

# Anexo 4 — Métrica e Topologia Ressonante no Espaço $ER\mathbb{I}\mathbb{R}\mathbb{E}$

## 1. Introdução

Este anexo introduz uma estrutura métrica e topológica para o domínio multiplanar  $\mathbb{E} = \mathbb{C}_i \oplus \mathbb{C}_j \oplus \mathbb{C}_k \subset \mathbb{H}$ , a fim de fornecer base analítica e geométrica para o espaço ressonante da Teoria  $ER\mathbb{I}\mathbb{R}\mathbb{E}$ . Essa estrutura é essencial para definir continuidade, limites, derivadas e integrais em sistemas rotacionais ressonantes.

## 2. Definição de Métrica Ressonante

Sejam  $Z_1 = z_i^{(1)} + z_j^{(1)} + z_k^{(1)}$  e  $Z_2 = z_i^{(2)} + z_j^{(2)} + z_k^{(2)}$  dois elementos de  $\mathbb{E}$ .

### 2.1 Métrica Euclidiana Induzida

$$d_E(Z_1, Z_2) := \sqrt{\sum_{I \in \{i,j,k\}} |z_I^{(1)} - z_I^{(2)}|^2}$$

### 2.2 Métrica de Fase Ressonante

$$d_R(Z_1, Z_2) := \sum_{I \in \{i,j,k\}} \left| \arg(z_I^{(1)}) - \arg(z_I^{(2)}) \right|$$

Essa métrica é sensível apenas à diferença angular, independentemente do módulo.

### 2.3 Métrica Composta (Generalizada)

$$d_{ER\mathbb{I}\mathbb{R}\mathbb{E}}(Z_1, Z_2) := \sqrt{\sum_I \left[ \alpha |r_I^{(1)} - r_I^{(2)}|^2 + \beta |\theta_I^{(1)} - \theta_I^{(2)}|^2 \right]}$$

Com  $z_I = r_I e^{I\theta_I}$ , e  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}_+$  são pesos de contribuição da magnitude e da fase.

## 3. Topologia Interna de $\mathbb{E}$

### 3.1 Base de Vizinhança

Definimos uma bola ressonante aberta:

$$B_\varepsilon^R(Z_0) := \{Z \in \mathbb{E} : d_{ERI\Re\Im}(Z, Z_0) < \varepsilon\}$$

para  $\varepsilon > 0$ , induzindo uma topologia  $\mathcal{T}_{ERI\Re\Im}$  sobre  $\mathbb{E}$ .

### 3.2 Continuidade

Uma função  $f : \mathbb{E} \rightarrow \mathbb{E}$  é dita **ressonantemente contínua** se:

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0 : d_{ERI\Re\Im}(Z_1, Z_2) < \delta \Rightarrow d_{ERI\Re\Im}(f(Z_1), f(Z_2)) < \varepsilon$$

### 3.3 Derivadas e Limites

O limite ressonante é definido da forma clássica usando a métrica  $d_{ERI\Re\Im}$ , e a derivada direcional de uma função  $f : \mathbb{E} \rightarrow \mathbb{E}$  é:

$$D_v f(Z) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(Z + hv) - f(Z)}{h}, \quad v \in \mathbb{E}$$

## 4. Espaço Vetorial Ressonante

Definimos  $\mathbb{E}$  como um espaço vetorial real com produto interno:

$$\langle Z_1, Z_2 \rangle := \sum_{I \in \{i, j, k\}} \operatorname{Re}(z_I^{(1)} \cdot \overline{z_I^{(2)}})$$

Esse produto é positivo-definido e induz uma norma:

$$\|Z\| := \sqrt{\langle Z, Z \rangle}$$

## 5. Implicações Físicas e Computacionais

- A métrica ressonante permite definir **trajetórias suaves**, **campo de fases** e **gradientes rotacionais**;
- A topologia induzida permite aplicar **métodos diferenciais**, integrais e computação numérica;
- Permite conexão com **teorias de campos**, **variedades rotacionais** e **dinâmica física quântica**.

## 6. Conclusão

A construção de uma métrica e topologia para o espaço  $\mathbb{E}$  eleva a Teoria ERI $\mathbb{R}\mathbb{E}$  a um patamar funcional analiticamente robusto. Estão agora definidos os instrumentos para:

- Análise local de sistemas rotacionais;
- Modelagem diferencial;
- Estabilidade de trajetórias;
- Formulação de dinâmica temporal (Anexo 5).

Essas ferramentas abrem caminho para a expansão formal da teoria para geometrias diferenciais, variedades ressonantes e dinâmicas hamiltonianas complexas.