

## Lezione 8

venerdì 1 aprile 2016 08:42

Sia  $\gamma: [a, L] \rightarrow \mathbb{R}^n$  una curva derivabile.

$$\text{Sia } |x| = |(x_1, x_2, \dots, x_n)| = \sqrt{x_1^2 + \dots + x_n^2}$$

la norma del punto  $x \in \mathbb{R}^n$ .

Se  $\gamma$  è derivabile abbiamo la lunghezza  
della derivata

$$|\dot{\gamma}(t)| = \sqrt{\dot{\gamma}_1(t)^2 + \dots + \dot{\gamma}_n(t)^2}$$

DEF Una curva  $\gamma \in C^1([0, L]; \mathbb{R}^n)$  derivabile  
con cont. si dice regolare se  $|\dot{\gamma}(t)| \neq 0 \forall t \in [0, L]$ .  
In questo caso possiamo definire il vettore  
tangente unitario alla curva nel punto  $\gamma(t)$

$$\bar{T}(t) = \frac{\dot{\gamma}(t)}{|\dot{\gamma}(t)|}, \quad t \in [0, L].$$

Commenti (2 derivata  $\dot{\gamma}(t)$  di una  
curva regolare contiene 3 informazioni

- ① Direzione tangente.
- ②  $|\dot{\gamma}(t)|$  mi dà la velocità istantanea  
con la cui cui la curva sta passando nel  
punto  $\gamma(t)$ , al tempo  $t$   
"verso"
- ③ Una orientazione, un segno di  $T$ .

Remark. Il vettore  $T$  non dipende dalla  
parametrizzazione (a meno del segno)

Esempi di curve non regolari

① Consideriamo  $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\text{velocità: } \gamma(t) = \begin{pmatrix} t^3 \\ t^2 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}.$$

$$\dot{\gamma}(t) = (3t^2, 2t)$$

$$\dot{\gamma}(t) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} 3t^2 = 0 \\ 2t = 0 \end{cases} \Leftrightarrow t = 0$$

$$\dot{\gamma}(t) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} 3t^2 = 0 \\ 2t = 0 \end{cases} \Leftrightarrow t = 0$$

In  $t=0$  la curva non è regolare.

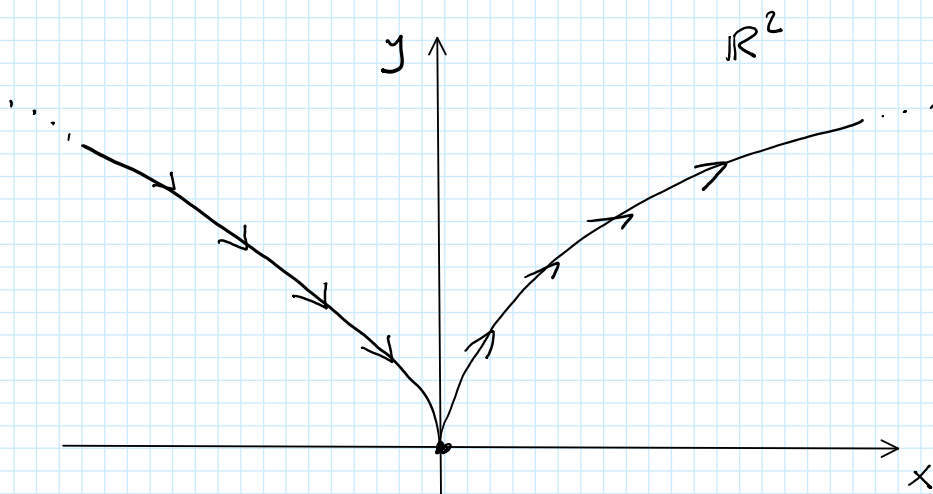
Parametro  $x = t^3 \Leftrightarrow t = \sqrt[3]{x}$  nuovo

$$t^2 = x^{2/3}$$

Quindi abbiamo la riparametrizzazione, di  $\gamma$

$$\alpha(x) = (x, x^{2/3}) \quad x \in \mathbb{R}$$

Quindi  $\text{spt}(\gamma) = \text{gr}(\alpha) \stackrel{\alpha^{-1}(x)}{\subset} \mathbb{R}^2$



In  $(0,0)$  il  $\text{spt}(\gamma)$   $\frac{1}{2}$  è una cuspidale.

