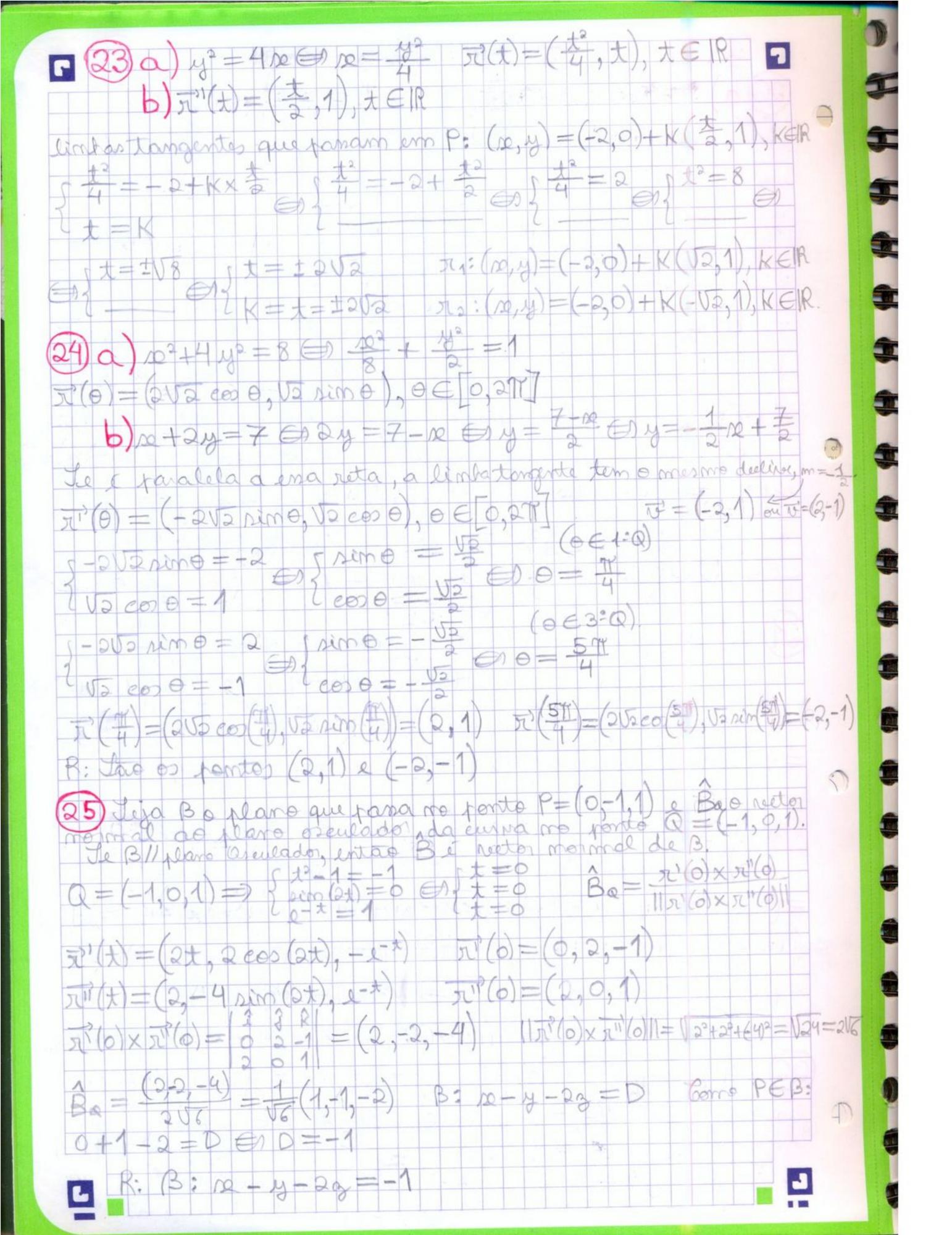
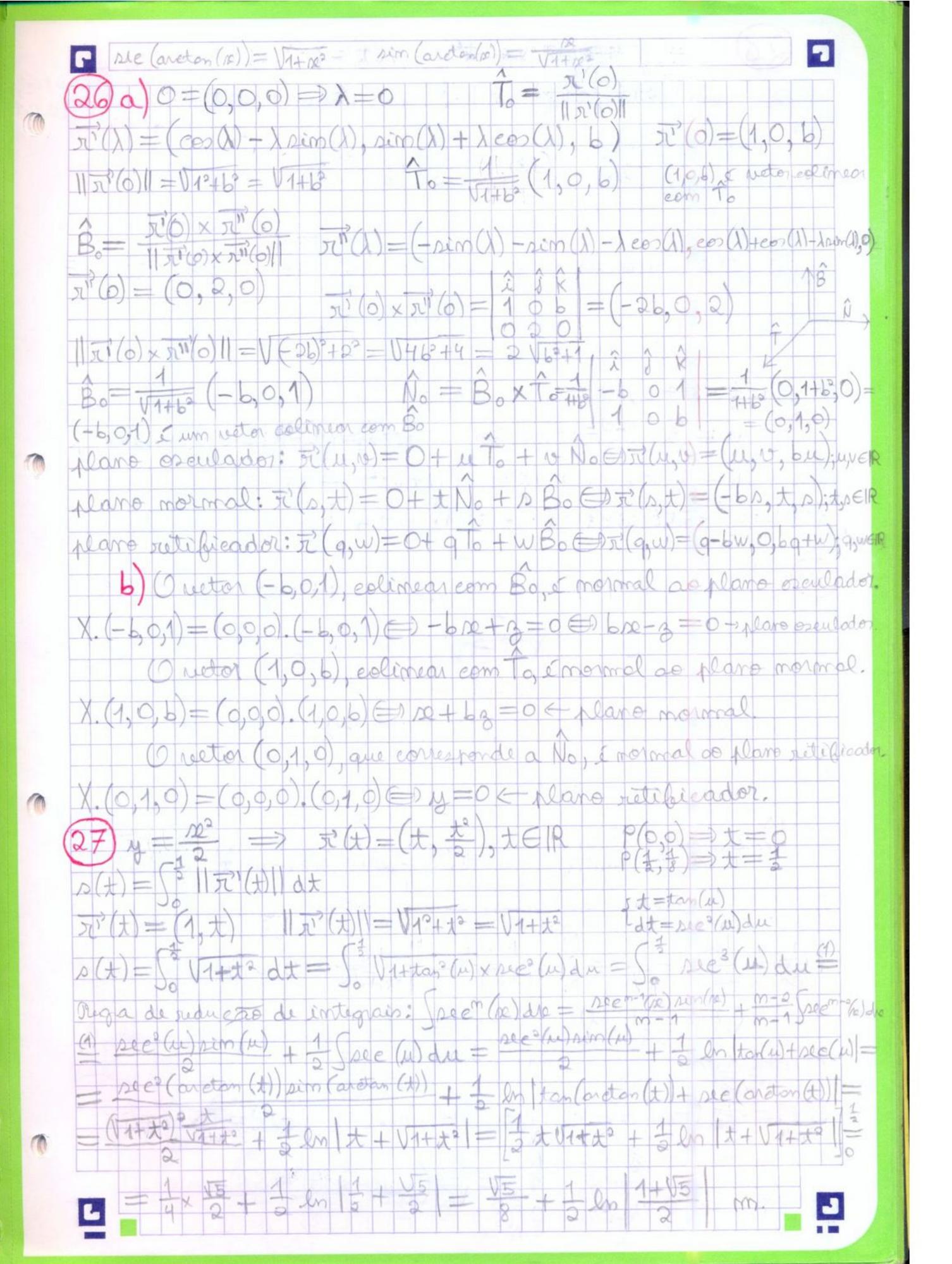


b) 2+2 sim (0) = 0 = 0 = 2 sim (0) = -2 = spim 0 = -1 = 0 = = 3 = (1+2co)(3),0)=(1,0) (1)(0)=(-2 pin(0),2co)(0),000 7: 12(t)=(10)+u(20),uEIR 1+2 co (0) = 0 = 0 = 2 co (0) = -1 = 1 co (0) = - 1 = 0 = 2 vo = 4 2) = (0,2+2 pin (3)) = (0,2+V3) Jao as retos: (2 sim (t) cos (t)) + 4 sim (t) + 4 cos (t) = 4 sim (t) cos (t) + 4 sim (t) + 4 cos (t) (sim'(t) cos'(t)+ sim'(t)+cos'(t)=4(sim'(t)(cos'(t)+sim'(t))+cos'(t)) = 4 (sim² (t)+cos²(t)) = 4 x 1 = 4 dogo, so²+ 4²+ 3² = 4, ndo que of ponto desta curroa estão situados sobre uma surendicie estacrica centrada na origem, e de raio V4 = 2, e. q. p. b) vetor tangente: a'(t) = (sim (2t), 2 sim'(t), 2 con (t) = (2 cos (2t), 4 sim (t) cos (t), -2 sim (t)) Projeção ortogonal sobre rely: =(200 (0x), 4 sim (t) eo (t) | | | = | (200 (2t), 4 sim (t) eo (t) | = = (2 cos (0t)) + (4 sin (t) cos (t)) = (4 cos (2t) + (2 sin (2t)) = (4 