamma)'(0) = \frac{d}{dt} f(\gamma(t)) \Big|_{t=0} \quad \text{se } v = \gamma'(0), p = \gamma(0)$$

$$\text{per } \gamma: I \rightarrow U \rightarrow S \quad (t \mapsto (u(t), v(t)) \mapsto \gamma(t) = \sigma(u(t), v(t)))$$

ora  $\sigma_u \in T_p S$

e la curva  $\gamma$  può essere scelta  $\gamma(u) = \sigma(u, v_0)$  con  $v_0$  costante,

e si applica la definizione:

$$\sigma_u(f) = \frac{d}{du} f(\sigma(u, v_0)) \left( = \frac{\partial}{\partial u} f \text{ se } f \text{ è data sotto un'immagine di } (u, v) \right).$$

② Perché  $\gamma'(\gamma') = \gamma''$ ?

qui c'è un abuso di linguaggio (tipico della geometria differenziale!) c'è una superficie  $S$ , e  $\gamma \subseteq S$  curva.  $I \xrightarrow{\gamma} U \xrightarrow{\sigma} S \subseteq \mathbb{R}^3$

Le derivate (in direzione  $\gamma'$  qui) operano su funzioni definite su una parte di  $S$ , mentre  $\gamma'$  è definita solo lungo la curva  $\gamma$ , cioè dipende cioè dal parametro di  $\gamma$ .

In generale:  $v \in T_p S$ ,  $\varphi: S \rightarrow \mathbb{R}$ :

$$v(\varphi)_p = (\varphi \circ \gamma)'(0) = \frac{d}{dt} \varphi(\gamma(t)) \Big|_{t=0} \quad \text{per } \gamma \text{ curva } \subseteq S, \quad \gamma(0) = p, \quad \gamma'(0) = v$$

Ora supponiamo che  $\varphi$  sia tale che  $\varphi \circ \gamma = \gamma'$ : allora  $\gamma'(\gamma')$  è abbreviazione per

$$\gamma'(\varphi) = \frac{d}{dt} (\varphi \circ \gamma(t)) = \frac{d}{dt} (\gamma'(t)) = \gamma''(t).$$

Per esempio, noi usiamo le formule in questo contesto:

$$\gamma' \cdot n = 0$$

$$\gamma'(\gamma' \cdot n) = 0$$

$$\gamma'(\gamma') \cdot n + \gamma' \cdot \gamma'(n) = 0$$

$$\underline{\underline{\gamma'(\gamma') \cdot n}} + \underline{\underline{\gamma' \cdot dn(\gamma')}} = 0$$

ed esplicitando:  $\gamma'(s) \cdot n(\gamma(s)) = 0$

$$\frac{d}{ds} (\gamma'(s) \cdot n(\gamma(s))) = 0$$

$$\gamma''(s) \cdot n(\gamma(s)) + \gamma'(s) \cdot \frac{d}{ds} (n(\gamma(s))) = 0$$

$$\underline{\underline{\gamma''(s) \cdot n(\gamma(s))}} + \underline{\underline{\gamma'(s) \cdot dn(\gamma'(s))}} = 0$$

unico significato possibile:  $\gamma'(\gamma') = \gamma''$ .

Esercizio del 30 aprile 2014: Studiare l'elicoidale delle rette  $z=x$  (otorno all'asse  $z$ )

(a) parametrizzazione ed equazione cartesiana:

$$\sigma(x, \vartheta) = \begin{pmatrix} x \cos \vartheta \\ x \sin \vartheta \\ x + \vartheta \end{pmatrix} \quad \text{da } x^2 + y^2 = x^2 \text{ e } \frac{y}{x} = \tan \vartheta \text{ otteniamo } z - \sqrt{x^2 + y^2} = \vartheta$$

dunque  $x \tan \vartheta (z - \sqrt{x^2 + y^2}) = y$

(b) matrici di pff e sf:

$$\sigma_x = \begin{pmatrix} \cos \vartheta \\ \sin \vartheta \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \sigma_\vartheta = \begin{pmatrix} -x \sin \vartheta \\ x \cos \vartheta \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{dunque } G_I = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1+x^2 \end{pmatrix} \quad \text{e } |G_I| = 1+2x^2$$

$$n = \frac{\sigma_x \times \sigma_\vartheta}{\|\sigma_x \times \sigma_\vartheta\|} = \frac{1}{\sqrt{1+2x^2}} \begin{pmatrix} \sin \vartheta - x \cos \vartheta \\ -\cos \vartheta - x \sin \vartheta \\ x \end{pmatrix}, \quad \sigma_{xx} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_{x\vartheta} = \begin{pmatrix} -\sin \vartheta \\ \cos \vartheta \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_{\vartheta\vartheta} = \begin{pmatrix} -x \cos \vartheta \\ -x \sin \vartheta \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{dunque } G_{II} = \frac{1}{\sqrt{1+2x^2}} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & x^2 \end{pmatrix} \quad \text{e } |G_{II}| = -\frac{1}{1+2x^2}$$

