

PRELÚDIO

O texto que segue trata-se de um compêndio de assuntos que acho relevantes; portanto, decerto, o texto reflete minha subjetividade. Desta forma, este texto estará em construção contínua, de maneira que não haverá versão final enquanto as circunstâncias da vida sobrepujarem o meu ímpeto de coleccionar tais informações. Alguns resultados são de minha autoria, mas certamente estão enviesados por alguma obra, de maneira que não descobri a roda, mas me sustentei sobre o trabalho de vários indivíduos perspicazes que pela primeira vez se depararam com tais problemas. Além disso, é impossível coleccionar tudo o que nos interessa; portanto, me ative aos que, ao menos, tive alguma ideia de demonstração.

I

CIÊNCIAS FORMAIS

1

GEOMETRIA ANALÍTICA

1.1 CÔNICAS

DEFINIÇÃO 1 Consideremos g um polinômio de duas variáveis de grau 2 com coeficientes em \mathbb{R} dado por

$$(1.1) \quad g(x, y) = ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + f.$$

Uma cônica C é o locus (lugar geomético) ou conjunto de pontos

$$(1.2) \quad C = \{(x, y) : (x, y) \in \mathbb{R}^2 \wedge g(x, y) = 0\}.$$

O objetivo das próximas seções é aplicar transformações ao sistema de coordenadas, de tal maneira que a cônica seja facilmente reconhecida. Doravante, a menos da menção explícita em contrário, sempre quando referirmos a g , estaremos considerando um polinômio como estipulado na **DEFINIÇÃO 1**.

1.1.1 ELIMINAÇÃO DOS TERMOS LINEARES POR TRANSLAÇÕES

Dado um ponto $\Omega = (h, k)$ de \mathbb{R}^2 e um vetor arbitrário (x, y) , as coordenadas (u, v) de (x, y) relativo ao sistema cuja origem é Ω são simplesmente dadas pela identidade

$$(1.3) \quad (u, v) = (x, y) - (h, k).$$

Em verdade, o sistema de coordenadas é a transformação afim $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, dada por

$$(1.4) \quad T(v) = v - \Omega.$$

Em outros termos, estamos calculando as coordenadas dum ponto v relativo a um sistema de coordenadas cuja a origem é precisamente Ω .

TEOREMA 1 (EXERCÍCIO 23-10 [BOULOS E CAMARGO])

PROVA Primeiramente consideremos o sistema

$$(1.5) \quad \begin{cases} ax + \frac{b}{2}y + \frac{d}{2} = 0 \\ \frac{b}{2}x + cy + \frac{e}{2} = 0 \end{cases}$$

Sejam (h, k) e (u, v) soluções de do sistema (1.5). Em verdade não é difícil notar que $(h + k, u + v)$ também o é, bastando para isto substituir as respectivas coordenadas no sistema (1.5) e atestar as igualdades.

Notemos em seguida que qualquer solução (x, y) de (1.5), satisfaz

$$(1.6) \quad ax^2 + bxy + cy^2 + \frac{d}{2}x + \frac{e}{2}y = x(ax + \frac{b}{2}y + \frac{d}{2}) + y(\frac{b}{2}x + cy + \frac{e}{2}) = 0;$$

além disso, para uma tal solução (x, y) , vale

$$(1.7) \quad g(x, y) = \frac{d}{2}x + \frac{e}{2}y + f.$$

Em conformidade, segue-se

$$(1.8) \quad 2\left(u\left(a(u+h) + \frac{b}{2}(k+v) + \frac{d}{2}\right) + v\left(\frac{b}{2}(u+h) + c(v+k) + \frac{e}{2}\right)\right) = 0$$

de (1.6) com $(x, y) = (u, v)$ e (1.8) podemos inferir

$$(1.9) \quad au^2 + buv + cv^2 + \frac{d}{2}u + \frac{e}{2}v + 2ahu + 2ckv + bhv + buk = 0.$$

Como consequência, de (1.6), (1.7) e (1.9) temos

$$\begin{aligned} g(h, k) &= ah^2 + bhk + ck^2 + dh + ck + f \\ &= ah^2 + bhk + ck^2 + dh + ck + f + au^2 + buv + cv^2 \\ &\quad + \frac{d}{2}u + \frac{e}{2}v + 2ahu + 2ckv + bhv + buk \\ (1.10) \quad &= a(h+u)^2 + b(u+h)(v+k) + c(k+v)^2 \\ &\quad + \frac{d}{2}(h+u) + \frac{e}{2}(k+v) + \frac{d}{2}u + \frac{e}{2}v + f \\ &= \frac{d}{2}u + \frac{e}{2}v + f \\ &= g(u, v) \end{aligned}$$

