

# GEOMETRÍA DIFERENCIAL DE CURVAS REGULARES: NOTACIÓN Y FORMULARIO

F. Navarrina, L. Ramírez & GMNI



GMNI — GRUPO DE MÉTODOS NUMÉRICOS EN INGENIERÍA

Escuela Técnica Superior de Ingenieros de Caminos, Canales y Puertos  
Universidad de A Coruña, España

e-mail: [fermin.navarrina@udc.es](mailto:fermin.navarrina@udc.es)

página web: <http://caminos.udc.es/gmni>





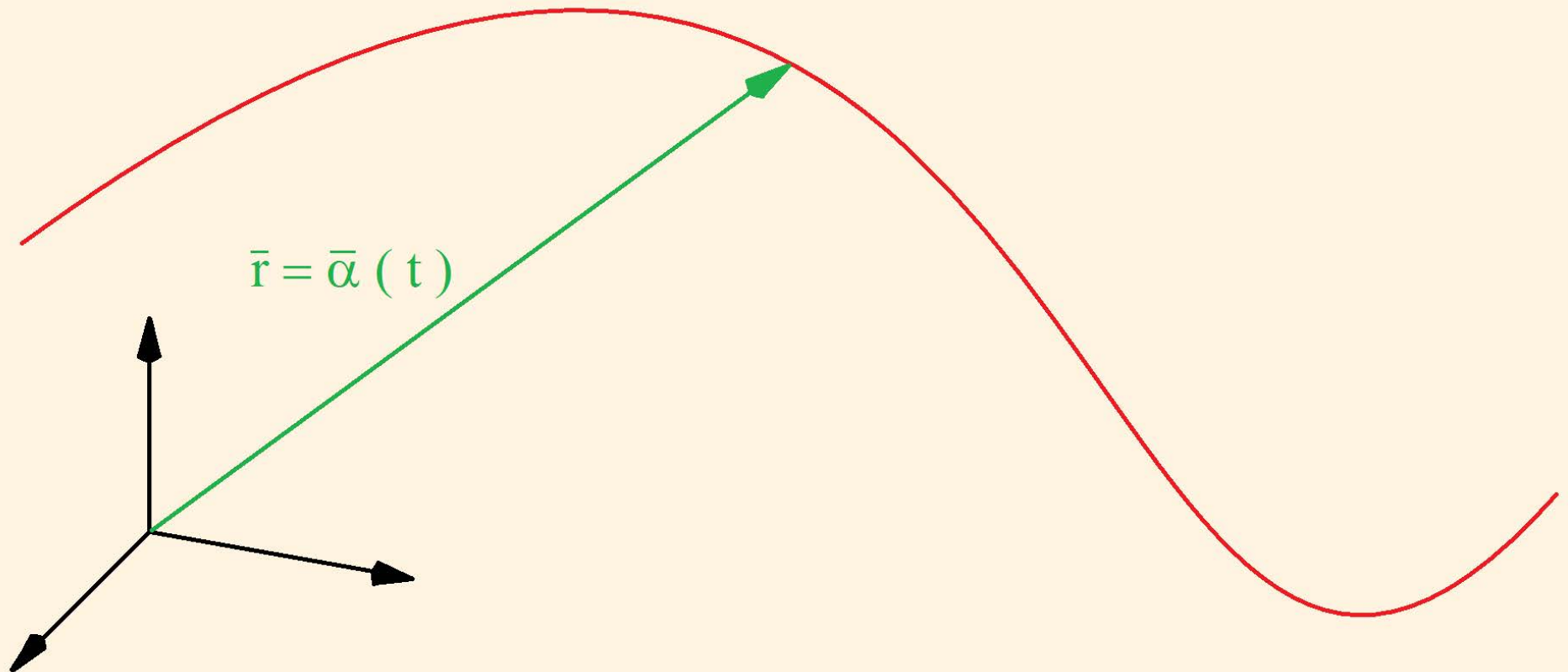
# ÍNDICE

- ▶ Representación de una curva en paramétricas
- ▶ Diferencial de arco y vector tangente
- ▶ Triedro de Frenet
- ▶ Cálculo de la curvatura y la torsión
- ▶ Contacto
- ▶ Ecuaciones intrínsecas
- ▶ Integral a lo largo de una curva
- ▶ Algunos problemas clásicos
- ▶ Estudio particular de curvas planas





