Lista 1 - Cálculo Infinitesimal II

Semestre 2016/2 - Prof. Ricardo M. S. Rosa

6 de outubro de 2016

Obs: Sejam claros nas suas repostas e façam as devidas justificativas. Boa sorte!

1º Questão: Ache a solução geral da equação $(x + \alpha)\dot{x} = x$, onde t é a variável independente, x = x(t) é a variável dependente, a derivada "temporal" é denotada por $\dot{x} = dx/dt$ e $\alpha \in \mathbb{R}$ é um parâmetro . Faça, ainda, o esboço do conjunto de soluções nos casos $\alpha < 0$, $\alpha = 0$ e $\alpha > 0$.

2º Questão: No sistema massa-mola forçado com ressonância,

$$m\ddot{x} + kx = k(l + h_0 \operatorname{sen}(\sqrt{\frac{k}{m}}t)),$$

mostre que todas as soluções x(t) oscilam com amplitude crescendo linearmente. Mais precisamente, mostre que

$$\lim_{t\to\infty}\max_{0\leq s\leq t}\frac{|x(s)|}{t}=\frac{h_0}{2}\sqrt{\frac{k}{m}}.$$

3. Questão: Considere a espiral logarítmica $\mathbf{r}(t) = e^{\alpha t}(\cos(\alpha t), \sin(\alpha t)), t \in \mathbb{R}$, onde $\alpha > 0$.

- (1) Ache a curvatura e os vetores tangente e normal da curva, em função do parâmetro $t \in \mathbb{R}$.
- (2) Ache uma reparametrização da curva pelo comprimento de arco.

4. Questão: Considere as curvas definidas a seguir no plano xy. Observe que todas elas passam pela origem $\mathbf{0}$ e têm a sua curvatura $\kappa(\mathbf{P})$ bem definida em todo ponto P da curva fora da origem. Faça um esboço de cada uma dessas curvas e encontre a curvatura $\kappa(\mathbf{0})$, caso ela esteja definida na origem, ou determine o que acontece com o limite de $\kappa(\mathbf{P})$ quando \mathbf{P} converge para a origem.

- (1) y = |x|, para todo $x \in \mathbb{R}$.
- (2) $y = |x|^p$, para todo $x \in \mathbb{R}$, onde 0 . $(3) <math>x = t^4$, $y = t^2$, para todo $t \in \mathbb{R}$.

5. Questão: Mostre que a curva $\mathbf{r}(t) = (\cos t, \sin t, t)$ tem curvatura constante.

6º Questão: Encontre em que ponto o plano normal à curva $\mathbf{x}(t)=(t,t^2,t^3)$ é paralelo ao plano 2x - 4y + 6z = 4.

7º Questão: Questão 59 da Seção 13.3 do Stewart (Stewart vol. 2, tradução da sexta edição norte-americana, Cengage Learning, São Paulo 2010): Uma molécula de DNA é composta por duas hélices circulares, onde cada hélice tem um raio de cerca de 10 ångströms (sendo $1\text{\AA} = 10^{-8}$ cm), dá cerca de $2, 9 \times 10^{8}$ voltas completas e sobe 34 Å a cada volta completa. Estime o comprimento de cada hélice.

8º Questão: Mostre que um pêndulo flexível restrito por curvas cicloidais (como na Figura 17.18 do Simmons, pg 267) percorre um trecho de outra curva cicloidal (veja Apêndice A.13, sobre evolutas e involutas, também no Simmons).

9º Questão: Sejam \mathbf{T} , \mathbf{N} e \mathbf{B} os vetores tangente, normal e binormal de uma curva $\mathbf{x}:I\to\mathbb{R}^3$ três vezes continuamente diferenciável parametrizada pelo comprimento de arco. Já vimos que, quando a derivada \mathbf{T}' não se anula, o vetor normal \mathbf{N} está bem definido e

 $\frac{\mathrm{d}\mathbf{T}}{\mathrm{d}s} = \kappa \mathbf{N},$

onde κ é a curvatura. Esta equação e as duas equações seguintes são conhecidas como fórmulas de Frenet-Serret.

(1) Mostre que existe uma função escalar $\tau:I\to\mathbb{R},$ que é chamada de torção, tal que

 $\frac{\mathrm{d}\mathbf{B}}{\mathrm{d}s} = -\tau \mathbf{N}.$

(2) Mostre que

$$\frac{\mathrm{d}\mathbf{N}}{\mathrm{d}s} = -\kappa \mathbf{T} + \tau \mathbf{B},$$

onde κ é a curvatura.

10º Questão: Mostre que uma curva é planar se, e somente se, a sua torção τ é identicamente nula.

11º Questão: Mostre que o plano osculador (gerado pelos vetores \mathbf{T} e \mathbf{N}) de uma curva parametrizada $\mathbf{x}: I \subset \mathbb{R} \to \mathbb{R}^3$, em um ponto $\mathbf{x}(t)$, quando bem definido, pode ser descrito pela equação

$$\Pi_t = \{ \mathbf{y} \in \mathbb{R}^3; \ (\dot{\mathbf{x}}(t) \times \ddot{\mathbf{x}}(t)) \cdot (\mathbf{y} - \mathbf{x}(t)) = 0 \},$$

12º Questão: Seja $Q \in \mathbb{R}^{3\times 3}$ uma matriz real 3×3 e seja $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^3$ arbitrário. Mostre que Q é isométrica se, e somente se, $\mathbf{T}_2(t) = \mathbf{Q}\mathbf{T}_1(t)$, para toda curva parametrizada $\mathbf{x}_1: I \to \mathbb{R}^3$ e todo t no intervalo $I \subset \mathbb{R}$, onde \mathbf{T}_1 é o vetor tangente de \mathbf{x}_1 e \mathbf{T}_2 é o vetor tangente da curva $\mathbf{x}_2: I \to \mathbb{R}^3$ definida por $\mathbf{x}_2 = \mathbf{a} + \mathbf{Q}\mathbf{x}_1$. (Lembramos que \mathbf{Q} é isométrica quando $\|\mathbf{Q}\mathbf{v}\| = \|\mathbf{v}\|$, para todo vetor \mathbf{v} , ou seja, \mathbf{Q} é ortogonal, satisfaz $\mathbf{Q}^{\mathrm{tr}} = \mathbf{Q}^{-1}$.)