

# CURVAS E SUPERFÍCIES

M. Soledad Aronna, EMAP/FGV

Monitor: Fellipe Lopes

4° LISTA DE EXERCÍCIOS - 22 DE MARÇO DE 2020

## 1. FÓRMULAS DE FRENET PARA CURVAS NÃO PARAMETRIZADAS PELO COMPRIMENTO DE ARCO

Seja  $\alpha: I \rightarrow \mathbb{R}^3$  uma curva com velocidade  $\|\alpha'(t)\|$  arbitrária. Sabemos que podemos reparametrizar  $\alpha$  e obter uma curva  $\bar{\alpha}(s) = \alpha(t(s))$  onde  $t(\cdot)$  é uma mudança de parâmetro com inversa

$$s(t) := \int_{t_0}^t \|\alpha'(t)\| dt.$$

Para a curva  $\bar{\alpha}$  (já parametrizada pelo comprimento de arco), consideremos o triedro de Frenet, curvatura e torção:  $\bar{\mathbf{t}}, \bar{\mathbf{n}}, \bar{\mathbf{b}}, \bar{\kappa}, \bar{\tau}$ .

**Definição 1.1.** Definimos os seguintes vetores e funções associados a  $\alpha$  :

- Vetor tangente unitário:  $\mathbf{t}(t) := \bar{\mathbf{t}}(s(t))$ .
- Curvatura:  $\kappa(t) := \bar{\kappa}(s(t))$ .

Se  $\kappa(t) > 0$  definimos também:

- Vetor normal unitário:  $\mathbf{n}(t) := \bar{\mathbf{n}}(s(t))$ .
- Vetor binormal unitário:  $\mathbf{b}(t) := \bar{\mathbf{b}}(s(t))$ .
- Torção:  $\tau(t) := \bar{\tau}(s(t))$ .

Por exemplo,

$$\mathbf{t}(t) = \bar{\mathbf{t}}(s(t)) = \bar{\alpha}'(s(t)) = \frac{d\alpha}{dt}(t) \frac{dt}{ds}(t) = \frac{\alpha'(t)}{\|\alpha'(t)\|}.$$

**Teorema 1.1** (Fórmulas de Frenet-Serret para curvas não parametrizadas pelo comprimento de arco). *Seja  $\alpha: I \rightarrow \mathbb{R}^3$  regular,  $\nu(t) := \|\alpha'(t)\|$  a sua velocidade,  $\kappa > 0$  sua curvatura. Então:*

$$(1.1) \quad \begin{cases} \mathbf{t}'(t) = \kappa(t)\nu(t)\mathbf{n}(t), \\ \mathbf{n}'(t) = -\kappa(t)\nu(t)\mathbf{t}(t) - \tau(t)\nu(t)\mathbf{b}(t), \\ \mathbf{b}'(t) = \tau(t)\nu(t)\mathbf{n}(t). \end{cases}$$

*Podemos escrever este sistema de equações diferenciais lineares em forma matricial:*

$$(1.2) \quad \begin{pmatrix} \mathbf{t}' \\ \mathbf{n}' \\ \mathbf{b}' \end{pmatrix} = \nu \begin{pmatrix} 0 & \kappa & 0 \\ -\kappa & 0 & -\tau \\ 0 & \tau & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{t} \\ \mathbf{n} \\ \mathbf{b} \end{pmatrix}$$

Lembrem que muitos livros usam  $\mathbf{b}' = -\tau\mathbf{n}$ , logo a torção é a oposta da nossa e as equações têm o sinal oposto diante da  $\tau$ !!

*Demonstração.*

$$\mathbf{t}'(t) = \bar{\mathbf{t}}'(s(t)) \frac{ds}{dt}(t) = \bar{\kappa}(s(t)) \bar{\mathbf{n}}(s(t)) \nu(t) = \kappa(t) \nu(t) \mathbf{n}(t).$$

As provas das outras duas equações são similares. *Exercício: terminar a demonstração.*  $\square$

**Teorema 1.2** (Fórmulas para  $\mathbf{b}, \kappa, \tau$ ). *Temos as seguintes fórmulas para calcular  $\mathbf{b}, \kappa, \tau$  usando as derivadas de uma parametrização arbitrária (não necessariamente por comprimento de arco):*

$$\begin{aligned} (i) \quad \mathbf{b} &= \frac{\alpha' \times \alpha''}{\|\alpha' \times \alpha''\|}, \\ (ii) \quad \kappa &= \frac{\|\alpha' \times \alpha''\|}{\|\alpha'\|^3}, \\ (iii) \quad \tau &= \frac{(\alpha'' \times \alpha') \cdot \alpha'''}{\|\alpha' \times \alpha''\|^2}. \end{aligned}$$

*(Lembrem que muitos livros usam  $\mathbf{b}' = -\tau\mathbf{n}$ , logo a torção é a oposta da nossa e as equações têm o sinal oposto diante da  $\tau$ ).*

#### EXERCÍCIOS

- (1) Terminar a demonstração do Teorema 1.1.
- (2) Provar (i) do Teorema 1.2.
- (3) Provar (ii) do Teorema 1.2.
- (4) Provar (iii) do Teorema 1.2.
- (5) Usando as fórmulas do Teorema 1.2, calcular a curvatura e a torção da hélice circular

$$\gamma(\theta) = (a \cos \theta, a \sin \theta, b\theta).$$