

## CURVAS EM $\mathbb{R}^n (n = 2, 3)$

Podemos pensar, de maneira intuitiva, em uma curva em  $\mathbb{R}^n$ , como um ‘conjunto unidimensional’. Para nossos propósitos, é conveniente começar com o conceito de *curva parametrizada*.

### 1. CURVAS PARAMETRIZADAS

**Definição 1.1.** Uma *curva parametrizada* em  $\mathbb{R}^n$ , ( $n = 2$  ou  $n = 3$ ) é uma função contínua  $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ , sendo  $I$  um intervalo.

- Se  $\gamma(t) = (x(t), y(t), z(t))$ , para cada  $t \in I$ , as funções  $x(t)$ ,  $y(t)$  e  $z(t)$  são denominadas *funções coordenadas* ou, simplesmente, *coordenadas* da curva  $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ . Diremos que  $\gamma$  é diferenciável, de classe  $\mathcal{C}^1$ , etc, se as curvas coordenadas o forem.
- O conjunto  $Im\gamma = \{\gamma(t) \mid t \in I\}$  é a *Imagem* ou *traço* de  $\gamma$  e é denotado por  $tr(\gamma)$ .
- O termo “*curva*” é frequentemente usado para denominar tanto uma curva parametrizada  $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ , como seu traço  $tr(\gamma)$ . Espera-se que o significado, em cada caso, fique claro do contexto.

**Exemplo 1.2.** (1)

$$\gamma : \begin{cases} x(t) = t + 1 \\ y(t) = 2t \\ z(t) = 3t - 1, \end{cases} \quad t \in [0, 3].$$

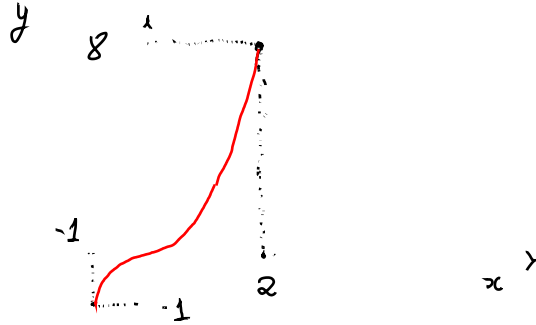
$z \wedge$

$\bullet Q = (4, 6, 8)$

$\bullet P = (1, 0, -1)$

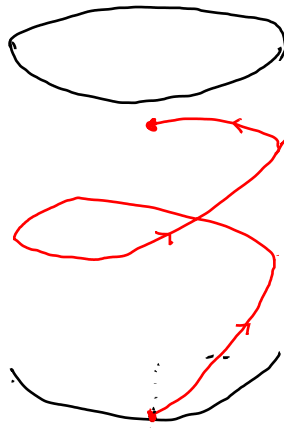
(2)

$$\gamma: \begin{cases} x(t) = t \\ y(t) = t^3, \quad t \in [-1, 2]. \end{cases}$$



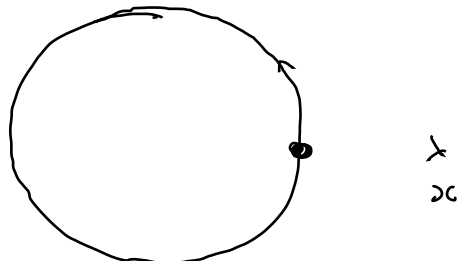
(3)

$$\gamma: \begin{cases} x(t) = 2 \cos t \\ y(t) = 2 \sin t \\ z(t) = 3t, \quad t \in [0, 3\pi]. \end{cases}$$



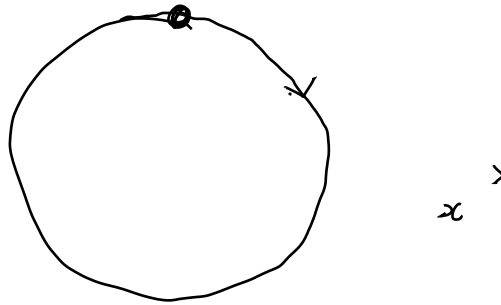
(4)

$$\gamma: \begin{cases} x(t) = \overset{\vee y}{\cos t} \\ y(t) = \overset{\wedge y}{\sin t} \quad t \in [0, 2\pi]. \end{cases}$$