cos (0+) + 4 sins (0+) = (4 (cos (2) + sins (0+)) = (4) = 2 = conplante, e.g.p. 22) 102+ 42=4 50 (e)= (200(0), 2 sim(0)), 0 € 10,2T elimba tangente: 70 (0) = (-2 sin (0), 2 cop (0)); 0 € [0,27] - 2 co (0) = 1 = 1 = + co (0) = 1 m (0) extano = +1 = (15 + Va) = (15 + Va)







e) Um vetor jurgendieular as jamo os eulados to vero B. P(1, Q, 1) E plane osculador R: (et cos(t), et sin(t), et) PX. B = 0 (1) (no-et coo(t), y-et sim(t), a-et). (sin(t)-coo(t), -sin(t)-coo(t), 2)-o (D) 12 (nim(+)-co(+)) - et co(+) sim(+)+ et cos(+) - y (rim(+) + cos(+))+ et co(+) rim(+) (sim(+)-cos(+))x-(sim(+)+cos(+))y+23-et=0 0 1+23-2et=00 (sim(t)+es)(t))xe+(sim(t)+es)(t))y+2z=et+eq.easteriong plans excelete. Um rector perpendicular as plano mormal & o ve son T. R: (et cop(t), et sim(t), et) RX. T = 0 60 (se + e + cos (t), y + e + sim (t), g - e +). (cos(t) - sim (t), sim (t) + cos (t), 1) = cos = (eos (t) - sim (t)) so + et cos (t) sim(t) - et cos (t) + y (sim(t) + cos(t)) - et sim(t) = (eo)(t) - sim (t) 10+ (sim (t)+eo)(t))y+3= Det = equatoring - 1-et = 0 Um veto jerrendicular as plano retibicador é o versor R:(et oo(t), et sin(t), et) = (x - et ex (t), y - et sin(t), g - et). (sin(t) - ex(t), ex(t) - sin(t), 0) = 0 (x) =) - (sim(t) + cos(t)) pe + et cos(t) + et cos(t) sim(t) + (cos(t) - sim(t)) y - et sim(t) cos(t) + et sime (x) =00 = 1-(sim(t)+co(t)) 10+(eo(t)+sim(t)) 14+et = 0 = 1 (sim (t) + cos (t)) x + (sim (t) - cos (t)) y = e + c-cq. contenione de plano ratificados. d) P=(1,0,1) => t=0 plane osculador: (rim(o) - en(o)) x - (rin(a) + cos(o)) y + 2 x = 0 = 1 - De - 4 + 23 = 1 = 1 De + 4 - 23 = -1 plane mormal: (cos(o)-sim(o))se+(sim(o)+cos(o))y+3=2000 (3) xx + 4 + 3 = 2 plane sittificader: (sim (o) + cos(o)) x + (sim(d-cos(o)) y = e Es (1) ro - y = 1 117 (t) 11= 13 (alamed b) 1 cm + =0: K(t) = 1/3 + 3 0 * (521(+) = V3 et (allmeg 6)) 3 P(0) = 100 = 300 = (1,0,1)+3V8 x(-13,5,9)= - m Co=(-3)3,1