(c)  $K = \frac{|G_{II}|}{|G_I|} = -\frac{1}{(1+2x^2)}$  che è sempre  $< 0$ , tutti i punti sono iperbolici.

$$L = G_I^{-1} G_{II} = \frac{1}{1+2x^2} \begin{pmatrix} 1+x^2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1+2x^2}} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & x^2 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1+2x^2}^3} \begin{pmatrix} -1 & -1-2x^2 \\ -2 & 1+2x^2 \end{pmatrix}$$

(d) linee asintotiche: curve  $\gamma(u) = \sigma(x(u), v(u))$  con  $\gamma' = x' \hat{e}_x + v' \hat{e}_v$  isotropo in sff

$$(x' \ v') \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & x^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ v' \end{pmatrix} = 0, \quad -2x'v' + x^2v'^2 = 0, \quad v'(-2x' + x^2v') = 0 \text{ da cui}$$

$v' = 0$  (dov'è il vettore  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  è isotropo!), sono le rette con  $v = \text{costante}$

oppure  $v' = \frac{2x'}{x^2}$  da cui  $v(x) = -\frac{2}{x} + \text{costante}$ , oppure  $x = \frac{\sqrt{c-v}}{2}$

linee ortogonali a  $v = \text{costante}$ , ie a  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ :

$$(x' \ v') \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1+x^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0, \quad 2x' + v' = 0, \quad x' = -\frac{v'}{2}, \quad x = -\frac{v}{2} + c$$

linee ortogonali a  $x = \text{costante}$ , ie a  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ :

$$(x' \ v') \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1+x^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0, \quad x' + (1+x^2)v' = 0, \quad v' = -\frac{x'}{1+x^2}, \quad v = -\arctan x + c$$

$$x = \tan(c - v)$$

(e) equazioni differenziali delle geodetiche:

$$\begin{cases} (2x' + v')' = \frac{1}{2}(2xv'^2) \\ (x' + (1+x^2)v')' = 0 \end{cases}$$

per  $v' = 0$  abbiamo una soluzione evidente (le rette!)

Usando la seconda equazione:  $x' + (1+x^2) y' = c$  costante lungo la geodetica, ricaviamo  $y' = \frac{c-x'}{1+x^2}$  e sostituiamo nella condizione di unitarietà:

$$2x'^2 + 2x'y' + (1+x^2)y'^2 = 1$$

$$2x'^2 + 2x' \frac{c-x'}{1+x^2} + (1+x^2) \frac{(c-x')^2}{(1+x^2)^2} = 1$$

$$2x'^2(1+x^2) + 2x'(c-x') + (c-x')^2 = (1+x^2)$$

$$(1+2x^2)x'^2 = 1+x^2-c$$

quindi troviamo  $x'^2 = \frac{1+x^2-c}{1+2x^2}$

$$y' = \frac{c-x'}{1+x^2} = \frac{c - \sqrt{\frac{1+x^2-c}{1+2x^2}}}{1+x^2} = \frac{c\sqrt{1+2x^2} - \sqrt{1+x^2-c}}{(1+x^2)\sqrt{1+2x^2}}$$

e infine  $\frac{dy}{dx} = \frac{y'}{x'} = \frac{c\sqrt{1+2x^2} - \sqrt{1+x^2-c}}{(1+x^2)\sqrt{1+2x^2}} \cdot \frac{\sqrt{1+2x^2}}{\sqrt{1+x^2-c}} = \frac{c\sqrt{1+2x^2} - \sqrt{1+x^2-c}}{(1+x^2)\sqrt{1+x^2-c}}$

che dà una equazione diff del primo ordine per  $y(x)$ .