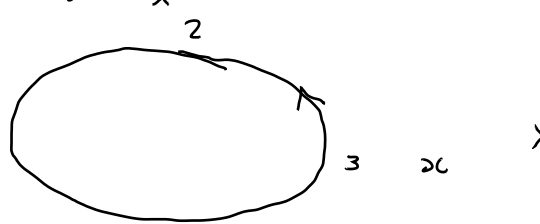
(5)

$$\gamma : \begin{cases} x(t) = \text{sent} \\ y(t) = \text{cost} \end{cases} \quad t \in [0, 2\pi].$$



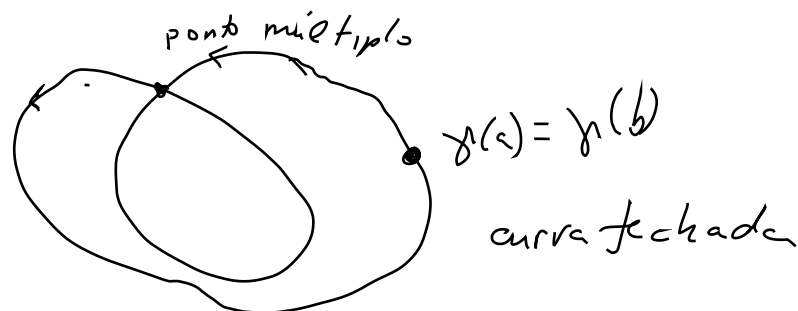
(6) A curva  $C$  dada pela parte da elipse  $\frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} = 1$  no 1º quadrante. Nesse caso, foi dada apenas o traço de uma curva. Uma parametrização de  $C$ , ou seja, uma curva cujo traço é  $C$  é dada por

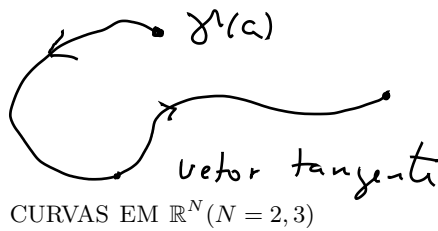
$$\gamma : \begin{cases} x(t) = 3 \text{cost} \\ y(t) = 2 \text{sent} \end{cases} \quad t \in [0, \frac{\pi}{2}].$$



**Definição 1.3.**

- Uma curva  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  é fechada se  $\gamma(a) = \gamma(b)$ .





curva simples

4

- Um ponto  $P$  em  $tr(\gamma)$  é um ponto múltiplo de  $\gamma$ , se existirem instantes  $t_1, t_2$ , não ambos pontos extremos tais que  $\gamma(t_1) = \gamma(t_2)$ . A curva  $\gamma$  é simples se não possui pontos múltiplos.

**Definição 1.4.** Se  $\gamma(t) = (x(t), y(t), z(t)), t \in I$  é uma curva de classe  $\mathcal{C}^1$ , definimos o seu vetor tangente no ponto (ou instante)  $t$  por  $\vec{v}(t) = \gamma'(t) = (x'(t), y'(t), z'(t))$ . A reta de equação  $r(s) = \gamma(t_0) + s\gamma'(t_0)$  é a reta tangente a  $\gamma$  no ponto  $P = \gamma(t_0)$ .

**Definição 1.5.** A curva  $\gamma(t) = (x(t), y(t), z(t)), t \in I$ , de classe  $\mathcal{C}^1$ , é dita lisa se o seu vetor tangente  $\vec{v}(t) = \gamma'(t) = (x'(t), y'(t), z'(t))$  é não nulo para todo  $t \in I$  e  $v(a) = v(b)$ , se  $I = [a, b]$  for um intervalo fechado.

