
Formulas para Curvas en \mathbb{R}^3

Cristopher Morales Ubal
e-mail: c.m.ubal@gmail.com

Formulas

1. Vector Tangente: $\vec{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{\|\vec{r}'(t)\|}$
2. Vector Normal: $\vec{N}(t) = \frac{(\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)) \times \vec{r}'(t)}{\|(\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)) \times \vec{r}'(t)\|}$
3. Vector Binormal: $\vec{B}(t) = \frac{\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)}{\|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\|}$
4. Torsión: $\tau = \frac{(\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)) \cdot \vec{r}'''(t)}{\|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\|^2}$
5. Curvatura: $\kappa = \frac{\|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\|}{\|\vec{r}'(t)\|^3}$

Para curvas en \mathbb{R}^2 $y = f(x)$ se tiene la siguiente expresión : $\kappa(x) = \frac{|f''(x)|}{(1 + (f'(x))^2)^{3/2}}$

6. Radio de Curvatura: $\rho = \frac{1}{\kappa}$
7. Plano normal: $(\vec{x} - \vec{r}(t_0)) \cdot \vec{T}(t_0) = 0$ donde $\vec{x} = (x, y, z)$
8. Plano Rectificante: $(\vec{x} - \vec{r}(t_0)) \cdot \vec{N}(t_0) = 0$
9. Plano Osculador: $(\vec{x} - \vec{r}(t_0)) \cdot \vec{B}(t_0) = 0$
10. Recta tangente: $\vec{x} = \vec{r}(t_0) + t \cdot \vec{T}(t_0)$ con $t \in \mathbb{R}$
11. Recta Normal: $\vec{x} = \vec{r}(t_0) + t \cdot \vec{N}(t_0)$ con $t \in \mathbb{R}$
12. Recta Binormal: $\vec{x} = \vec{r}(t_0) + t \cdot \vec{B}(t_0)$ con $t \in \mathbb{R}$
13. Aceleración en componentes normal y tangencial:

$$\vec{a} = a_T \vec{T} + a_N \vec{N}$$

donde $a_T = v' = \frac{d}{dt}(\|\vec{r}'(t)\|)$ y $a_N = \kappa v^2 = \kappa \|\vec{r}'(t)\|^2$

14. Circulo Osculador:

$$\|(x, y) - \vec{C}_0\|^2 = \rho^2 = \frac{1}{\kappa^2}$$

donde el centro del circulo osculador viene dado por:

$$\vec{C}_0 = \vec{P}_0 + \frac{1}{\kappa} \cdot \vec{N}$$

donde ρ , κ y \vec{N} estan evaluados en t_0 tal que $\vec{P}_0 = \vec{r}(t_0)$

Longitud de arco:

$$s(t) = \int_a^t \left\| \frac{d\vec{r}}{du} \right\| du$$

Si \vec{r} esta parametrizada en longitud de arco, $\vec{r}(s)$, luego $\left\| \frac{d\vec{r}}{ds}(s) \right\| = 1$ y tenemos las sgtes. expresiones utiles:

1. Vector Tangente: $\vec{T}(s) = \frac{d\vec{r}}{ds}$
2. Vector Normal: $\vec{N}(s) = \frac{\frac{d\vec{T}}{ds}}{\left\| \frac{d\vec{T}}{ds} \right\|}$
3. Vector Binormal: $\vec{B}(s) = \vec{T}(s) \times \vec{N}(s)$
4. Torsión: $\tau = -\vec{N}(s) \cdot \frac{d\vec{B}}{ds}(s)$ obs: si $\vec{B} = cte \implies \tau = 0$
5. Curvatura: $\kappa(s) = \left\| \frac{d\vec{T}}{ds} \right\|$
6. Radio de curvatura: $\rho(s) = \frac{1}{\kappa(s)}$

Propiedades importante:

1. Una curva con curvatura nula es una recta.
2. Una curva sin torsión es una curva plana.