

# CURVE IN $\mathbb{R}^n$

Sia  $I \subseteq \mathbb{R}$  un intervallo.  
Una funzione  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  continua  
si dice curva in  $\mathbb{R}^n$ .

L'immagine di  $\gamma$ , indicata con  
 $\gamma^* := \{ \gamma(t) \mid t \in I \} \subseteq \mathbb{R}^n$

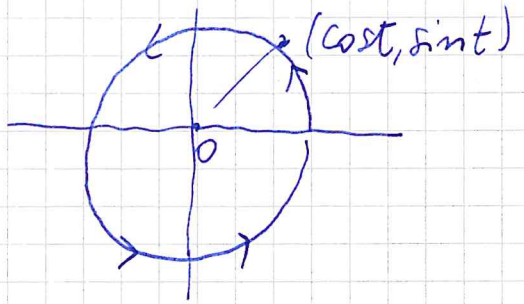
si dice "traiettoria" della curva  $\gamma$ .

Si può pensare a  $t$  come "tempo",  
 $t \mapsto \gamma(t)$  legge oraria del movimento di un punto  
 $\gamma^*$  la traiettoria che il punto "disegna"  
nello spazio muovendosi.

## ESEMPIO

$$\gamma: [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2 \quad \gamma(t) = (\cos t, \sin t)$$

$$\gamma^* = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 = 1 \} \quad (\text{circonferenza di raggio } 1)$$



## OSSERVAZIONE

Curve diverse possono avere la stessa  
traiettoria.

esempio :  $\gamma_1(t) = (\cos t, \sin t) \quad t \in [0, 2\pi]$

$\gamma_2(t) = (\cos 2t, \sin 2t) \quad t \in [0, \pi]$ .

### SEGMENTI E RETTE in $\mathbb{R}^n$

Dato  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  e  $v \in \mathbb{R}^n$

$$\gamma(t) := x_0 + tv \quad t \in \mathbb{R}$$

è la retta passante per  $x_0$  con direzione e verso individuati da  $v$ .

Dati due punti  $x_1, x_2 \in \mathbb{R}^n$ ,  
il segmento che li unisce partendo da  $x_1$  e arrivando a  $x_2$  è

$$\gamma(t) := x_1 + t(x_2 - x_1) \quad t \in [0, 1]$$

in questo caso si scrive  $\gamma^* = [x_1, x_2] \subseteq \mathbb{R}^n$ .

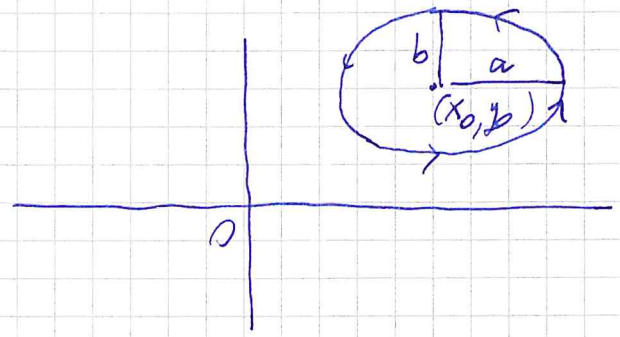
### CIRCONFERENZE ED ELLISSI NEL PIANO

$$\begin{cases} x(t) = x_0 + a \cos t \\ y(t) = y_0 + b \sin t \end{cases}$$

$$a, b > 0$$

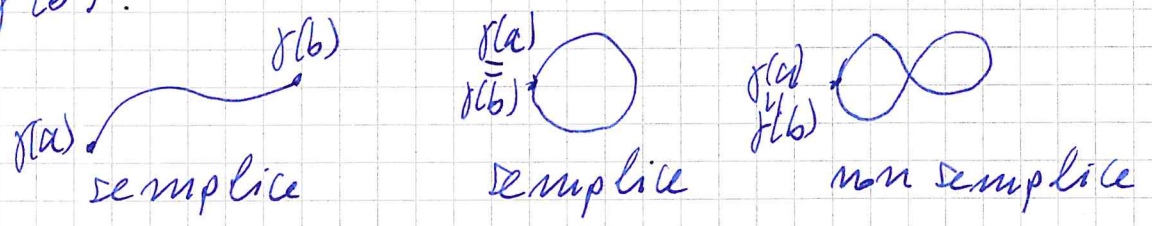
se  $a = b$  ho un cerchio.

se  $a \neq b$  ho un'ellisse.