Esame del 21 aprile 2017:

$\gamma$  piano reale unitario, traslato per  $t\mathbf{v} + \sin(t)\mathbf{w}$  con  $\mathbf{v} \perp \mathbf{w}$  piano di  $\gamma$ .

possiamo supporre:  $\gamma(s) = \begin{pmatrix} x(s) \\ y(s) \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  da cui la parametrizzazione (con  $x_s^2 + y_s^2 = 1$ )

$$\sigma(s, t) = \gamma(s) + t\mathbf{v} + \sin(t)\mathbf{w} = \begin{pmatrix} x(s) + \sin(t) \\ y(s) \\ t \end{pmatrix}$$

(a) Indici di pff e sff:

$$\tilde{\sigma}_s = \begin{pmatrix} x_s \\ y_s \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \tilde{\sigma}_t = \begin{pmatrix} \cos t \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \text{da cui } G_I = \begin{pmatrix} x_s^2 + y_s^2 & x_s \cos t \\ x_s \cos t & 1 + \cos^2 t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x_s \cos t \\ x_s \cos t & 1 + \cos^2 t \end{pmatrix}$$

$$n = \frac{\tilde{\sigma}_s \times \tilde{\sigma}_t}{\|\tilde{\sigma}_s \times \tilde{\sigma}_t\|} = \frac{1}{\sqrt{1 + y_s^2 \cos^2 t}} \begin{pmatrix} y_s \\ -x_s \\ -y_s \cos t \end{pmatrix}, \quad \tilde{\sigma}_{ss} = \begin{pmatrix} x_{ss} \\ y_{ss} \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \tilde{\sigma}_{st} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \tilde{\sigma}_{tt} = \begin{pmatrix} -\sin t \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{da cui } G_{II} = \frac{1}{\sqrt{1 + y_s^2 \cos^2 t}} \begin{pmatrix} y_s x_{ss} - x_s y_{ss} & 0 \\ 0 & -y_s \sin t \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 + y_s^2 \cos^2 t}} \begin{pmatrix} -\kappa_y & 0 \\ 0 & -y_s \sin t \end{pmatrix}$$

(b)  $\kappa = \frac{|G_{II}|}{|G_I|} = \frac{\kappa_y y_s \sin t}{(1 + y_s^2 \cos^2 t)^2}$  e i punti sono  $\begin{cases} \text{ellittici} \\ \text{parabolici} \\ \text{iperbolici} \end{cases}$  a sc  $\kappa_y y_s \sin t \geq 0$ .

$$L = G_I^{-1} G_{II} = \frac{1}{1 + y_s^2 \cos^2 t} \begin{pmatrix} 1 + \cos^2 t & -x_s \cos t \\ -x_s \cos t & 1 \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1 + y_s^2 \cos^2 t}} \begin{pmatrix} -\kappa_y & 0 \\ 0 & -y_s \sin t \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 + y_s^2 \cos^2 t}} \begin{pmatrix} -\kappa_y & 0 \\ 0 & -y_s \sin t \end{pmatrix}$$

(c) Principio di curve ortogonali alle linee coordinate delle parametrizzazioni;  
 per trovare le curve  $\delta$  ortogonali a  $t'=0$ , cioè alla direzione  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  (dei parametri):

$$(s' \ t') G_I \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0, \quad \text{cioè} \quad (s' \ t') \begin{pmatrix} 1 \\ x_s \cos t \end{pmatrix} = 0, \quad \text{dunque} \quad s' + t' x_s \cos t = 0$$

che dà una equazione a variabili separabili:  $\frac{s'}{x_s} = -t' \cos t$ .

per trovare le curve  $\delta$  ortogonali a  $s'=0$  si procede analogamente:

$$(s' \ t') G_I \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0, \quad \text{cioè} \quad (s' \ t') \begin{pmatrix} x_s \cos t \\ 1 + \cos^2 t \end{pmatrix} = 0, \quad \text{dunque} \quad s' x_s \cos t + (1 + \cos^2 t) t' = 0$$

che dà una equazione  $x_s s' = -\frac{1 + \cos^2 t}{\cos t} t'$ , che si può anche risolvere separatamente.