Em outros termos g é constante nas soluções de (1.5). ■

1.1.2 ROTAÇÕES DE SISTEMA DE COORDENADAS

Podemos enxergar algrebricamente e isometricamente \mathbb{R}^2 como \mathbb{C}^2 , daí a base canônica é simplesmente $\mathcal{B} = \{1, i\}$. Como é sabido uma rotação da base por um ângulo θ em relação ao eixo gerado por 1 no sentido anti-horário é simplesmente uma multiplicação complexa por $e^{i\theta}$, a nova base é simplesmente $\mathcal{B}_\theta = \{e^{i\theta}, e^{i(\theta+\pi/2)}\}$. Destarte, dado w , existem $u, v \in \mathbb{R}$, tais que $w = (u, v)_{\mathcal{B}_\theta}$, evidentemente

$$(1.11) \quad w = (u \cos \theta - v \sin \theta) + i(u \sin \theta + v \cos \theta).$$

Assim, as coordenadas x e y de w relativas ao sistema canônico é dado pela identidade

$$(1.12) \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}$$

1.1.3 ELIMINAÇÃO DO TERMO QUADRÁTICO MISTO POR ROTAÇÕES

2

ÁLGEBRA LINEAR

2.1 ESPAÇOS VETORIAIS

A seguir apresentarei alguns exercícios pertinentes de [Hoffman].

PROPOSIÇÃO 1 *Sejam V um espaço vetorial e $W_i \subset V$, com $i \in \{1, 2\}$, subespaços vetoriais tais que $W = W_1 \cup W_2$ é um subespaço de V . Então, existe um $i \in \{1, 2\}$, tal que $W_i \subset W_j$, com $i \neq j$.*

PROVA Suponhamos por *reductio ad absurdum* que

$$(2.1) \quad W_1 \setminus W_2 \neq \emptyset \wedge W_2 \setminus W_1 \neq \emptyset$$

Sejam $w_1 \in W_1 \setminus W_2$ e $w_2 \in W_2 \setminus W_1$, das hipóteses $w = w_1 + w_2 \in W$. Todavia, $w \notin W_1$ e $w \notin W_2$. Pois, digamos que $w \in W_1$, então $w_2 = w - w_1 \in W_1$, o que é uma contradição pois $w_2 \in W_2 \setminus W_1$. Agora se $w \in W_2$, então analogamente $w_1 = w - w_2 \in W_2$, outra contradição, pois $w_1 \in W_1 \setminus W_2$. Concluimos, portanto, que existe $i \in \{1, 2\}$, tal que $W_i \subset W_j$, com $i \neq j$. ■

PROPOSIÇÃO 2 *Seja K um corpo, W um espaço vetorial sobre K . Considere $V = W^K$, munido com a soma e produto por escalar usuais. Então*

$$(2.2) \quad V_i = \{f : f \in V \wedge f(-x) = -f(x)\}$$

e

$$(2.3) \quad V_p = \{f : f \in V \wedge f(-x) = f(x)\}$$

são subespaços de V , tais que

$$(2.4) \quad V_i \cap V_p = \{0\} \wedge V = V_i + V_p.$$

PROVA Primeiro é evidente que $0 \in V_i$. Sejam agora $f, g \in V_i$ e $\kappa \in K$, temos que para todo $x \in K$, vale

$$(2.5) \quad \begin{aligned} (\kappa f + g)(-x) &= \kappa f(-x) + g(-x) \\ &= -\kappa f(x) - g(x) \\ &= -(\kappa f(x) + g(x)) \\ &= -(\kappa f + g)(x), \end{aligned}$$

consequentemente V_i é um subespaço de V . O outro caso é ainda mais simples de ser provado, o argumento é inteiramente semelhante.

Seja agora $f \in V_i \cap V_p$, temos para todo $x \in K$

$$(2.6) \quad f(x) = f(-x) = -f(x),$$

logo $f = 0$ e, consequentemente $V_i \cap V_p = \{0\}$.