# Representación de una curva en paramétricas (I)



REPRESENTACIÓN DE UNA CURVA EN PARAMÉTRICAS ( $\mathbb{R}^n$ )





## Representación de una curva en paramétricas (II)

EXPRESIÓN GENERAL:

$$\vec{r} = \vec{\alpha}(t) = \vec{e}_i \alpha^i(t) \quad \text{con} \quad \vec{e}_i = \bar{e}_i = \begin{Bmatrix} e^1_i \\ \vdots \\ e^n_i \end{Bmatrix}$$



$$\vec{r} = \vec{\alpha}(t) = \underline{\underline{E}} \bar{\alpha}(t) \quad \text{con} \quad \underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} e^1_1 & \cdots & e^1_n \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ e^n_1 & \cdots & e^n_n \end{bmatrix}, \quad \bar{\alpha}(t) = \begin{Bmatrix} \alpha^1(t) \\ \vdots \\ \alpha^n(t) \end{Bmatrix}$$



## Representación de una curva en paramétricas (III)

EXPRESIÓN GENERAL EN LA BASE CANÓNICA (ORTONORMAL): (\*)

$$\vec{r} = \bar{\alpha}(t)$$

con

$$\bar{\alpha}(t) = \begin{Bmatrix} \alpha^1(t) \\ \vdots \\ \alpha^n(t) \end{Bmatrix}$$