(d) Le linee asintotiche soddisfanno alle condizioni di isotropia in  $G_{II}$ ; dunque

$$(s' \ t') G_{II} \begin{pmatrix} s' \\ t' \end{pmatrix} = 0, \quad \text{cioè} \quad -k_y s'^2 - y_s \sin(t) t'^2 = 0, \quad \text{separabile:} \quad -\frac{k_y}{y_s} s'^2 - \sin(t) t'^2 = 0$$

Le linee di curvatura sono tali da  $L\gamma' \parallel \gamma'$ , cioè  $G_{II}\gamma' \parallel G_{II}\gamma'$  e quindi

$$\det \begin{pmatrix} s' + t' x_s \cos t & -k_y s' \\ s' x_s \cos t + (1 + \cos^2 t) t' & -y_s \sin(t) t' \end{pmatrix} = 0 \quad \text{che dà una equazione differenziale}$$

$$k_y x_s \cos(t) s'^2 + (k_y (1 + \cos^2 t) - y_s \sin(t)) s' t' - x_s y_s \sin(t) \cos(t) t'^2 = 0$$

(e) Affinché la superficie sia localmente isometrica al piano, è necessario che le quattro forme quadratiche siano identicamente nulle, il che succede se  $\kappa_g \equiv 0$  oppure  $\gamma_S \equiv 0$  e viceversa. In quest'ultimo caso allora la curva  $\gamma$  è una retta, e la superficie è un cilindro.

Vediamo le equazioni delle geodetiche:

$$\begin{cases} (s' + \kappa_S \cos(t) t')' = \frac{1}{2} (-2 \kappa_{SS} \cos(t) s' t') \\ (\kappa_S \cos(t) s' + (1 + \cos^2 t) t')' = \frac{1}{2} (-2 \kappa_S \sin(t) s' t' - 2 \cos(t) \sin(t) t'^2) \end{cases}$$

Per vedere se le linee coordinate sono geodetiche, basta vedere se  $s' = 0$  oppure  $t' = 0$  soddisfanno al sistema, e viceversa. In quest'ultimo caso si trova che deve essere  $\kappa_S = 0$ , cioè  $x$  costante,  $\gamma$  retta, e  $z$  arco nel caso del cilindro.



Esame 2A aprile 2019 : superficie di rotazione delle trattize : pseudosfera di Beltrami

Usando le curve  $\begin{pmatrix} \sqrt{\text{ch}(u)} \\ 0 \\ u - \text{th}(u) \end{pmatrix}$  otteniamo  $\sigma(u, \vartheta) = \begin{pmatrix} \sqrt{\text{ch}(u)} \cos \vartheta \\ \sqrt{\text{ch}(u)} \sin \vartheta \\ u - \text{th}(u) \end{pmatrix}$ .

(a)  $\sigma_{ff}$  e  $\sigma_{ff}$  :

$$\sigma_u = \begin{pmatrix} -\frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \cos \vartheta \\ -\frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \sin \vartheta \\ 1 - \frac{1}{\text{ch}^2(u)} \end{pmatrix} = \frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \begin{pmatrix} -\cos \vartheta \\ -\sin \vartheta \\ \text{sh}(u) \end{pmatrix}, \quad \sigma_\vartheta = \frac{1}{\text{ch}(u)} \begin{pmatrix} -\sin \vartheta \\ \cos \vartheta \\ 0 \end{pmatrix}$$

da cui  $G_{\text{I}} = \begin{pmatrix} \frac{\text{sh}^2(u)}{\text{ch}^4(u)} (1 + \text{sh}^2(u)) & 0 \\ 0 & \frac{1}{\text{ch}^2(u)} \end{pmatrix} = \frac{1}{\text{ch}^2(u)} \begin{pmatrix} \text{sh}^2(u) & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  e  $|G_{\text{I}}| = \frac{\text{sh}^2(u)}{\text{ch}^4(u)}$

$$n = \frac{\sigma_u \times \sigma_\vartheta}{\|\sigma_u \times \sigma_\vartheta\|} = \frac{1}{\text{ch}(u)} \begin{pmatrix} -\text{sh}(u) \cos \vartheta \\ -\text{sh}(u) \sin \vartheta \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \sigma_{uu} = \frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \text{ch}(u) \end{pmatrix} + \frac{\text{ch}^3(u) - 2\text{sh}^2(u)\text{ch}(u)}{\text{ch}^4(u)} \begin{pmatrix} -\cos \vartheta \\ -\sin \vartheta \\ \text{sh}(u) \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \text{sh}(u)/\text{ch}(u) \end{pmatrix} + \frac{1 - \text{sh}^2(u)}{\text{ch}^3(u)} \begin{pmatrix} -\cos \vartheta \\ -\sin \vartheta \\ \text{sh}(u) \end{pmatrix} = \frac{1}{\text{ch}^3(u)} \begin{pmatrix} -(1 - \text{sh}^2(u)) \cos \vartheta \\ -(1 - \text{sh}^2(u)) \sin \vartheta \\ 2\text{sh}(u) \end{pmatrix}$$