Se  $I = [a, b]$  e se  $\gamma(a) = \gamma(b)$   
 la curva si dice chiusa.

La curva si dice semplice se  $\gamma$  è  
 iniettiva in  $I$ , tranne eventualmente  
 $\gamma(a) = \gamma(b)$ .



CURVE REGOLARI E VELOCITÀ

Se  $\gamma: I \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$  una curva.

Si dice che  $\gamma$  è derivabile in  $t_0 \in I \Leftrightarrow$

$$\exists \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{\gamma(t) - \gamma(t_0)}{t - t_0} = \gamma'(t_0) \in \mathbb{R}^n.$$

Se  $\gamma$  è derivabile in  $t_0$ ,  $\gamma'(t_0)$  si dice  
 "velocità".

ES.

Se  $\gamma(t) = x_1 + tv \quad t \in \mathbb{R}$  si ha  
 $\gamma'(t_0) = v \quad \forall t_0 \in \mathbb{R}.$

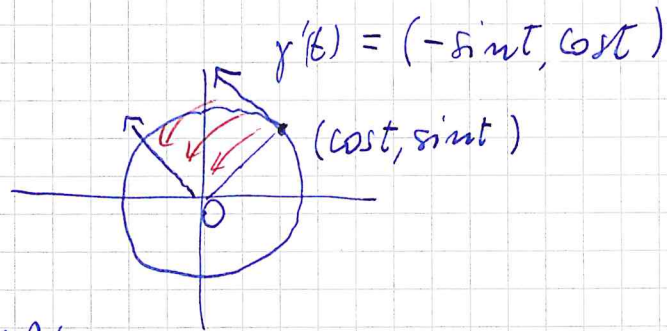
Se  $\gamma(t) = x_1 + t(x_2 - x_1) \quad t \in [0, 1]$

allora per  $t \in ]0, 1[ \quad \gamma'(t) = (x_2 - x_1)$

Se  $\gamma(t) = (\cos t, \sin t) \quad t \in [0, 2\pi]$

allora

$\gamma'(t) = (-\sin t, \cos t) \quad t \in ]0, 2\pi[.$



CURVE REGOLARI

Una curva  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  si dice "regolare"  
 $\Leftrightarrow \exists \gamma'(t) \quad \forall t \in I$  e  $\gamma'(t)$  è continua.

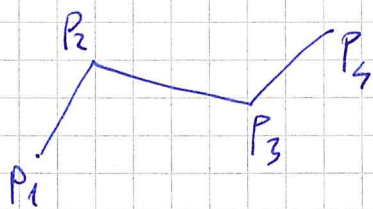
Si dice regolare a tratti  $\Leftrightarrow$

$\exists a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$ , dove  $I = [a, b]$ ,

t.c.  $\gamma$  è regolare in ogni  $]t_{i-1}, t_i[$ ,

$i = 1, \dots, k$ .