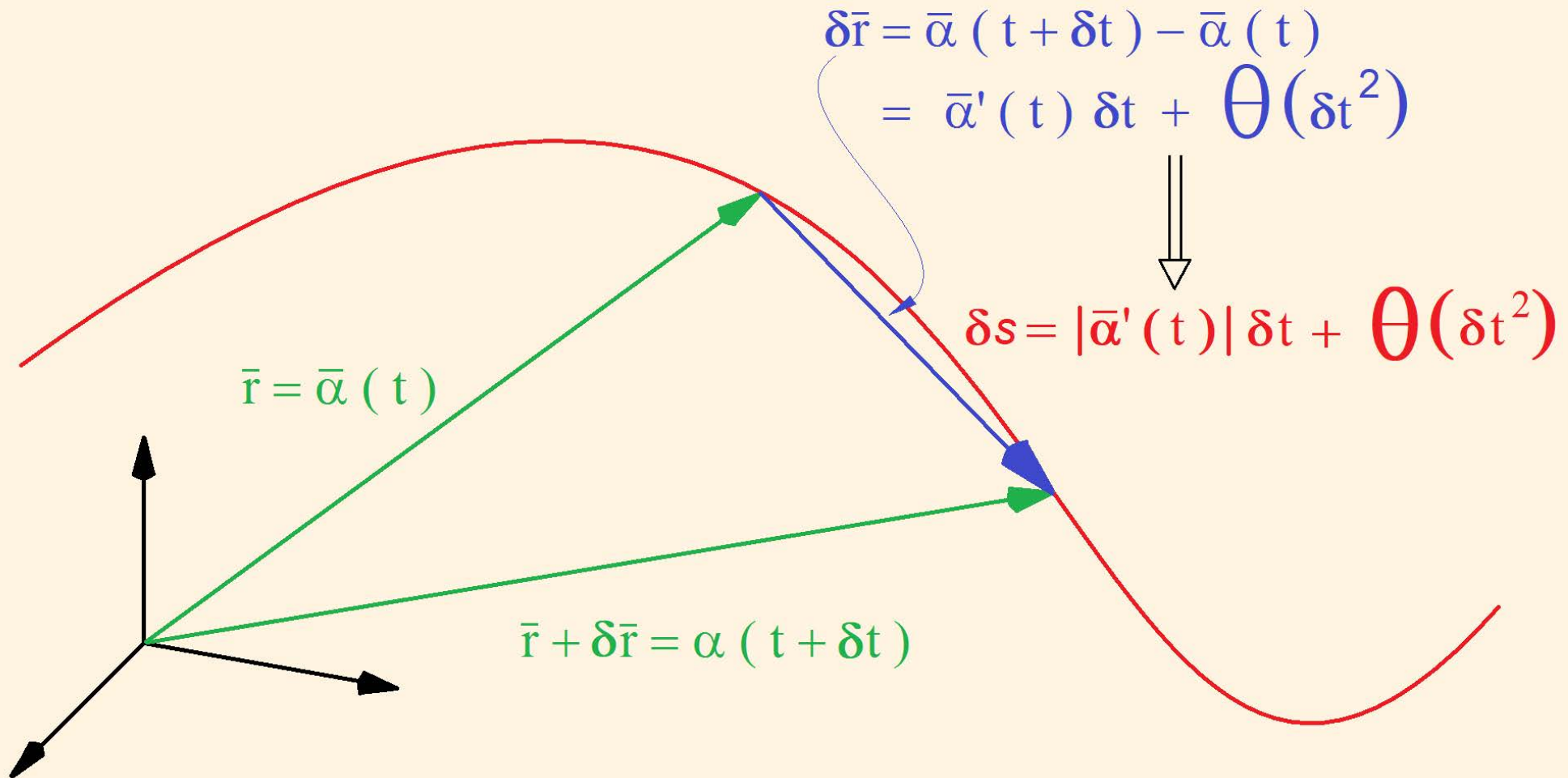
---

(\*) Por tanto,  $\vec{r} = \bar{r}$ , y  $\vec{\alpha}(t) = \bar{\alpha}(t)$ .





