

Analisi Matematica II

Lezione 08

13 ottobre 2015

ESEMPI

$$\textcircled{1} \quad \gamma(t) = t^2 \vec{i} + t^3 \vec{j} \quad -1 \leq t \leq 1$$

DOMANDA γ regolare / regolare e liscio?

È chiaro che γ è continua e derivabile

$$\Rightarrow \vec{\gamma}'(t) = 2t \vec{i} + 3t^2 \vec{j}$$

$$\vec{\gamma}'(t) \neq \vec{0} \quad \text{a meno che } t \neq 0$$

ANZI $\|\vec{\gamma}'(t)\|^2 = 4t^2 + 9t^4$ quindi:

$$\|\vec{\gamma}'(t)\| = |t| \sqrt{4 + 9t^2}$$

NON È REGOLARE - SE USO LA DEFINIZIONE
 VISTA A LEZIONE γ NON È NEANCHE
 REGOLARE A TRATTI: se spazio $[-1, 1]$ IN
 DUE SOTTOINTERVALLI $[-1, 0]$ e $[0, 1]$
 è sempre vero che $\vec{\gamma}'(0) = \vec{0}$... ??

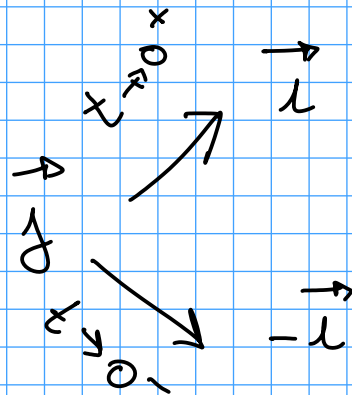
POSSO PROVARE A RIPARAMETRIZZARE $\gamma(t)$
 per esempio in lunghezza d'arco.

PER QUESTO DEVO CONSIDERARE

$$\frac{\vec{\gamma}'(t)}{\|\vec{\gamma}'(t)\|} = \frac{2t}{|t|\sqrt{4+9t^2}} \vec{i} + \frac{3t^2}{|t|\sqrt{4+9t^2}} \vec{j} =$$

è la derivata di γ_1 riparametrizzato di γ in lunghezza d'arco
 (che è definita se $t \neq 0$)

$$\frac{2 \operatorname{sgn}(t)}{\sqrt{4+9t^2}} \vec{i} + \frac{3|t|}{\sqrt{4+9t^2}} \vec{j}$$



NE RICAVO CHE SE RIPARAMETRIZZO LA γ SU $[0, 1]$
 OTTENGONO UNA $\gamma_1: [0, L]$ che è derivabile in $[0, L]$

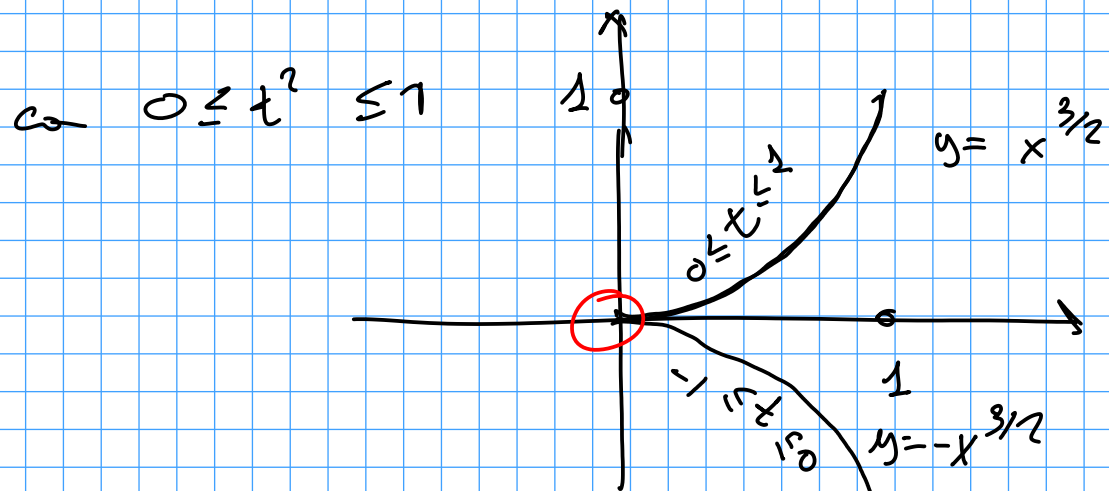
$$(e \vec{\gamma}'_1(0) = \vec{l})$$

STESSO DISORDO SE RIPARAMETRIZZO IL TRATTO DI S
 $t_0 = -1$ e 0 (ho $-\vec{l}$ come derivato in $S=0$)

DUNQUE SE RIPARAMETRIZZO TROVO UNA CURVA
REGOLARE A TRATTI.

