

Def. Una curva in  $\mathbb{R}^n$  ( $n=2$  o  $3$ ) è una funzione continua

$$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad \text{cioè} \quad \gamma(t) = (x_1(t), \dots, x_n(t)) \quad \text{per } t \in [a, b]$$

dove  $x_1, \dots, x_n$  sono funzioni continue.

Es.  $\gamma(t) = (\cos t, \sin t)$ ,  $t \in [0, 2\pi]$  è una curva in  $\mathbb{R}^2$ .

Def. Il sostegno di una curva  $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  è il sottoinsieme di  $\mathbb{R}^n$   $\{\gamma(t) : t \in [a, b]\}$ .

Es. La curva  $\gamma(t) = (\cos t, \sin t)$ ,  $t \in [0, 2\pi]$ ; il sostegno di  $\gamma$  è l'insieme  $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$ .

! Non confondere la curva (che è una funzione) con il suo sostegno (che è un insieme!)

Curve diverse possono avere lo stesso sostegno: ad esempio

$$\gamma_2(t) = (\cos t^2, \sin t^2), \quad t \in [0, \sqrt{8\pi}] \quad \text{è una curva che ha}$$

lo stesso sostegno di  $\gamma$ ; si noti che al variare di  $t$

in  $[0, \sqrt{8\pi}]$  il punto  $\gamma_2(t)$  percorre il cerchio unitario per 4 volte in senso antiorario.

Talvolta nei testi si chiama curva il sostegno e si dice che  $\gamma(t)$  ne è una parametrizzazione; cercheremo di evitare questo linguaggio:

per noi la curva è una FUNZIONE!

Servirà qualche nozione di topologia. Se  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  e  $r > 0$  indicheremo con  $B(x, r]$  la palla aperta di centro  $x$  e raggio  $r$ ;

con  $B(x, r)$  la palla chiusa con stesso centro e raggio, cioè

$$B(x, r[ = \{y = (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n : \|y - x\| < r\}$$



$$B(x, r] = \{y \in \mathbb{R}^n : \|y - x\| \leq r\}$$



Limiti per funzioni  $\alpha: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ :

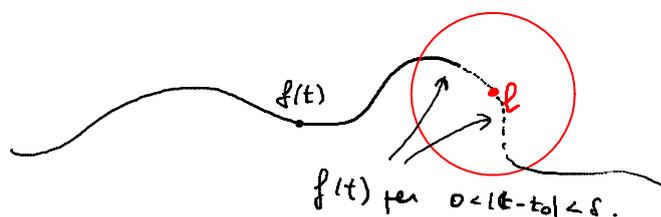
Sia  $I$  intervallo di  $\mathbb{R}$ ,  $t_0 \in \bar{I}$  (chiusura di  $I$ ). Se  $\alpha: I \rightarrow \mathbb{R}^n$

con  $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$  si dice che  $\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha(t) = l = (l_1, \dots, l_n)$  se

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha_1(t) = l_1, \dots, \lim_{t \rightarrow t_0} \alpha_n(t) = l_n.$$

Per capire cosa significa  $\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha(t) = l$  è molto utile la seguente caratterizzazione.

**Prop.**  $\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha(t) = l \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: t \in I, 0 < |t - t_0| < \delta \Rightarrow \|\alpha(t) - l\| < \varepsilon.$



Dim. ( $n=2$ ). Supponiamo  $\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha(t) = l$ , cioè  $\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha_1(t) = l_1$  e

$\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha_2(t) = l_2$ . Fissato  $\varepsilon > 0$  esistono allora  $\delta_1, \delta_2 > 0$  tali che

$$t \in I, 0 < |t - t_0| < \delta_1 \Rightarrow |\alpha_1(t) - l_1| < \varepsilon;$$

$$t \in I, 0 < |t - t_0| < \delta_2 \Rightarrow |\alpha_2(t) - l_2| < \varepsilon.$$

Posto  $\delta = \min\{\delta_1, \delta_2\}$  si ha allora

$$\|\alpha(t) - l\| = \sqrt{(\alpha_1(t) - l_1)^2 + (\alpha_2(t) - l_2)^2} < \sqrt{2} \varepsilon.$$

(Vabbè c'è  $\sqrt{2}\varepsilon$  al posto di  $\varepsilon$  ma si capisce che va bene: bastava all'inizio prendere  $\frac{\varepsilon}{\sqrt{2}}$  al posto di  $\varepsilon$ ...)