# Diferencial de arco y vector tangente (Ia)

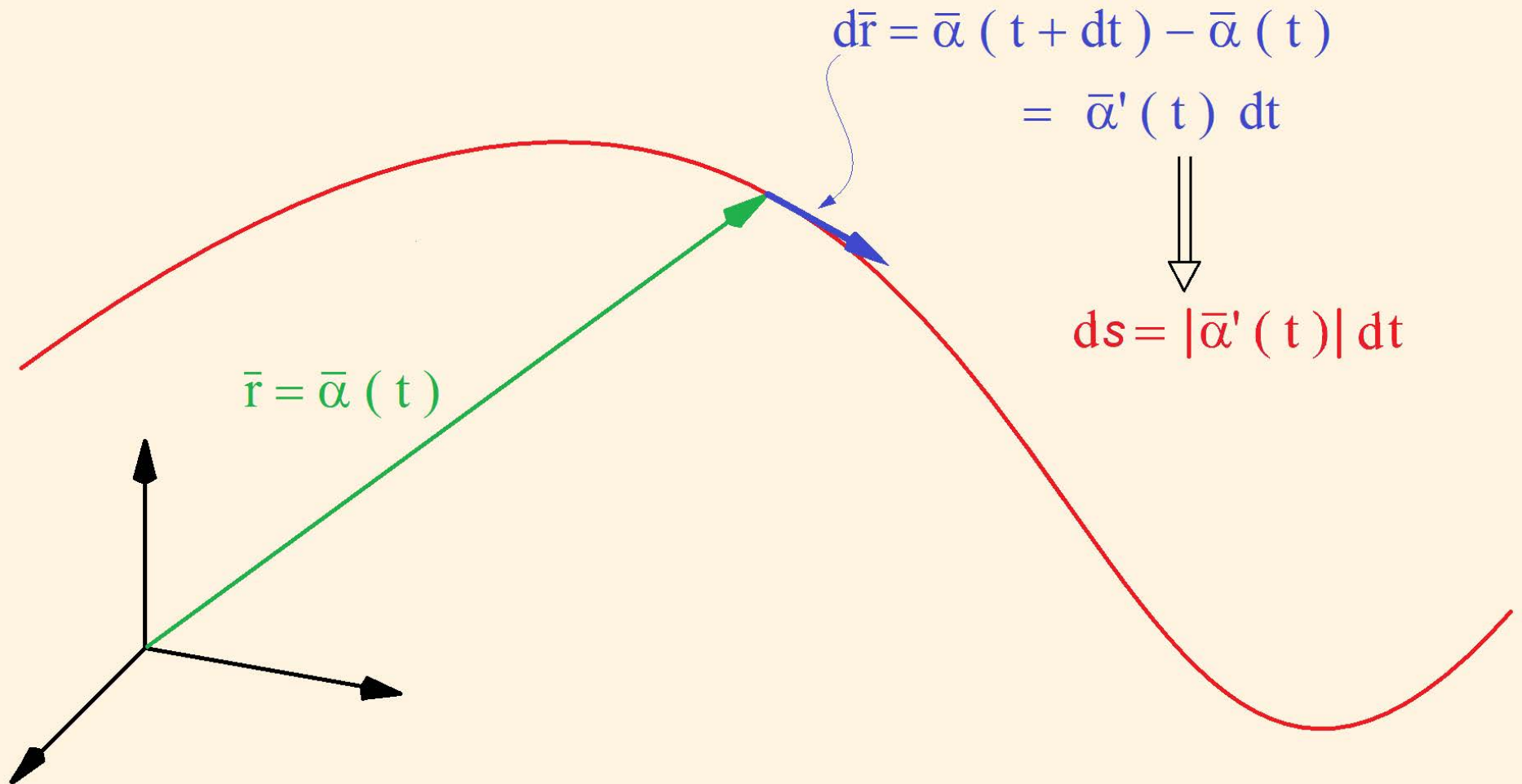


## DIFERENCIAL DE ARCO: PLANTEAMIENTO





# Diferencial de arco y vector tangente (Ib)



## DIFERENCIAL DE ARCO: DEFINICIÓN





## Diferencial de arco y vector tangente (II)

LONGITUD DE ARCO:

$$s = \int_{t_I}^{t_F} |\bar{\alpha}'(t)| dt$$



$$s'(t) = |\bar{\alpha}'(t)| \iff s(t) = \int_{t_I}^t |\bar{\alpha}'(t)| dt \quad (*)$$

---

(\*) Se supone  $s(t_I) = 0 \implies \bar{r} = \bar{\alpha}(t_I)$  es el origen a efectos de la longitud de arco.







## Diferencial de arco y vector tangente (III)

DIFERENCIAL DE ARCO:

$$d\bar{r} = \bar{\alpha}'(t) dt$$



$$ds = |d\bar{r}| = |\bar{\alpha}'(t)| dt$$





## Diferencial de arco y vector tangente (IV)

VECTOR TANGENTE:

$$\bar{t} = \frac{\frac{d\bar{r}}{dt}}{\left| \frac{d\bar{r}}{dt} \right|} = \frac{\bar{\alpha}'(t)}{|\bar{\alpha}'(t)|} \implies |\bar{t}| = 1$$



$$\bar{t} = \frac{d\bar{r}}{ds} \implies |\bar{t}| = 1$$





## Diferencial de arco y vector tangente (V)

REPARAMETRIZACIÓN EN FUNCIÓN DEL ARCO:

$$\bar{r} = \begin{cases} \bar{\alpha}(t) & \text{con } \bar{\alpha}(t) = \bar{\beta}(s) \Big|_{s=s(t)} \\ \bar{\beta}(s) & \text{con } \bar{\beta}(s) = \bar{\alpha}(t) \Big|_{t=t(s)} \end{cases} \quad (*)$$

---

(\*) Donde  $t(s)$  es la función inversa de  $s(t)$ .

La parametrización en función del arco se denomina **PARAMETRIZACIÓN NATURAL**





## Diferencial de arco y vector tangente (VI)

NOTACIÓN ESPECIAL:

$$\bar{r}' = \frac{d\bar{r}}{dt} = \frac{d}{dt} \left( \bar{\alpha}(t) \right) \iff \dot{\bar{r}} = \frac{d\bar{r}}{ds} = \frac{d}{ds} \left( \bar{\beta}(s) \right)$$



$$\begin{cases} \bar{t} = \dot{\bar{r}} = \bar{r}' / |\bar{r}'| \\ d\bar{r} = \bar{r}' dt = \dot{\bar{r}} ds \\ ds = |\bar{r}'| dt = \sqrt{\bar{r}' \cdot \bar{r}'} dt = \sqrt{d\bar{r} \cdot d\bar{r}} \end{cases}$$