VEDIAMO COME È FATTA $\gamma(t)$

$$\boxed{t \geq 0} \quad \gamma(t) = t^2 \vec{l} + t^3 \vec{j} = t^2 \vec{l} + (t^2)^{3/2} \vec{j}$$



(cambio di parametro $S = t^2 \Leftrightarrow t = \sqrt{S}$
Se invece $\boxed{t \leq 0}$, prendo $S = t^2 \Rightarrow$ ho $\vec{l} - \vec{j}^{3/2}$

CALCOLIAMO LA LUNGHEZZA DI γ

$$L(\gamma) = 2 \int_0^1 \|\gamma'(t)\| dt \quad \left(\begin{array}{l} \text{è formula in realtà non} \\ \text{anche se } \gamma' \text{ si annulla in } t=0 \end{array} \right)$$

$$= 2 \int_0^1 t \sqrt{4+9t^2} dt \quad (|t| \text{ diretto } t, \text{ } t \geq 0)$$

$$= (s=t^2, ds=2t dt) = \int_0^1 \sqrt{4+9s} ds$$

$$\left[\frac{2}{3} (4+9s)^{3/2} \cdot \frac{1}{9} \right]_0^1 = \frac{2}{27} (13^{3/2} - 4^{3/2}) = 2 \frac{13^{3/2} - 8}{27}$$

② $\gamma(t) = (t-1)\vec{i} + (1-t^2)\vec{j} + \left(2 + \frac{2}{3}t^3\right)\vec{k} \quad 0 \leq t \leq 1$

È REGOLARE? SÌ INFATTI

$$\vec{\gamma}'(t) = \vec{i} - 2t\vec{j} + 2t^2\vec{k} \quad \left(\begin{array}{l} \text{è } 1^{\circ} \text{ componente } \vec{i} \neq 0 \forall t \end{array} \right)$$

CALCOLIAMO LA LUNGHEZZA:

$$\|\vec{\gamma}'(t)\| = \sqrt{1 + 4t^2 + 4t^4} = \sqrt{(1+2t^2)^2} = 1+2t^2$$

$$\Rightarrow Q(\gamma) = \int_0^1 (1+2t^2) dt = 1 + \frac{2}{3} t^3 \Big|_0^1 = 1 + \frac{2}{3} = \frac{5}{3}$$

TENTIAMO DI DISEGNARE il sostegno di γ

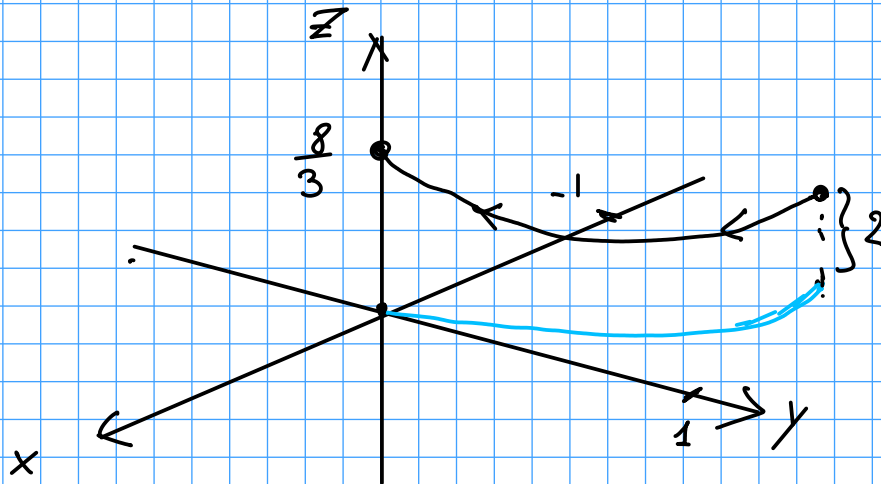
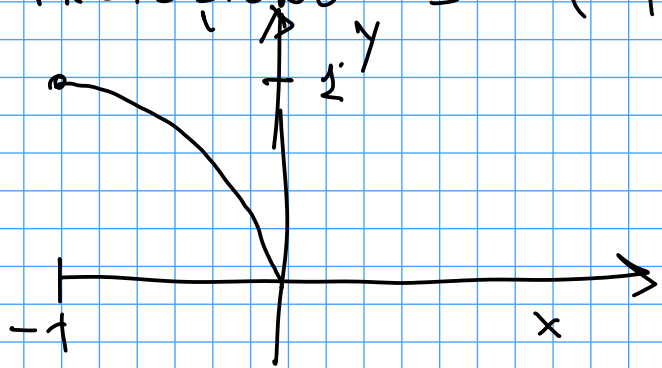
PREFERISCO CHIAMARE $t-1 = s \Leftrightarrow$