Por fim, seja $f \in V$. Note que $f_i, f_p \in V$ dadas por

$$(2.7) \quad f_i(x) = \frac{f(x) - f(-x)}{2} \quad \wedge \quad f_p(x) = \frac{f(x) + f(-x)}{2}$$

são tais que, para todo $x \in K$ vale

$$(2.8) \quad f_i(-x) = \frac{f(-x) - f(x)}{2} = -\frac{f(x) - f(-x)}{2} = -f_i(x),$$

e.

$$(2.9) \quad f_p(-x) = \frac{f(-x) + f(x)}{2} = \frac{f(x) + f(-x)}{2} = f_p(x),$$

i.e., $(f_i, f_p) \in V_i \times V_p$. Ademais, $f = f_i + f_p$, consequentemente $V = V_i + V_p$. ■

PROPOSIÇÃO 3 *Sejam $V_i \subset V$, com $i \in \{1, 2\}$, subespaços do espaço vetorial V , tais que*

$$(2.10) \quad V = V_1 + V_2 \quad \wedge \quad V_1 \cap V_2 = \{0\}.$$

Então para todo $v \in V$ existe único $(v_1, v_2) \in V_1 \times V_2$, tais que $v = v_1 + v_2$.

PROVA A existência decorre da definição, provemos, portanto, a unicidade. Para tanto, sejam $v \in V$ e $v_i, w_i \in V_1$, com $i \in \{1, 2\}$, tais que

$$(2.11) \quad v = v_1 + v_2 = w_1 + w_2,$$

temos que

$$(2.12) \quad v_1 - w_1 = w_2 - v_2 \in V_1 \cap V_2 = \{0\}.$$

Decorre que

$$(2.13) \quad v_1 - w_1 = 0 = v_2 - w_2,$$

o que por sua vez acarreta $v_i = w_i$, com $i \in \{1, 2\}$. ■

II

CIÊNCIAS NATURAIS

3

EQUAÇÃO DE CARGA DE UM CAPACITOR

Teorema 1. *Seja um capacitor de capacitância C conectado em série com um resistor de resistência R e à uma bateria de tensão V_f . Admitindo-se que o capacitor esteja inicialmente descarregado a equação de carga do capacitor é dada por:*

$$V(t) = V_f(1 - e^{-\frac{t}{RC}}).$$

Prova. A corrente no capacitor $I(t)$ é a mesma que a corrente no resistor, conseqüentemente

$$(\ddagger) \quad \frac{V_f - V(t)}{R} = I(t) = \frac{dQ}{dt}(t) = C \frac{dV}{dt}(t)$$

em que $V(t)$ é a tensão no capacitor no instante t . Temos portanto de (\ddagger) que

$$\frac{1}{RC} = \frac{dV}{dt}(t) \frac{1}{V_f - V(t)} = -\frac{d}{dt}(V_f - V(t)) \frac{1}{V_f - V(t)}$$

em conseqüência do lema que vimos e multiplicando ambos membros por -1 , decorre que

$$-\frac{1}{RC} = \frac{d}{dt}(V_f - V(t)) \frac{1}{V_f - V(t)} = \frac{d}{dt}(\ln|V_f - V(t)|)$$

do teorema fundamental do cálculo vem

$$-\frac{T}{RC} = \int_0^T \frac{d}{dt}(\ln|V_f - V(t)|) dt = \ln|V_f - V(t)| \Big|_0^T$$

para $T \geq 0$.

Agora admitindo-se que $V(0) = 0$, e que $V_f - V(t) > 0$ para todo $t \in R_+$ obtemos

$$-\frac{T}{RC} = \ln(V_f - V(t)) \Big|_0^T = \ln \frac{V_f - V(T)}{V_f}$$

donde se conclui

$$\frac{V_f - V(T)}{V_f} = e^{-\frac{T}{RC}}$$

que por sua vez implica

$$V(T) = V_f(1 - e^{-\frac{T}{RC}})$$

como T é arbitrário podemos escrever sem perdas

$$V(t) = V_f(1 - e^{-\frac{t}{RC}})$$

para todo $t \geq 0$. ■

Como tratar adequadamente conversões entre grandezas, e.g., grandezas angulares? *Como explicar rigorosamente a igualdade que se encontra rotineiramente em livros:*

$$2\pi \text{ rad} = 360^\circ ?$$

Rigorosamente, os dois objetos são distintos, de maneira que a identidade não é significativa.

III

A FAZER

- I.** Geometria euclidiana;
- II.** Geometria analítica;
- III.** Álgebra Linear;
- IV.** Anel dos inteiros;
- V.** MMC e MDC;
- VI.** Anel dos polinômios;
- VII.** Anel das matrizes;
- VIII.** Espaços vetoriais;
- IX.** Módulos;
- X.** Regra de três simples e composta;
- XI.** Inconsistência de modelos LLM;
- XII.** Diferenciabilidade de funções reais inversas de variáveis reais;
- XIII.** Mudança de variáveis em integrais;
- XIV.** Definição de primitivas ou integrais indefinidas.