## Diferencial de arco y vector tangente (VII)

RELACIÓN ENTRE DERIVADAS:

$$\begin{cases} \bar{r}' = \dot{\bar{r}} s' \\ \bar{r}'' = \ddot{\bar{r}} (s')^2 + \dot{\bar{r}} s'' \\ \bar{r}''' = \ddot{\bar{r}} (s')^3 + 3 \ddot{\bar{r}} s' s'' + \dot{\bar{r}} s''' \end{cases}$$

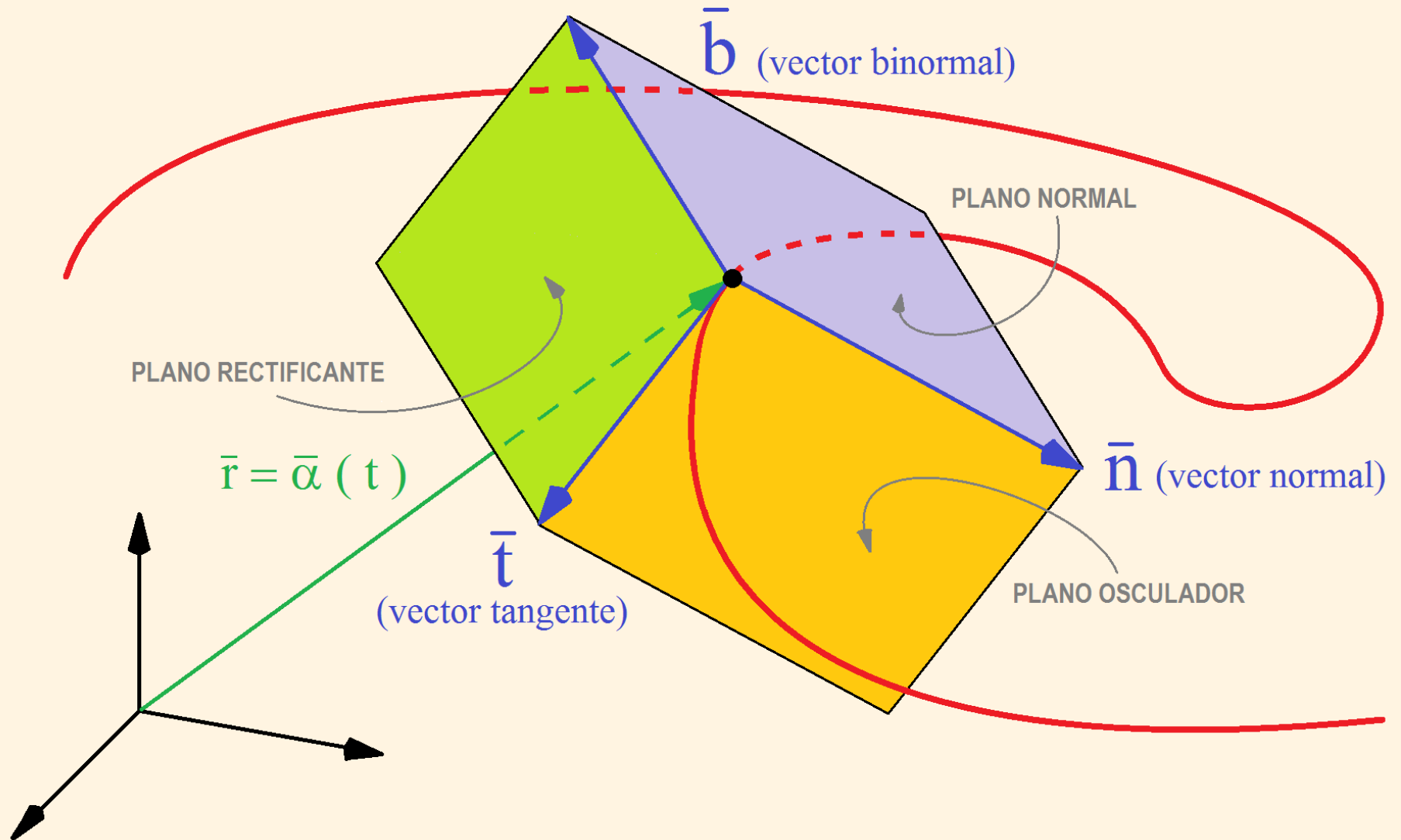


$$\begin{cases} \dot{\bar{r}} = \bar{r}' \dot{t} \\ \ddot{\bar{r}} = \bar{r}'' (\dot{t})^2 + \bar{r}' \ddot{t} \\ \ddot{\bar{r}} = \bar{r}''' (\dot{t})^3 + 3 \bar{r}'' \dot{t} \ddot{t} + \bar{r}' \ddot{\ddot{t}} \end{cases}$$