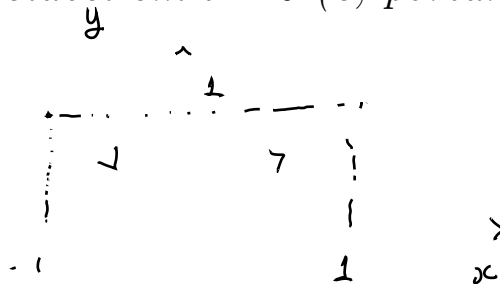
A curva  $\gamma$  é dita lisa por partes, se o intervalo  $I$  puder ser decomposto em um número finito de intervalos  $I_1, I_2, \dots, I_n$  de tal modo que  $\gamma$  restrita a cada um desses subintervalos seja lisa.

### Exemplo 1.6.

- (1) Os exemplos dados em 1.2 são todos de curvas lisas.
- (2) A curva dada por

$$\gamma : \begin{cases} x(t) = t \\ y(t) = |t| \end{cases} \quad t \in [-2, 2].$$

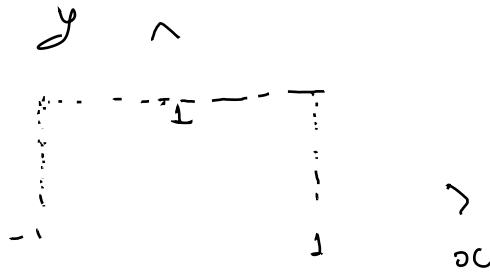
não é diferenciável em  $t = 0$  (e, portanto, não é lisa).



(3) A curva dada por

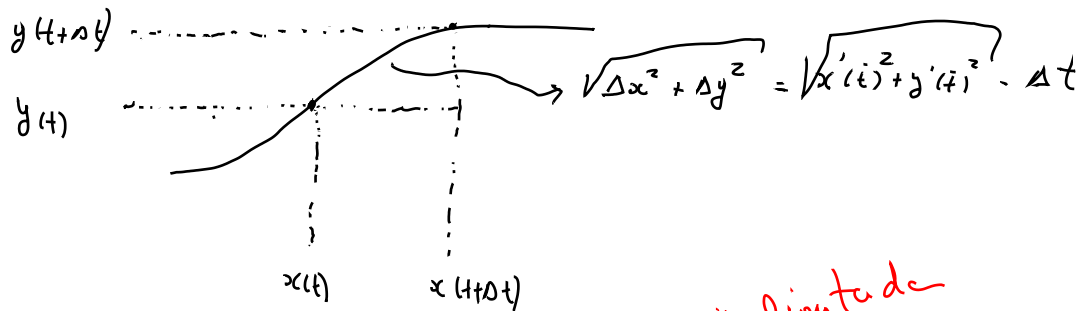
$$\gamma : \begin{cases} x(t) = t^3 \\ y(t) = |t|^3 \end{cases} \quad t \in [-2, 2].$$

é de classe  $C^1$  mas não é lisa pois  $\gamma'(0) = 0$ .



**Definição 1.7.** Seja  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  uma curva lisa. Definimos o comprimento da curva  $\gamma$  (ou comprimento de arco de  $\gamma$ ), por

$$L(\gamma) = \int_a^b \|\gamma'(t)\| dt.$$



com  $\|\gamma'(t)\|$  limite de

**Observação 1.8.** Se  $\gamma$  for lisa por partes, definimos a comprimento somando as integrais nos subintervalos nos quais ela é lisa.

**Exemplo 1.9.** Calcule o comprimento de arco das curvas abaixo.

(1)

$$\gamma : \begin{cases} x(t) = \cos 2t \\ y(t) = \operatorname{sen} 2t \end{cases} \quad t \in [0, 2\pi].$$

(2)

$$\gamma : \begin{cases} x(t) = t \cos t \\ y(t) = t \operatorname{sen} t \\ z(t) = t \end{cases} \quad t \in [0, 2\pi].$$