(2) Sia  $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$

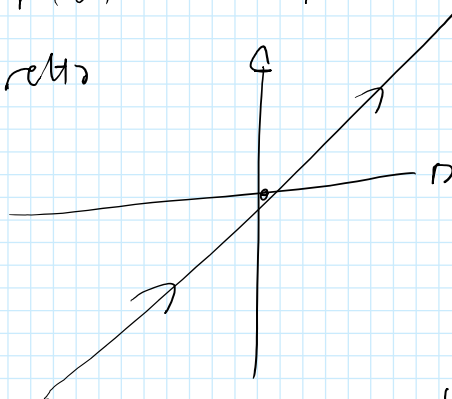
$$\gamma(t) = (t^3, t^3)$$

$$\dot{\gamma}(t) = (3t^2, 3t^2)$$

$$\dot{\gamma}(0) = (0, 0)$$

curva non reg. in  $t=0$

Ma è una retta



Non c'è un punto di angolatura

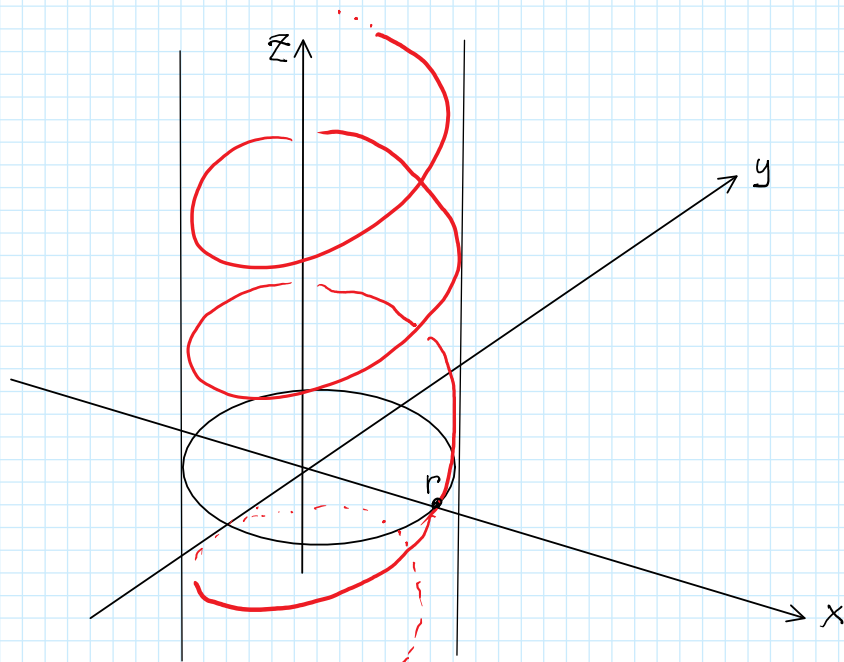
## Alcuni Esempi di curve elementari

(1) Elica cilindrica

Fisso  $r > 0$ ,  $v \in \mathbb{R}$ .

Considera  $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$\gamma(t) = (r \cos vt, r \sin vt, vt) \quad t \in \mathbb{R}$$



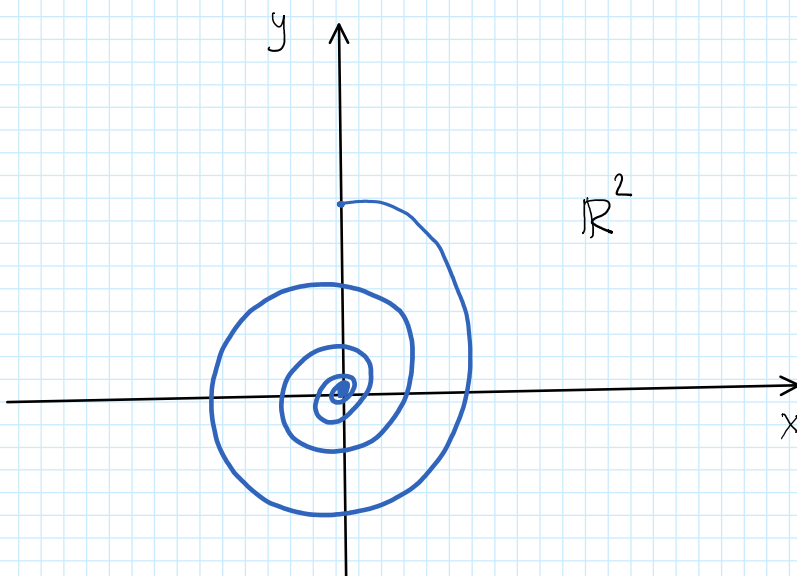
Per  $t \neq 0$  e  $v \neq 0$  abbiamo una curva regolare.