# Triedro de Frenet (I)



TRIEDRO DE FRENET





## Triedro de Frenet (II)

VECTOR TANGENTE:

$$\bar{t} = \frac{d\bar{r}}{ds} \implies |\bar{t}| = 1$$

VECTOR NORMAL:

$$\bar{n} = \frac{1}{k} \frac{d\bar{t}}{ds} \quad \text{con} \quad k = \left| \frac{d\bar{t}}{ds} \right| \implies |\bar{n}| = 1 \quad (*)$$

VECTOR BINORMAL:

$$\bar{b} = \bar{t} \wedge \bar{n} \implies |\bar{b}| = 1$$

---

(\*) Donde  $k \geq 0$  es la **CURVATURA**, y  $R = 1/k$  es el **RADIO DE CURVATURA**.





## Triedro de Frenet (III)

DERIVADAS DE LOS VECTORES TANGENTE, NORMAL Y BINORMAL:

$$\frac{d}{ds} \begin{bmatrix} \bar{t} & \bar{n} & \bar{b} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{t} & \bar{n} & \bar{b} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -k & 0 \\ k & 0 & -\tau \\ 0 & \tau & 0 \end{bmatrix} \quad (*)$$

(\*) Donde  $\tau$  es la **TORSIÓN**, y  $T = 1/\tau$  es el **RADIO DE TORSIÓN**.

Esta expresión indica que al avanzar  $ds$ , el triedro experimenta los siguientes giros:

$$\begin{cases} d\phi = \tau ds & \text{en torno a la tangente} & \iff & ds = T d\phi \\ d\theta = k ds & \text{en torno a la binormal} & \iff & ds = R d\theta \end{cases}$$







## Triedro de Frenet (IV)

### OBTENCIÓN DEL TRIEDRO:

**Procedimiento directo**  $[\bar{t} \rightarrow \bar{n} \rightarrow \bar{b}]$

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{r} = \bar{\beta}(s) \Rightarrow \bar{t} = \dot{\bar{r}} \rightarrow k \bar{n} = \ddot{\bar{r}} \\ \bar{r} = \bar{\alpha}(t) \Rightarrow |\bar{r}'| \bar{t} = \bar{r}' \rightarrow k \bar{n} = \frac{1}{|\bar{r}'|^4} \left( -(\bar{r}' \cdot \bar{r}'') \bar{r}' + |\bar{r}'|^2 \bar{r}'' \right) \end{array} \right\} \rightarrow \bar{b} = \bar{t} \wedge \bar{n}$$

**Procedimiento alternativo**  $[\bar{t} \rightarrow \bar{b} \rightarrow \bar{n}]$  (\*)

$$\bar{r} = \bar{\alpha}(t) \implies |\bar{r}'| \bar{t} = \bar{r}' \longrightarrow k \bar{b} = \frac{1}{|\bar{r}'|^3} (\bar{r}' \wedge \bar{r}'') \longrightarrow \bar{n} = \bar{b} \wedge \bar{t}$$

(\*) En el caso general (cuando el parámetro no es el arco) estos cálculos son potencialmente más sencillos.





# Cálculo de la curvatura y la torsión

CURVATURA:

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{r} = \bar{\beta}(s) \implies k = |\ddot{\bar{r}}| = |\dot{\bar{r}} \wedge \ddot{\bar{r}}| \rightarrow k \geq 0 \\ \bar{r} = \bar{\alpha}(t) \implies k = \frac{|\bar{r}' \wedge \bar{r}''|}{|\bar{r}'|^3} \rightarrow k \geq 0 \end{array} \right.$$

TORSIÓN:

