

Fórmulas de Curvatura para Curvas Planas

Robson A. Trevizan Santos * **Osmar Aléssio** †

Faculdade de Engenharia de Ilha Solteira - UNESP - Departamento de Matemática

15385-000, Ilha Solteira, SP

E-mail: robson71183@aluno.feis.unesp.br, osmar@mat.feis.unesp.br

RESUMO

Curvas no Plano

O principal objetivo é estudar as fórmulas de curvatura de curvas planas em suas diversas formas de representação. As curvas podem ser representadas nas formas: paramétrica, implícita, explícita e polar. A representação explícita é um caso especial das paramétricas e implícitas. Para todos os casos queremos expressar todas as fórmulas para o cálculo da curvatura. Fórmulas de curvatura para curvas representadas parametricamente são facilmente encontradas em livros de cálculo e geometria diferencial, porém fórmulas para curvas representadas implicitamente são raras. A fórmula de curvatura para curva implícita mais comum é $k = -\frac{f_{xx} \cdot f_y^2 - 2f_{xy} \cdot f_x \cdot f_y + f_x^2 \cdot f_{yy}}{((f_x)^2 + (f_y)^2)^{3/2}}$, ela é resultado da aplicação do teorema da função implícita. Neste trabalho, o objetivo é somente apresentar outras fórmulas para a curvatura de curvas implícitas que não são comuns. Algumas fórmulas não usuais são mais compactas (formas matriciais), talvez isso gere um ganho computacional em dimensões maiores. No artigo [2] a curvatura da curva de interseção de $(n - 1)$ superfícies em \mathbb{R}^n é $k = \frac{|(T(f_1, \dots, f_{n-1}) * H(f_1, \dots, f_{n-1})) \times T(f_1, \dots, f_{n-1})|}{\|T(f_1, \dots, f_{n-1})\|^3}$, onde $T(f_1, \dots, f_{n-1}) = \nabla f_1 \wedge \dots \wedge \nabla f_{n-1}$, $H(f_1, \dots, f_{n-1}) = \nabla(\nabla f_1 \wedge \dots \wedge \nabla f_{n-1})$, \times produto exterior e \wedge produto vetorial. A fórmula acima é uma extensão da fórmula no plano $k = -\frac{T(f) * H(f) * T(f)^t}{\|\nabla f\|}$.

Curvas Paramétricas

Definição 1 Definimos uma *curva parametrizada diferenciável plana* como uma aplicação $\alpha : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ de classe C^∞ , I aberto em \mathbb{R} , que para cada t (parâmetro) em I associa $\alpha(t) = (x(t), y(t))$, onde as funções $x(t)$, $y(t)$ (componentes) são diferenciáveis de classe C^∞ . O subconjunto $C = \{(x(t), y(t)) \in \mathbb{R}^2 \mid \alpha(t) = (x(t), y(t)), t \in I\}$ é o *traço* da curva α .

Definição 2 Seja $\alpha : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma curva parametrizada diferenciável. O vetor $\alpha'(t) = (x'(t), y'(t))$ é chamado de *vetor tangente*.

Definição 3 Dizemos que a curva α é *regular*, se sua primeira derivada $\alpha'(t)$ (ou vetor tangente) for não nula para qualquer $t \in I$. Daí podemos definir o vetor tangente unitário $\vec{T}(t) = \frac{\alpha'(t)}{\|\alpha'(t)\|} = \frac{(x'(t), y'(t))}{\|(x'(t), y'(t))\|}$ e vetor normal unitário $\vec{N}(t) = \frac{(-y'(t), x'(t))}{\|(-y'(t), x'(t))\|}$.

Definição 4 Seja $\alpha : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma curva regular. Fixado $t_0 \in I$, a função $s : I \rightarrow \mathbb{R}$ dada por $s(t) = \int_{t_0}^t \|\alpha'(u)\| du$, onde $t_0 < t$, é chamada de *função comprimento de arco* da curva α a partir de t_0 .

Definição 5 Uma curva paramétrica regular $\beta : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ está *parametrizada pelo comprimento de arco* s se para $\forall s \in I$ temos $\|\beta'(s)\| = 1$. Assim: $\vec{t}(s) = (x'(s), y'(s))$ e $\vec{n}(s) = (-y'(s), x'(s))$

Definição 6 (*Curvatura*). A curvatura de β em s é o número real $k(s)$ tal que $\vec{t}'(s) = k(s)\vec{n}(s)$.