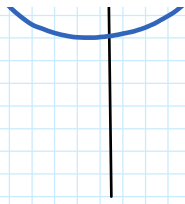
(2) Spirali. Sia  $\alpha > 0$  un parametro

e consideriamo la curva  
 $\gamma: [0, \frac{2}{\alpha}] \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\gamma(t) = \left( t^\alpha \cos\left(\frac{1}{t}\right), t^\alpha \sin\left(\frac{1}{t}\right) \right) \\ t \in \left(0, \frac{2}{\alpha}\right]$$

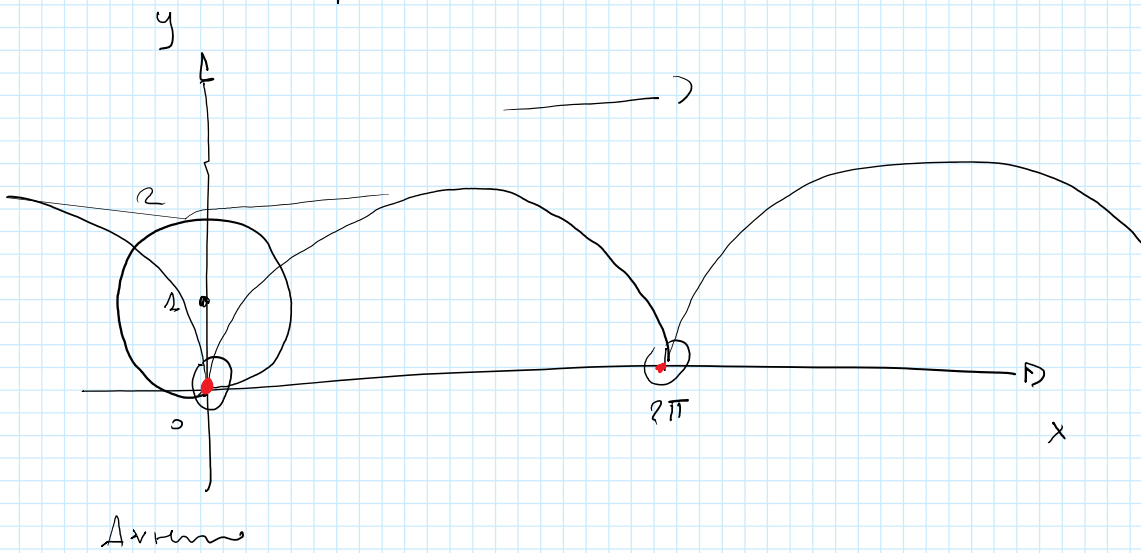
$$\text{e } \gamma(0) = (0, 0)$$





Commento: Se  $d > 1 \Rightarrow$  curva è  
 E tuttavia anche per  $d > 1$  la spirale di Archimede non  
 è regolare al  $t = 0$

3) Cicloide Definiamo la curva  
 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$   
 in questo modo



$$\gamma(t) = (t, 1) + (-\sin t, -\cos t)$$

$$t \in (0, 2\pi)$$

Cicloide

$$\gamma(t) = (t - \sin t, 1 - \cos t), \quad t \in \mathbb{R}$$

Studio la derivata:

$$\gamma'(t) = (1 - \cos t, + \sin t) \quad t \in \mathbb{R}$$

Studio

$$\gamma'(t) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} 1 - \cos t = 0 \\ \sin t = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t = 2k\pi \\ k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

Analisi  $\gamma$  non regolare nei punti  $2k\pi$   
 $k \in \mathbb{Z}$ .

## lunghezza di curve

Finiamo l'int.  $[0, L]$ .