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{r} = \bar{\beta}(s) \implies \tau = \frac{[\dot{\bar{r}}, \ddot{\bar{r}}, \ddot{\bar{r}}]}{|\dot{\bar{r}} \wedge \ddot{\bar{r}}|^2} = \frac{[\dot{\bar{r}}, \ddot{\bar{r}}, \ddot{\bar{r}}]}{k^2} \\ \bar{r} = \bar{\alpha}(t) \implies \tau = \frac{[\bar{r}', \bar{r}'', \bar{r}''']}{|\bar{r}' \wedge \bar{r}''|^2} = \frac{[\bar{r}', \bar{r}'', \bar{r}''']}{k^2 |\bar{r}'|^6} \end{array} \right.$$





## Contacto (I)

RECTA TANGENTE: (\*)

$$\bar{r} = \bar{r}_o + \lambda \bar{t}_o$$

PLANO NORMAL: (\*)

$$\bar{r} = \bar{r}_o + \lambda \bar{n}_o + \mu \bar{b}_o \iff (\bar{r} - \bar{r}_o) \cdot \bar{t}_o = 0$$

---

(\*)  $s = s_o \rightarrow \bar{r} = \bar{r}_o, \bar{t} = \bar{t}_o, \bar{n} = \bar{n}_o, \bar{b} = \bar{b}_o$





## Contacto (II)

PLANO OSCULADOR: (\*)

$$\bar{r} = \bar{r}_o + \lambda \bar{t}_o + \mu \bar{n}_o \iff (\bar{r} - \bar{r}_o) \cdot \bar{b}_o = 0$$

PLANO RECTIFICANTE: (\*)

$$\bar{r} = \bar{r}_o + \lambda \bar{t}_o + \mu \bar{b}_o \iff (\bar{r} - \bar{r}_o) \cdot \bar{n}_o = 0$$

---

(\*)  $s = s_o \rightarrow \bar{r} = \bar{r}_o, \bar{t} = \bar{t}_o, \bar{n} = \bar{n}_o, \bar{b} = \bar{b}_o$





## Contacto (III)

### CIRCUNFERENCIA OSCULATRIZ: (\*)

$$\left(\bar{r} - \bar{r}_c\right) \cdot \left(\bar{r} - \bar{r}_c\right) = R_c^2, \quad \text{con} \quad \begin{cases} \left(\bar{r} - \bar{r}_o\right) \cdot \bar{b}_o = 0 & \text{(situada en el plano osculador)} \\ \bar{r}_c = \bar{r}_o + R_c \bar{n}_o & \text{(centro)} \\ R_c = \frac{1}{k_o} & \text{(radio)} \end{cases}$$

### ESFERA OSCULATRIZ: (\*)

$$\left(\bar{r} - \bar{r}_e\right) \cdot \left(\bar{r} - \bar{r}_e\right) = R_e^2, \quad \text{con} \quad \begin{cases} \bar{r}_e = \bar{r}_o + \left(\frac{1}{k_o}\right) \bar{n}_o + \left(\frac{-\dot{k}_o}{k_o^2 \tau_o}\right) \bar{b}_o & \text{(centro)} \\ R_e = \sqrt{\left(\frac{1}{k_o}\right)^2 + \left(\frac{-\dot{k}_o}{k_o^2 \tau_o}\right)^2} & \text{(radio)} \end{cases}$$

(\*)  $s = s_o \rightarrow \bar{r} = \bar{r}_o, \bar{t} = \bar{t}_o, \bar{n} = \bar{n}_o, \bar{b} = \bar{b}_o, k = k_o, \dot{k} = \dot{k}_o, \tau = \tau_o,$





# Ecuaciones intrínsecas

## ECUACIONES INTRÍNSECAS:

Las funciones

$$k(s) > 0, \quad \tau(s)$$

con las condiciones iniciales

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{\beta}(s_0) = \bar{r}_0 \\ \bar{t}(s_0) = \bar{t}_0 \\ \bar{n}(s_0) = \bar{n}_0, \quad \bar{n}_0 \perp \bar{t}_0 \\ \bar{b}(s_0) = \bar{t}_0 \wedge \bar{n}_0 \end{array} \right.$$

determinan totalmente la curva

$$\bar{r} = \bar{\beta}(s)$$

tal que

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{su curvatura es } k(s) \\ \text{su torsión es } \tau(s) \end{array} \right.$$





