

Práctica 1.

Geometría computacional

Luis María Costero Valero (lcostero@ucm.es)
Jesús Doménech Arellano (jdomenec@ucm.es)
Jennifer Hernández Bécares (jennhern@ucm.es)

Febrero 2015

1. Estúdiese si las siguientes curvas son equivalentes utilizando el algoritmo o de manera directa.

a) $\gamma(t) = (t - 1, t), I = (0, 1)$

$$\bar{\gamma}(t) = (2t - 5, 3 - t), \bar{I} = (-1, 0)$$

Ambas signaturas son $(0,0)$, por tanto podemos asegurar (a mano y mediante el algoritmo) que las curvas son equivalentes.

b) $\gamma(t) = (2 \cos t, 3 \sin t), I = (0, 2\pi)$

$$\bar{\gamma}(t) = (3 \cos t, 2 \sin t), \bar{I} = (0, 2\pi)$$

Se trata de dos elipses una sobre el eje x y la otra sobre el eje y .

Al ejecutar el programa obtenemos que las curvas son equivalentes, tal y como esperábamos.

c) $\gamma(t) = (t, \frac{1}{2t}), I = (1/10, 10)$

$$\bar{\gamma}(t) = (\cosh t, \sinh t), \bar{I} = (0, 1)$$

Aplicando el algoritmo obtenemos las siguientes signaturas:

$$\begin{aligned} sig_{\gamma}(t) &= \left(\frac{8}{t^3(4+t^{-4})^{\frac{3}{2}}}, \frac{t^4(-192t^4+48)}{(4t^4+1)^3} \right) \\ sig_{\bar{\gamma}}(t) &= \left(\frac{-1}{(\cosh 2t)^{\frac{3}{2}}}, \frac{12 \sinh 2t}{3 \cosh 2t + \cosh 6t} \right) \end{aligned}$$

Cuyas imágenes no coinciden en los intervalos I e \bar{I} . Tal y como indica el programa.

$$d) \gamma(t) = (t, t^2), I = (-2, 2) \quad \bar{\gamma}(t) = (-\frac{1}{2}\sqrt{3}\log(t)^2 + \frac{1}{2}\log(t) + 1, \frac{1}{2}\log(t)^2 + \frac{1}{2}\sqrt{3}\log(t) - 1), \bar{I} = (1/10, 10)$$

Igual que en el apartado anterior, aplicando el algoritmo obtenemos las siguientes firmas:

$$\begin{aligned} sig_{\gamma}(t) &= \left(\frac{2}{(4t^2+1)^{\frac{3}{2}}}, \frac{-24t}{(4t^2+1)^3} \right) \\ sig_{\bar{\gamma}}(t) &= \left(\frac{2}{t(\frac{4\log^2 t + 1}{t^2})^{\frac{1}{2}}(4\log^2 t + 1)}, \frac{-96\log t}{256\log^6 t + 192\log^4 t + 48\log^2 t + 4} \right) \end{aligned}$$

Cuyas imágenes no coinciden en los intervalos I e \bar{I} . Tal y como indica el programa.

2. Estúdiese si la firma de una curva puede tener alguna de las siguientes gráficas, dando ejemplos o argumentando si no es posible:

- i. $sig(t) = (k_0, 0), k_0 \in \mathbb{R}$. Consideramos la curva $\gamma(t) = (\cos t, \sin t)$ $I = (0, 2\pi)$, la firma toma el valor $(1, 0)$, que tiene la forma que se pedía en el enunciado. Para cualquier otra circunferencia, también se verifica que la firma toma la forma $(cte, 0)$.
- ii. $sig(t) = (k_0, k_s), k_0, k_s \in \mathbb{R}, k_s \neq 0$. Vamos a comprobar que no es posible este caso. Sea $\gamma(t)$ una curva con curvatura $K = k_0$. Se tiene que $\frac{dK}{ds} = \frac{dK}{dt} \frac{1}{\|\gamma'\|} = \frac{dk_0}{dt} \frac{1}{\|\gamma'\|} = 0 * \frac{1}{\|\gamma'\|} = 0$. Luego $sig_{\gamma}(t) = (k_0, 0) \neq (k_0, k_s)$.
- iii. $sig(t) = (f(t), f(t))$. Sea γ una curva p.p.a. con firma $sig_{\gamma}(t) = (f(t), f(t))$. Por la definición de firma se tiene $K_{\gamma} = f$ y $\frac{dK_{\gamma}}{ds} = f$. Por estar parametrizada por la longitud del arco $\frac{1}{\|\gamma'\|} = 1$, luego $f = \frac{dK_{\gamma}}{ds} = \frac{dK_{\gamma}}{dt} \frac{1}{\|\gamma'\|} = \frac{dK_{\gamma}}{dt} = \frac{df}{dt}$. Resolviendo la ecuación $f = e^t = K_{\gamma}$, y por el teorema fundamental de curvas se sabe que va a existir una curva regular con esta curvatura, y por tanto con esta firma.

iv. $sig(t) = (k_0, f(t))$, $k_0 \in \mathbb{R}$. Sea una curva γ tal que su curvatura es $K_\gamma = k_0$.

$\frac{dK_\gamma}{ds} = \frac{dK_\gamma}{dt} \frac{1}{\|\gamma'\|} = \frac{dk_0}{dt} \frac{1}{\|\gamma'\|} = 0$. Por lo que es imposible que exista una curva con signatura igual a la del enunciado.

