

⊗ Recuperación de una curva plana a partir de su curvatura.

T. fund. de la teoría de curvas: Una curva $C: \mathcal{I} \rightarrow \mathbb{R}^{n(n=2,3)}$

param. por el arco ($\|C'(s)\| = 1 \forall s$) está determinada únicamente (salvo mov. rígidos) por sus curvaturas (κ en $n=2$,

κ, τ en $n=3$)

$C = C(s)$ p.p.a. plana. ; $C(s) = (x(s), y(s))$

$$C'(s) = (\cos \theta(s), \sin \theta(s)) = (x'(s), y'(s)) = \vec{T}(s)$$

Vector de curvatura $\vec{K}(s) = C''(s) = (-\theta' \cos \theta, \theta' \sin \theta)$

$$= \theta' \begin{pmatrix} -\cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} = \theta' \cdot \underbrace{\vec{N}(s)}_{\substack{\text{vector} \\ \text{normal} \\ \text{a la curva.}}} \quad ; \quad \{ \vec{T}, \vec{N} \} \text{ diedro de Frenet.}$$

$\begin{matrix} \text{"} \\ -y' \\ \text{"} \end{matrix} \quad \begin{matrix} \text{"} \\ x' \\ \text{"} \end{matrix}$

$$\det(\vec{T}, \vec{N}) = 1 > 0$$

$$\vec{N} \perp \vec{T}, \|\vec{N}\| = 1.$$

$$\vec{K}(s) = \underbrace{\theta'(s)}_{\vec{T}'(s)} \cdot \underbrace{\vec{N}(s)}_{\kappa(s)}$$

función curvatura de la curva.

$$\vec{t}(s) = K(s) \cdot \vec{v}(s) \quad 1^{\text{a}} \text{ ecuación de Frenet}$$

$$\vec{v}'(s) = -K(s) \vec{t}(s) \quad \text{2da " " "}$$

$$\begin{cases} x'' = -K y' \\ y'' = K x' \end{cases} \quad \text{sistema lineal de 2 ecuaciones de 2do orden.}$$

tiene solución única para cada cond. inicial en todo el intervalo donde está def. K

diferenciales ordinarias con 2 incógnitas.

$$\begin{cases} x'(s_0) = x'_0 \\ y'(s_0) = y'_0 \end{cases}$$

lo reducimos a un sistema de EDO de 1^{er} orden.

Introducimos variables auxiliares dx, dy

Variables: $\boxed{x, y, dx, dy} \equiv Y$

$$\begin{cases} x' = dx \\ y' = dy \\ dx' = -K dy \\ dy' = K dx \end{cases}$$

$$\begin{cases} x(s_0) = x_0 \\ y(s_0) = y_0 \\ dx(s_0) = x'_0 \\ dy(s_0) = y'_0 \end{cases} \quad \text{cond. iniciales.}$$

↑
rhs-egs.