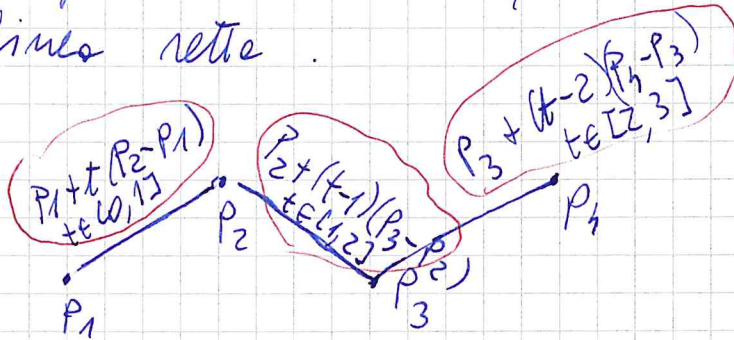
Esempio: le spezzate



# LUNGHEZZA DI UNA CURVA

(81)

Siano  $P_1, P_2, \dots, P_n \in \mathbb{R}^n$   
e sia  $\gamma$  la spezzata ottenuta  
congiungendo  $P_1$  a  $P_2$ ,  $P_2$  a  $P_3$  ecc.  
in linee rette.



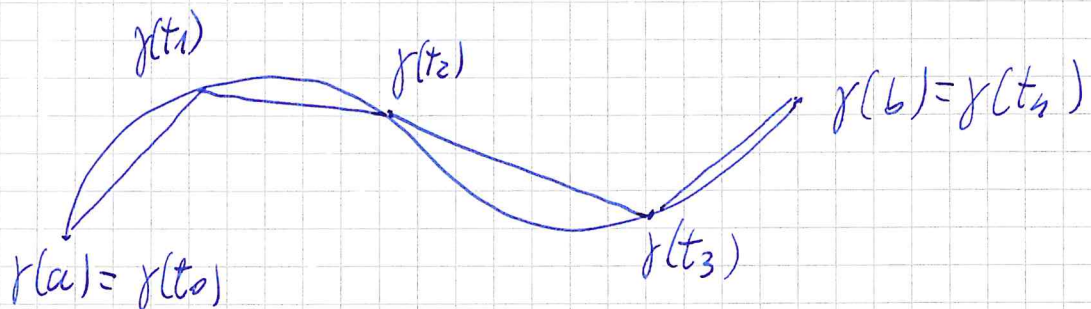
$$\gamma = \begin{cases} P_1 + t(P_2 - P_1) & t \in [0, 1] \\ P_2 + (t-1)(P_3 - P_2) & t \in [1, 2] \\ P_3 + (t-2)(P_4 - P_3) & t \in [2, 3] \end{cases}$$

È naturale porre

$$l(\gamma) = \|P_2 - P_1\| + \|P_3 - P_2\| + \|P_4 - P_3\|$$

Se  $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  è una curva

l'idea è di approssimare  $\gamma$  con spezzate



L'idea è che se  $a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$

allora

$$l(\gamma) \geq \sum_{j=1}^k \|\gamma(t_j) - \gamma(t_{j-1})\|$$

e che aumentando la partizione di  $[a, b]$  ci si avvicina sempre più a  $l(\gamma)$ .

L'idea quindi è porre

$$l(\gamma) := \sup \left\{ \sum_{j=1}^k \|\gamma(t_j) - \gamma(t_{j-1})\| \mid \{t_0, \dots, t_k\} \text{ partizione di } [a, b] \right\}$$

### TEOREMA

Se  $\gamma$  è regolare, allora

$$l(\gamma) < +\infty \quad e$$

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

Oss. " $\|\gamma'(t)\| dt$ " si può interpretare come lunghezza di uno spostamento durante un intervallo di tempo "infinitesimale"  $dt$ .

Sia  $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  una curva regolare (o regolare a tratti).

Sia  $\varphi: [a', b'] \rightarrow [a, b]$  una funzione di classe  $C^1$  strettamente crescente o strettamente decrescente, con  $\varphi'(t) \neq 0 \forall t$ .

Definiamo  $\tilde{\gamma}(t) := \gamma(\varphi(t)) \quad t \in [a', b']$

allora  $\tilde{\gamma}$  si dice "riparametrazione di  $\gamma$ ".

