## 03-06 - Curvas

Em  $\mathbb{R}^2$  podemos representar o parordenado (v,u), com  $u=(x_u,y_u)$  e  $v=(x_v,y_v)$  como

$$egin{bmatrix} [v & u] = egin{bmatrix} x_v & x_u \ by_v & y_u \end{bmatrix}$$

Sabemos que o determinante dessa matriz é dado por

$$detegin{bmatrix} x_v & x_u \ by_v & y_u \end{bmatrix} = x_v y_u - x_u y_v.$$

Definimos a matriz de rotação de  $90^{\circ}$  no sentido antihorário como

$$J = egin{bmatrix} 0 & -1 \ 1 & 0 \end{bmatrix}$$
 .

Sendo assim, uma rotação de  $90^{\rm o}$  no sentido antihorário do vetor v equivale a:

$$egin{bmatrix} 0 & -1 \ 1 & 0 \end{bmatrix} egin{bmatrix} x_v \ y_v \end{bmatrix} = egin{bmatrix} -y_v \ x_v \end{bmatrix}.$$

$$det \left[ egin{aligned} J_v & u 
ight] = egin{bmatrix} -y_v \ x_v \end{bmatrix} \left[ x_u & y_u 
ight] = -y_v y_u - x_u x_v = - < v, u >. \end{aligned}$$

Já vimos na aula passada que toda curva regular admite reparametrização por comprimento de arco (unit-speed), ou seja,

$$||lpha'(t)||=1$$

Vamos observar que o traço produzido por uma função

$$\gamma(t):I\longmapsto \mathbb{R}^2 ext{ tal que } ||\gamma(t)||=1 orall s\in I$$

é uma curva contida na circunferência em  $\mathbb{R}^2$  de raio 1 e centro na origem. Vamos escrever  $\gamma(t):I\longmapsto S'$ , para S' sendo essa circunferência de raio 1 centrada na origem. Já vimos que quando  $||\gamma(t)||=1$  temos  $\gamma'(t)\bot\gamma(t)\forall t$ .

## Função Ângulo

Dada uma função diferenciável  $\gamma:I\longmapsto S'$  diz-se que  $\theta(s)$  é uma função ângulo quando  $\gamma(s)=(cos\theta(s),sen\theta(s)).$ 

$$heta'(s) = det < \gamma(s), \gamma'(s) > \ heta'(s) = det < lpha'(s), lpha''(s) > \ heta'(s)$$

Vamos supor que  $\gamma(s): I \longrightarrow S'$  admite ângulo diferenciável  $\theta(s): I \longmapsto \mathbb{R}$ . Nesse caso temos

$$egin{aligned} \gamma(s) &= (- heta(s)sen heta(s), heta'(s)cos heta(s)) \ &= heta'(s)(-sen heta(s),cos heta(s)) \ &= - heta'(s)J(\gamma(s)) \ &< J\gamma(s), \gamma'(s)> = < J\gamma(s), heta'(s)J\gamma(s)> \ &= heta'(s) < J\gamma(s), J\gamma(s)> \end{aligned}$$

então

$$egin{aligned} heta'(s) &= det < \gamma(s), \gamma'(s) > \ &= det < lpha'(s), lpha''(s) > \end{aligned}$$

note a parametrização unit-speed!

$$K(s) = heta'(s) = det(T(s)T'(s)) = det(lpha'(s), lpha''(s))$$

Em particular, |K(s)| é a área do retângulo determinado pelos vetores  $\alpha'(s)$  e  $\alpha''(s)$ . Uma vez que  $||\alpha'(s)||=1$ , temos que  $||\alpha''(s)||$ .