3. ¿Qué sucede con la signatura de una curva si la curva es simétrica respecto de una recta?

Sea una curva cualquiera simétrica respecto a una recta. La curva se puede transformar en una curva $\gamma(t)$, $t \in [a, b] \subset \mathbb{R}$, simétrica respecto al eje OX tal que verifica:

$$\gamma(t) = \begin{cases} \bar{\gamma}(t) = (\gamma_1(t), \gamma_2(t)) & \text{si } t \in [a, \frac{a+b}{2}] \\ \hat{\gamma}(t) = (\gamma_1(a+b-t), -\gamma_2(a+b-t)) & \text{si } t \in [\frac{a+b}{2}, b] \end{cases}$$

Puesto que la curva se ha transformado mediante movimientos rígidos directos, la imagen de la signatura de la curva original coincidirá con la imagen de la signatura de $\gamma(t)$, y además, se tiene que $img(sig_\gamma) = img(sig_{\bar{\gamma}}) \cup img(sig_{\hat{\gamma}})$.

$$K_{\hat{\gamma}}(t) = \frac{\det(\hat{\gamma}'(t), \hat{\gamma}''(t))}{\|\hat{\gamma}'(t)\|^3} = \begin{vmatrix} -\gamma'_1(a+b-t) & \gamma''_1(a+b-t) \\ \gamma'_2(a+b-t) & -\gamma''_2(a+b-t) \end{vmatrix} \frac{1}{\|\gamma'(a+b-t)\|^3} = K_\gamma(a+b-t).$$

Por otro lado, tenemos que:

$$\frac{dK_{\hat{\gamma}}(s)}{ds} = \frac{dK_{\hat{\gamma}}(t)}{dt} \frac{1}{\|\hat{\gamma}'(t)\|} = \frac{dK_\gamma(a+b-t)}{dt} \frac{1}{\|\gamma'(a+b-t)\|} = -\frac{dK_\gamma(s)}{ds}$$

Por lo que resulta que

$$\begin{aligned} sig_\gamma([a, b]) &= sig_\gamma([a, \frac{a+b}{2}]) \cup sig_{\hat{\gamma}}([\frac{a+b}{2}, b]) = \\ &= (K_\gamma(t), \frac{dK_\gamma(s)}{ds})|_{t \in [a, \frac{a+b}{2}]} \cup (K_\gamma(a+b-t), -\frac{dK_\gamma(s)}{ds})|_{t \in [\frac{a+b}{2}, b]} = \\ &= (K_\gamma(t), \frac{dK_\gamma(s)}{ds}) \cup (K_\gamma(t), -\frac{dK_\gamma(s)}{ds}), t \in [a, \frac{a+b}{2}] \end{aligned}$$

Luego la signatura es simétrica respecto al eje OX.

4. Si se invierte la orientación de recorrido de una curva, ¿qué ocurre con su signatura?

Sea la curva $\gamma(t)$, $t \in [a, b] \subset \mathbb{R}$, con curvatura

$$K_\gamma(t) = \frac{\det(\gamma'(t), \gamma''(t))}{\|\gamma'(t)\|^3}; \quad \frac{dK_\gamma(s)}{ds} = \frac{dK_\gamma(t)}{dt} \frac{1}{\|\gamma'(t)\|} = K'_\gamma(t) * \frac{1}{\|\gamma'\|}$$

Consideramos la misma curva recorrida en sentido contrario definida por

$$\bar{\gamma}(t) = \gamma(b + a - t), \quad t \in [a, b] \subset \mathbb{R}$$

Entonces $\bar{\gamma}'(t) = -\gamma'(a + b - t)$ y $\bar{\gamma}''(t) = \gamma''(a + b - t)$.

Por la definición de curvatura

$$\begin{aligned} K_{\bar{\gamma}}(t) &= \frac{\det(\bar{\gamma}'(t), \bar{\gamma}''(t))}{\|\bar{\gamma}'(t)\|^3} = \frac{\det(-\gamma'(a+b-t), \gamma''(a+b-t))}{\|\gamma'(a+b-t)\|^3} = \\ &= \frac{-\det(\gamma'(a+b-t), \gamma''(a+b-t))}{\|\gamma'(a+b-t)\|^3} = -K_\gamma(a + b - t). \end{aligned}$$

Además,

$$\begin{aligned} \frac{dK_{\bar{\gamma}}(s)}{ds} &= \frac{dK_{\bar{\gamma}}(t)}{dt} \frac{1}{\|\bar{\gamma}'(t)\|} = \frac{d(-K_\gamma(a+b-t))}{dt} \frac{1}{\|\gamma'(a+b-t)\|} = \\ &= -\frac{dK_\gamma(a+b-t)}{dt} \frac{1}{\|\gamma(a+b-t)'\|} = K'_\gamma(b + a - t) * \frac{1}{\|\gamma(a+b-t)'\|}. \end{aligned}$$

Luego las signaturas verifican que $sig_{\bar{\gamma}}(I) = (K_{\bar{\gamma}}(I), \frac{dK_{\bar{\gamma}}(I)}{ds}) = (-K_\gamma(I), \frac{dK_\gamma(I)}{ds})$, es decir, son simétricas respecto al eje OY.