$$\sigma_{u\vartheta} = \frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \begin{pmatrix} \sin \vartheta \\ -\cos \vartheta \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \sigma_{\vartheta\vartheta} = \frac{1}{\text{ch}(u)} \begin{pmatrix} -\cos \vartheta \\ -\sin \vartheta \\ 0 \end{pmatrix}$$

da cui  $G_{\text{II}} = \frac{1}{\text{ch}(u)} \begin{pmatrix} \frac{\text{sh}(u)(1 - \text{sh}^2(u)) - 2\text{sh}(u)}{\text{ch}^3(u)} & 0 \\ 0 & \frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}(u)} \end{pmatrix} = \frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  e  $|G_{\text{II}}| = -\frac{\text{sh}^2(u)}{\text{ch}^4(u)}$

$$(b) L = G_{\text{I}}^{-1} G_{\text{II}} = \text{ch}^2(u) \begin{pmatrix} \frac{1}{\text{sh}^2(u)} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \frac{\text{sh}(u)}{\text{ch}^2(u)} \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/\text{sh}(u) & 0 \\ 0 & \text{sh}(u) \end{pmatrix}$$

$$K = \det(L) = \frac{|G_{\text{II}}|}{|G_{\text{I}}|} = -1 \quad \underline{\text{costante}}, \text{ tutti i punti ipobolici.}$$

(c) linee di curvatura: sono quelle coordinate, visto che  $L$  è diagonale!

linee asintotiche: imponendo che la tangente sia  $G_{\text{II}}$  isotropa

ovvero  $-u'^2 + v'^2 = 0$ , cioè  $u' = \pm v'$ , direzione  $\begin{pmatrix} 1 \\ \pm 1 \end{pmatrix}$  nello spazio parametrico.

domande: che angolo formano tra loro le linee asintotiche?

$$(d) \underline{\text{geodesiche}}: \begin{cases} \left( \frac{\text{sh}^2(u)}{\text{ch}^2(u)} u' \right)' = \frac{1}{2} \left( \left( \frac{\text{sh}^2(u)}{\text{ch}^2(u)} \right)'_u u'^2 + \left( \frac{1}{\text{ch}^2(u)} \right)'_u v'^2 \right) \\ \left( \frac{1}{\text{ch}^2(u)} v' \right)' = 0 \end{cases}$$

$v' = 0$ , dà i profili, dà geodesiche, altrimenti  $v' = c \text{ch}^2(u)$  con  $c$  costante,

e sostituendo nelle equazioni  $\frac{\text{sh}^2(u)}{\text{ch}^2(u)} u'^2 + \frac{1}{\text{ch}^2(u)} v'^2 = 1$  otteniamo

$$u'^2 = \left( 1 - c^2 \text{ch}^2(u) \right) \frac{\text{ch}^2(u)}{\text{sh}^2(u)}, \text{ puoi trovare}$$

$$\frac{dv}{du} = \frac{v'}{u'} = \frac{c \text{ch}^2(u)}{\sqrt{1 - c^2 \text{ch}^2(u)} \cdot \frac{\text{ch}(u)}{\text{sh}(u)}} = \frac{c \text{sh}(u) \text{ch}(u)}{\sqrt{1 - c^2 \text{ch}^2(u)}}$$

e questo dà 
$$d\varphi = \frac{c \operatorname{ch}(u) \operatorname{sh}(u)}{\sqrt{1-c^2 \operatorname{ch}^2(u)}} du = \frac{c \operatorname{ch}(u)}{\sqrt{1-c^2 \operatorname{ch}^2(u)}} d(\operatorname{ch}(u))$$

che dà anche la possibilità di integrare.

(c) dalle unitarietà il termine 
$$\frac{1}{\operatorname{ch}^2(u)} \varphi'^2 = \frac{1}{\operatorname{ch}^2(u)} c^2 \operatorname{ch}^4(u) = c^2 \operatorname{ch}^2(u) \leq 1$$

e si trova  $\frac{1}{\operatorname{ch}(u)} \geq |c|$  e siccome  $\frac{1}{\operatorname{ch}(u)}$  è la distanza dell'asse delle  $z$  dalle curve  $\gamma$  di partenza,

otteniamo che la minima distanza dall'asse è  $|c|$ ,

e per questo valore delle coordinate  $x (= \frac{1}{\operatorname{ch}(u)})$   $z$  ha la massima

altezza raggiunta: 
$$z = u - \operatorname{th}(u) = \operatorname{sech}(\frac{1}{c}) - \frac{\sqrt{1+c^2}}{c}.$$