$$-1 \leq s \leq 0 \quad t = s+1 \Rightarrow 1-t^2 = 1-(1+2s+s^2) = -2s-s^2 = -s(2+s)$$

$$2 + \frac{2}{3} t^3 = 2 + \frac{2}{3} (1+3s+3s^2+s^3) = \frac{8}{3} + 2s + 2s^2 + \frac{2}{3} s^3$$

$$\text{TROVO } \gamma(s) = s \vec{t} - s(2+s) \vec{j} + \left(\frac{8}{3} + 2s + 2s^2 + \frac{2}{3} s^3 \right) \vec{k}$$

LA PROIEZIONE SU (x, y) è il grafico di $p(x) = -x(2+x)$



② PRENDIAMO LA SPIRALE LOGARITMICA

$$\gamma(t) = e^t \left(\cos(t) \vec{i} + \sin(t) \vec{j} \right) \quad t \in \mathbb{R}$$

CAMBIO PARAMETRO $e^t = s$

$$\Rightarrow \gamma_1(s) = s \left(\cos(\ln(s)) \vec{i} + \sin(\ln(s)) \vec{j} \right)$$

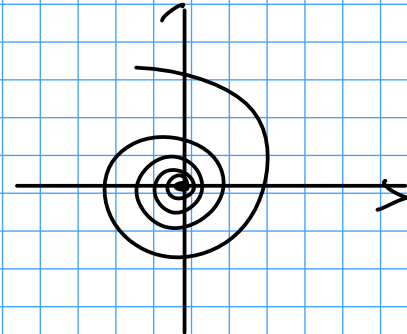
γ_1 è DEFINITA SU $]0, +\infty[$; IN REALTÀ

LA POSSO PROLUNGARE IN $s=0$ PONENDO

$$\gamma_1(0) = \begin{pmatrix} \lim_{s \rightarrow 0^+} s \cos(\ln(s)) = 0 \\ \lim_{s \rightarrow 0^+} s \sin(\ln(s)) = 0 \end{pmatrix}$$

ESTREMO SX DI γ_1 è $\vec{0}$

SE CALCOLO $\vec{\gamma}_1(s)$ TRUVO



$$\begin{aligned}
 & \left(\cos(\ln(s)) \vec{i} + \sin(\ln(s)) \vec{j} \right) + \\
 & s \left(-\sin(\ln(s)) \frac{1}{s} \vec{i} + \cos(\ln(s)) \frac{1}{s} \vec{j} \right) = \\
 & \left(\cos(\ln(s)) - \sin(\ln(s)) \right) \vec{i} + \left(\sin(\ln(s)) + \cos(\ln(s)) \right) \vec{j} \\
 & = \begin{bmatrix} \cos(\ln(s)) & -\sin(\ln(s)) \\ \sin(\ln(s)) & -\cos(\ln(s)) \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{HA MODULO} \\ \sqrt{2} \end{array} \\
 & \quad \quad \quad \downarrow \\
 & \quad \quad \quad (\vec{i} + \vec{j})
 \end{aligned}$$

\Rightarrow VETTORI $\vec{i} + \vec{j}$ ROTATI DI $\theta_s = \ln(s)$
NON ESISTE $\lim_{s \rightarrow 0^+} \vec{\gamma}'(s)$

γ_1 NON REGOLARE E NON AMMETTE
 RIPARAMETRIZZAZIONI REGOLARI (su $[0, +\infty[$)

PER LA LUNGHEZZA È FINITA SU OGNI
 $[0, \bar{s}]$

INPUT

$$\int_0^s |\gamma'(\sigma)| d\sigma = \int_0^s \sqrt{2} d\sigma = \sqrt{2} s$$