PROP

$$l(\gamma) = l(\tilde{\gamma})$$

Dim.

$$\begin{aligned} l(\tilde{\gamma}) &= \int_{a'}^{b'} \|\tilde{\gamma}'(t)\| dt = \int_{a'}^{b'} \|\gamma'(\varphi(t)) \varphi'(t)\| dt \\ &= \int_{a'}^{b'} \|\gamma'(\varphi(t))\| |\varphi'(t)| dt = \int_a^b \|\gamma'(s)\| ds \end{aligned}$$

$\swarrow$   
 caso  $\varphi' > 0$

se  $\varphi' < 0$  la dim. è simile.  $\square$

### PARAMETRIZZAZIONE CON LA LUNGHEZZA

D'ARCO

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

Supponiamo che  $\gamma'(t) \neq 0 \forall t$ .

(84)

Definiamo  $\sigma(t) := \int_a^t \| \gamma'(p) \| dp$

allora  $\sigma(a) = 0 < \sigma(b) = l(\gamma)$ .

Inoltre  $\sigma'(t) = \| \gamma'(t) \| > 0 \quad \forall t$ .

Posso usare  $\sigma(t)$  per riparametrizzare la curva

Sia  $\sigma^{-1}: [0, l(\gamma)] \rightarrow [a, b]$

l'inversa di  $\sigma$ .

definiamo  $\tilde{\gamma}(s) := \gamma(\underbrace{\sigma^{-1}(s)})$

quanto tempo ci  
ho messo per  
percorrere una  
lunghezza  $s$  lungo  
la curva  $\gamma$

in due punti dello spazio  
mi trovo dopo aver percorso  
una lunghezza  $s$  lungo la  
curva  $\gamma$ .

Osserviamo che

$$\tilde{\gamma}'(s) = \gamma'(\sigma^{-1}(s)) (\sigma^{-1})'(s)$$

$$= \gamma'(\sigma^{-1}(s)) \frac{1}{\sigma'(\sigma^{-1}(s))}$$

$$= \gamma'(\sigma^{-1}(s)) \frac{1}{\| \gamma'(\sigma^{-1}(s)) \|}$$

$$\Rightarrow \| \tilde{\gamma}'(s) \| = 1$$

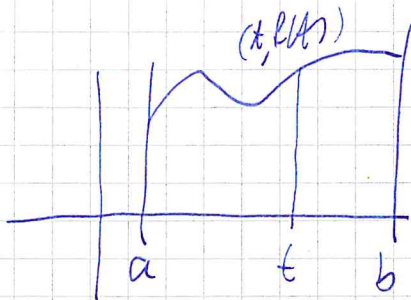


Quindi se riparametrizzo  $\gamma$  con la lunghezza d'arco, ottengo una riparametrizzazione  $\tilde{\gamma}$  t.c. la velocità  $\tilde{\gamma}'(t_0)$  è un vettore tangente alla curva.

GRAFICI DI FUNZIONI  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  come curve di  $\mathbb{R}^2$ .

Sia  $f: [a, b] \subseteq \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

Sia  $\gamma(t) := (t, f(t)) \quad t \in [a, b]$ .



Si ha  $\gamma'(t) = (1, f'(t))$

Quindi

$$l(\gamma) = \int_a^b \sqrt{1 + (f'(t))^2} dt$$

ESEMPIO

Spirale  $\gamma(t) = (e^{-t} \cos t, e^{-t} \sin t) \quad t \in [0, T]$

$$\gamma'(t) = (-e^{-t} \cos t - e^{-t} \sin t, -e^{-t} \sin t + e^{-t} \cos t)$$

$$\|\gamma'(t)\| = \sqrt{2e^{-2t} \cos^2 t + 2e^{-2t} \sin^2 t}$$

$$= \sqrt{2} e^{-t} \quad \Rightarrow \quad l(\gamma) = \int_0^T \sqrt{2} e^{-t} dt = \sqrt{2} [-e^{-t}]_0^T = \sqrt{2}(1 - e^{-T})$$