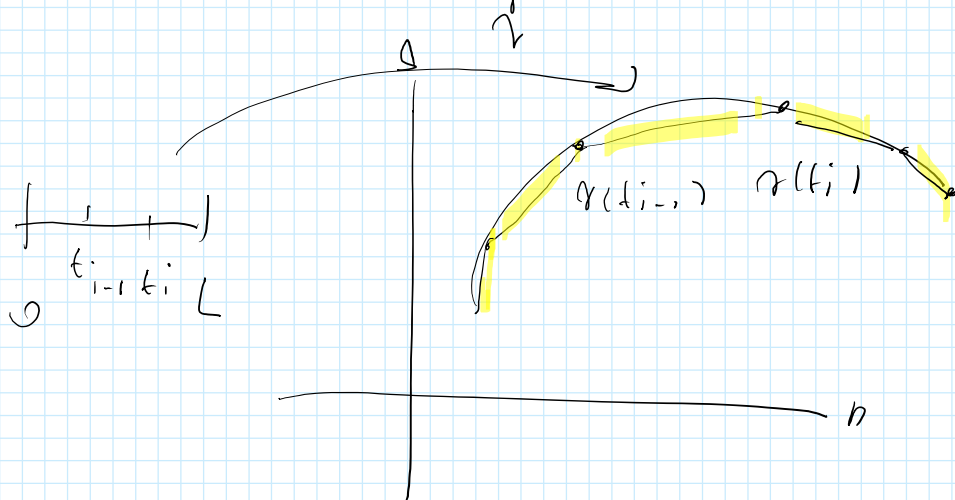
Suddivisione di  $[0, L]$  è  $\mathcal{C} = \{t_0=0 < t_1 < \dots < t_k=L\}$   
  $k \in \mathbb{N}$

Sia insieme  $\mathcal{I}([0, L])$  l'insieme di tutte le  
 suddivisioni di  $[0, L]$ .

Sia ora  $\gamma: [0, L] \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $n \geq 2$ ,  
 curva

DEF La lunghezza di  $\gamma$  è  $\in \mathbb{R}$   
 $L(\gamma) = \sup \left\{ \sum_{t_i \in \mathcal{C}} |\gamma(t_i) - \gamma(t_{i-1})| : \mathcal{C} \in \mathcal{I}([0, L]) \right\}$

Se  $L(\gamma) < \infty$  diremo che  $\gamma$  è rettificabile  
 ovvero che la lunghezza è finita



### Comments

La lunghezza non dipende dalla parametrizzazione.

Primo obiettivo: Formula della lunghezza.

Proposizione  $f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^n$  continua.

$$f = (f_1, \dots, f_n)$$

Scriviamo

$$\int_0^1 f(t) dt = \left( \int_0^1 f_1(t) dt, \dots, \int_0^1 f_n(t) dt \right)$$

Usiamo questo fatto:

$$\left| \int_0^1 f(t) dt \right| \underset{\text{VERO}}{\leq} \int_0^1 |f(t)| dt$$

TEOR (Formula della lunghezza)

Sia  $\gamma \in C^1([0, L]; \mathbb{R}^n)$  una curva orient. con cont. Allora  $\gamma$  è l'itinerario e

$$L(\gamma) \underset{\text{f.}}{=} \int_0^L |\dot{\gamma}(t)| dt.$$

Dim.  $L=1$

Parto con la stima  $(\Leftarrow)$ .

Prendo  $\delta \in \mathcal{I}([0, 1])$

TFCI

$$\begin{aligned} \sum_{t_i \in \delta} \frac{|\gamma(t_i) - \gamma(t_{i-1})|}{t_i} &= \\ &= \sum_{t_i \in \delta} \left| \frac{\int_{t_{i-1}}^{t_i} \dot{\gamma}(s) ds}{t_i} \right| \leq \\ &\leq \sum_{t_i \in \delta} \int_{t_{i-1}}^{t_i} |\dot{\gamma}(s)| ds = \int_0^1 |\dot{\gamma}(s)| ds \end{aligned}$$

$\forall \delta \in \mathcal{I}$

Prendo al sup su tutte le  $\delta \in \mathcal{I}([0, 1])$

breve  $L(\gamma) \leq \int_0^1 |\dot{\gamma}(s)| ds.$

Adesso provo la stima  $(\Rightarrow)$ .