# Integral a lo largo de una curva

Dada la curva  $C \equiv \{\bar{r} = \bar{\alpha}(t), t \in [t_I, t_F]\} \rightarrow s_I = s(t_I), s_F = s(t_F), (*)$

CAMPO ESCALAR  $f(\bar{r})$ :

$$\int_C f ds = \int_{s_I}^{s_F} \left( f(\bar{r}) \Big|_{\bar{r}=\bar{\beta}(s)} \right) ds = \int_{t_I}^{t_F} \left( f(\bar{r}) \Big|_{\bar{r}=\bar{\alpha}(t)} \right) |\bar{\alpha}'(t)| dt$$

CAMPO VECTORIAL  $\bar{f}(\bar{r})$ :

$$\int_C \bar{f} \cdot d\bar{r} = \int_{s_I}^{s_F} \left( \bar{f}(\bar{r}) \Big|_{\bar{r}=\bar{\beta}(s)} \right) \cdot \bar{t} ds = \int_{t_I}^{t_F} \left( \bar{f}(\bar{r}) \Big|_{\bar{r}=\bar{\alpha}(t)} \right) \cdot \bar{\alpha}'(t) dt$$

---

(\*) Si la curva es cerrada se utiliza el símbolo  $\oint \Rightarrow$  **INTEGRAL CIRCULAR**





# Algunos problemas clásicos

**Involuta o Evolvente:** (anti-evoluta)

$$\bar{r} = \bar{\beta}(s) \longrightarrow \bar{r} = \bar{\beta}(s) + (c - s) \bar{t}(s) \quad (*)$$

**Evoluta:** (anti-involuta)

$$\bar{r} = \bar{\beta}(s) \longrightarrow \bar{r} = \bar{\beta}(s) + \frac{1}{k(s)} \bar{n}(s) + \frac{1}{k(s)} \cot \left( \int \tau(s) ds + \text{constante} \right) \bar{b}(s)$$

**Envolvente:** (de una familia de curvas planas)

$$\left\{ \begin{array}{l} F(x, y, \lambda) = 0 \longrightarrow F(x, y, \lambda) = 0, \quad \frac{\partial}{\partial \lambda} F(x, y, \lambda) = 0 \\ \bar{r} = \bar{\alpha}(t, \lambda) \longrightarrow \frac{\partial}{\partial \lambda} \bar{\alpha}(t, \lambda) \parallel \frac{\partial}{\partial t} \bar{\alpha}(t, \lambda) \end{array} \right.$$

---

(\*) Para cada valor del parámetro  $c$  se obtiene una involuta diferente.







# Estudio particular de curvas planas (I)

CURVA PLANA:

$$\bar{r} = \bar{\alpha}(t) \quad \text{con} \quad (\bar{r} - \bar{r}_a) \cdot \bar{p} = 0, \quad \text{donde} \quad \begin{cases} \bar{r}_a \equiv \text{un punto del plano} \\ \bar{p} \equiv \text{vector normal al plano} \end{cases}$$



$$\tau(t) = 0 \quad \forall t$$

REPRESENTACIÓN EN EXPLÍCITAS:

$$y = f(x)$$





## Estudio particular de curvas planas (II)

PARAMETRIZACIÓN TRIVIAL:

$$y = f(x) \iff \bar{r} = \bar{\alpha}(x) \quad \text{con} \quad \bar{\alpha}(x) = \begin{Bmatrix} x \\ f(x) \\ 0 \end{Bmatrix}$$

DIFERENCIAL DE ARCO:

$$ds = \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx$$





## Estudio particular de curvas planas (III)

VECTOR TANGENTE:

$$\bar{t} = \frac{1}{\sqrt{1 + (f'(x))^2}} \begin{Bmatrix} 1 \\ f'(x) \\ 0 \end{Bmatrix}$$

CURVATURA Y VECTOR NORMAL:

$$k = \frac{|f''(x)|}{\left(1 + (f'(x))^2\right)^{3/2}},$$

$$\bar{n} = \frac{\text{sgn}(f''(x))}{\sqrt{1 + (f'(x))^2}} \begin{Bmatrix} -f'(x) \\ 1 \\ 0 \end{Bmatrix}$$