Viceversa. se  $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: 0 < |t - t_0| < \delta \Rightarrow \|\alpha(t) - l\| < \varepsilon$  allora

Viceversa, se  $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: 0 < |t - t_0| < \delta \Rightarrow \|r(t) - l\| < \varepsilon$  allora

$$|r_1(t) - l_1| \leq \|r(t) - l\| < \varepsilon; |r_2(t) - l_2| \leq \|r(t) - l\| < \varepsilon \quad \#.$$

**DERIVATE** di funzioni  $r: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ .

**Def.**  $r: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  è derivabile in  $t_0 \in [a, b]$  se  
 $t \mapsto (r_1(t), \dots, r_n(t))$

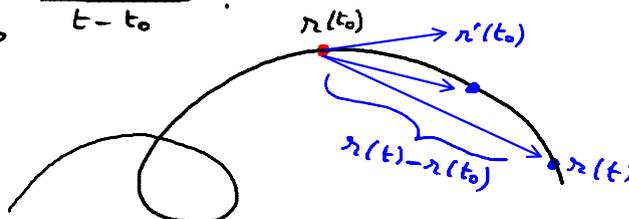
$r_1, \dots, r_n$  sono derivabili in  $t_0$ ; la derivata di  $r$  in  $t_0$ , indicata

con  $r'(t_0)$  è  $r'(t_0) = (r_1'(t_0), \dots, r_n'(t_0))$ .

**OSS:** Interpretazione della derivata. Supponiamo  $r'(t_0) \neq 0$ .

Dato che  $r_1'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{r_1(t) - r_1(t_0)}{t - t_0}, \dots, r_n'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{r_n(t) - r_n(t_0)}{t - t_0}$

si ha che  $r'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{r(t) - r(t_0)}{t - t_0}$ .



**Def.** Se  $r'(t_0) \neq 0$  la retta tangente a  $r$  in  $t_0$  è la retta

per  $r(t_0)$  parallela al vettore  $r'(t_0)$ , cioè

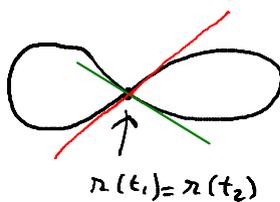
$$\{r(t_0) + \lambda r'(t_0) : \lambda \in \mathbb{R}\}.$$

! Parliamo qui di retta tangente alla curva  $r$  in  $t_0$ , non di

retta tangente al sostegno. Si pensi ad una curva che

passa in due istanti diversi  $a \leq t_1 < t_2 < b$  nello stesso

punto:



Nel disegno si vede che le rette

tangenti a  $r$  in  $t_1$  e in  $t_2$  possono

essere diverse.

**OSS:** Se  $r'(t_0) = 0$  non si definisce la retta tangente a  $r$  in  $t_0$ .

**OSS:** Se  $r'(t_0) = 0$  non si definisce la retta tangente a  $r$  in  $t_0$ .

Esempio: a)  $r(t) = (t^3, t^3)$  il cui sostegno, il grafico di  $y = |x|^{2/3}$ ,

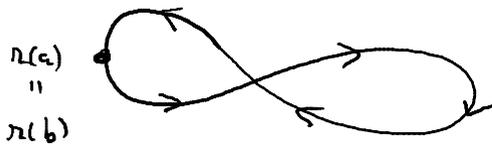
ha una cuspidale in  $x=0$ . Si noti che  $r'(0) = (0, 0)$ .

b)  $r(t) = (t^3, t^3)$ :  $r'(0) \neq (0, 0)$  ma il sostegno di  $r$  è una retta.

**Def.** Una curva  $r: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  si dice chiusa se  $r(a) = r(b)$

La curva  $r$  si dice semplice se  $r(t_1) \neq r(t_2)$  se  $t_1 \neq t_2$ , eccetto eventualmente  $r(a) = r(b)$ ; cioè  $r$  è semplice se  $r(t_1) \neq r(t_2)$  per ogni

$t_1, t_2 \in [a, b[$   
↑  
 $b$  escluso!



Curva chiusa non semplice



Curva non semplice.

Non basta invece il disegno del supporto per capire se una

curva è semplice: il cerchio percorso 100 volte non è semplice!

SALVO eccezioni sarà sottinteso che le curve sono SEMPLICI!