* Aluno de Iniciação Científica

† Professor Orientador

Fórmulas de Curvatura	
Curvas Parametrizadas $\beta(s) = (x(s), y(s))$ s é comprimento de arco	Curvas Parametrizadas $\alpha(t) = (x(t), y(t))$ t é parâmetro qualquer
$k(s) = -\left\langle \vec{t}'(s), n(s) \right\rangle$	$k(t) = \frac{\ T'(t)\ }{\ \alpha'(t)\ }, T(t) = \frac{\alpha'(t)}{\ \alpha'(t)\ }$
$k(s) = \ \beta''(s)\ $	$k(t) = \frac{\det \begin{vmatrix} x'(t) & y'(t) \\ x''(t) & y''(t) \end{vmatrix}}{\ \alpha'(t)\ ^3}$
	$k(t) = \frac{\sqrt{(\ \alpha'(t)\ \ \alpha''(t)\ \ ^2 - (\alpha'(t) \cdot \alpha''(t))^2)}}{\ \alpha'(t)\ ^3}$

Definição 7 (Curvas Polares) A curva plana pode ser representada por uma equação polar $\rho = \rho(\theta)$ onde ρ é a distância da origem no instante θ .

Definição 8 (Curva Explícita) A curva explícita é o gráfico de uma função $f : I \rightarrow \mathbb{R}$, isto é, $C : \{(x, f(x)) \in \mathbb{R}^2 | y = f(x)\}$.

Fórmulas de Curvatura	
Coordenadas Polares $\rho = \rho(\theta)$	Curva Explícita $y = f(x)$
$k(\theta) = \frac{2\rho'(\theta)^2 - \rho(\theta)\rho''(\theta) + \rho(\theta)^2}{(\rho(\theta)^2 + \rho'(\theta)^2)^{\frac{3}{2}}}$	$k(x) = \frac{ f''(x) }{(1 + (f'(x))^2)^{\frac{3}{2}}}$

Definição 9 (Curvas Implícitas) A curva implícita é o conjunto de pontos $C : \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 | f(x, y) = c\}$ que satisfazem a equação $f(x, y) = c$.

Teorema 1 (Teorema da Função Implícita) Sejam $I \subset \mathbb{R}$ um aberto, $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ de classe $C^k, k \geq 1$, $f(x_0, y_0) = 0$ e $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \neq 0$. Então existem abertos $U \subset \mathbb{R}, V \subset \mathbb{R}$ com $x_0 \in U \subset I \subset \mathbb{R}$, tais que, para todo $x \in U$, existe um único $y = y(x) \in V$ tal que $f(x, y(x)) = 0$ e $y = y(x) \in C^k$.

Os vetores $\nabla f = (f_x, f_y), T(f) = \frac{(-f_y, f_x)}{\|\nabla f\|}, N(f) = \frac{\nabla f}{\|\nabla f\|}$ são os vetores gradiente, tangente e normal, respectivamente.

A matriz $H(f) = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{yx} & f_{yy} \end{pmatrix}$ é chamada de matriz hessiana, $Tr(H(f)) = f_{xx} + f_{yy}$ é seu traço e $H^* = \begin{pmatrix} f_{yy} & -f_{xy} \\ -f_{yx} & f_{xx} \end{pmatrix}$. O gradiente da tangente $\nabla(T(f)) = \begin{pmatrix} -f_{xy} & f_{xx} \\ -f_{yy} & f_{xy} \end{pmatrix}$. O Divergente de ∇f é dado por $div(\nabla f) = \frac{\partial}{\partial x}(f_x) + \frac{\partial}{\partial y}(f_y)$.

Fórmula mais comum	$k = -\frac{f_{xx} \cdot f_y^2 - 2f_{xy} \cdot f_x \cdot f_y + f_x^2 \cdot f_{yy}}{((f_x)^2 + (f_y)^2)^{3/2}}$	
Fórmulas menos comuns	$k = -\frac{T(f) * H(f) * T(f)^t}{\ \nabla f\ }$	$k = -\frac{\nabla f * H^*(f) * \nabla f^t}{\ \nabla f\ ^3}$
	$k = -div\left(\frac{\nabla f}{\ \nabla f\ }\right)$	$k = \frac{T(f) * \nabla(T(f)) * \nabla f^t}{\ \nabla f\ ^3}$
	$k = \frac{\det \begin{pmatrix} H(f) & \nabla f^t \\ \nabla f & 0 \end{pmatrix}}{\ \nabla f\ ^3}$	$k = -\frac{\nabla f * H(f) * \nabla f^t - \ \nabla f\ ^2 Tr(H(f))}{\ \nabla f\ ^3}$

Referências

- [1] M. P. do Carmo. Geometria Diferencial de Curvas e Superfícies, Sociedade brasileira de Matemática, 2005.
- [2] R. Goldman. Curvature formulas for implicit curves and surfaces, Computer Aided Geometric Design, Volume 22, Issue 7, Pages 632-658 (October 2005).
- [3] K. Tenenblat. Introdução à Geometria Diferencial, Fundação Universidade de Brasília, 1988.