

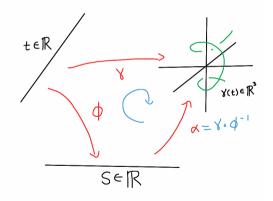
### PARAMETRIZACIÓN POR LONGITUD DE ARCO

ALAN REYES-FIGUEROA GEOMETRÍA DIFERENCIAL

(AULA 03) 16.ENERO.2024

## Reparametrizaciones

Reparametrizar una curva  $\gamma$  consiste en componer su parametrización  $\gamma(t)$  con otra función  $t=\phi(s)$ , para obtener una nueva representación  $\alpha(s)=(\gamma\circ\phi)(s)$  de la curva.



## Longitud de arco

• Parametrizar una curva como función de su longitud de arco es equivalente a que

$$\int_{\mathsf{t_o}}^{\mathsf{t}} |\alpha'(\tau)| \, d\tau = \mathsf{t} - \mathsf{t_o}, \ \, \forall \mathsf{t} \in \mathsf{I}.$$

También es equivalente a hacer  $|\alpha'(t)| = 1$ ,  $\forall t \in I$ .

(El vector velocidad tiene magnitud constante 1). Esta propiedad será imporante para el desarrollo de la geometría de curvas.

Consideremos un círculo de radio r, parametrizado por

$$\alpha(t) = (r \cos t, r \sin t), \quad t \in \mathbb{R}.$$

La derivada es  $\alpha'(t) = (-r\sin t, r\cos t)$ , y  $|\alpha'(t)| = \sqrt{r^2\cos^2 t + r^2\sin^2 t} = r$ . La longitud de arco a partir de punto  $\mathbf{p} = \alpha(\mathbf{0}) = (1, 0)$  es

$$s(t) = \int_0^t |\alpha'(\tau)| d\tau = \int_0^t r d\tau = rt.$$

Despejando t (como función de s), resulta  $t = \frac{s}{r}$ . Podemos entonces representar la curva como

$$\alpha(s) = (r \cos \frac{s}{r}, r \sin \frac{s}{r}), \quad s \in \mathbb{R}.$$

#### Con la representación anterior

$$\alpha(s) = (r \cos \frac{s}{r}, r \sin \frac{s}{r}), \quad s \in \mathbb{R}.$$

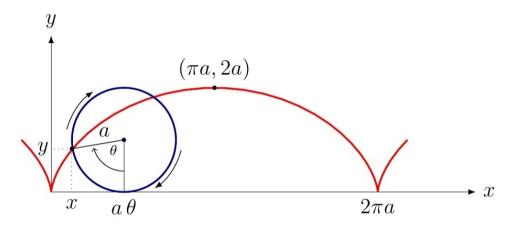
#### Se cumple

• 
$$|\alpha'(s)| = |(-\sin\frac{s}{r},\cos\frac{s}{r})| = \sqrt{\cos^2\frac{s}{r} + \sin^2\frac{s}{r}} = 1$$
,  $\forall s$ .

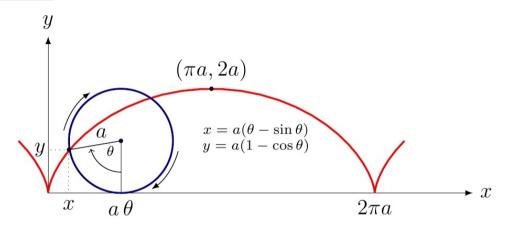
•

$$\int_0^s |\alpha'(\sigma)| \, d\sigma = \int_0^s 1 \, d\sigma = s, \quad \forall s.$$

#### La cicloide



#### La cicloide



Obtenemos la siguiente parametrización de la cicloide:

$$\gamma(t) = a(t - \sin t, 1 - \cos t), \quad t \in \mathbb{R}.$$

La derivada es  $\gamma'(t) = a(1 - \cos t, \sin t)$ . Observe que para los puntos  $t = 2an\pi$ ,  $n \in \mathbb{Z}$ , son puntos singulares para  $\gamma$ .

Entonces,  $\gamma(t)$  es una curva regular en el intervalo  $(0,2\pi)$ . En este caso  $|\gamma'(t)|=a\sqrt{(1-\cos t)^2+\sin^2 t}=a\sqrt{2-2\cos t}=2a\sin\frac{t}{2}$ . Luego, la longitud de arco desde t=0 es

$$s = \int_0^t |\gamma'(\tau)| \, d\tau = \int_0^t 2a \sin \frac{\tau}{2} \, d\tau = 4a - 4a \cos \frac{t}{2}.$$

Despejando t en función de s, obtenemos  $t=2\arccos\left(1-\frac{s}{4a}\right)$ , para  $s\in(0,8a)$ 

Así, obtenemos la reparametrización

$$\begin{split} \gamma(s) &= a \Big( 2 \arccos \big( 1 - \frac{s}{4a} \big) - \sin \big[ 2 \arccos \big( 1 - \frac{s}{4a} \big) \big], 1 - \cos \big[ 2 \arccos \big( 1 - \frac{s}{4a} \big) \big] \Big) \\ &= a \Big( 2 \arccos \big( 1 - \frac{s}{4a} \big) - 2 \Big( 1 - \frac{s}{4a} \Big) \sqrt{1 - \Big( 1 - \frac{s}{4a} \Big)^2}, 2 - 2 \Big( 1 - \frac{s}{4a} \Big)^2 \Big). \end{split}$$

## Otra reparametrización

Dada una curva  $\alpha: I \to \mathbb{R}^n$ , parametrizada por  $s \in I = (a, b)$ , podemos considerar una nueva curva  $\beta = \alpha \circ \varphi: I \to \mathbb{R}$ , haciendo la reparametrización  $\varphi: t(s) = a + b - s$ .

Ambas  $\alpha$  y  $\beta$  tienen el mismo trazo, pero recorrido en sentido contrario:

$$\beta'(t) = \frac{d\beta}{dt} = \frac{d(\alpha \circ \varphi^{-1})}{dt} = \frac{d\alpha}{ds} \cdot \frac{ds}{dt} = \alpha'(s) \cdot (-1) = -\alpha'(s).$$

Esta reparametrización se llama un cambio de orientación de  $\alpha$ .

## Comentarios sobre curvas regulares

Kühnel define una curva regular como una cierta clase de equivalencia.

### Definición

Una **curva regular** es una clase de equivalencia de curvas parametrizadas regulares, donde la relación de equivalencia se obtiene a partir de cualquier transformación (que preserva la orientación) del tipo

$$\varphi: (a,b) \rightarrow (a,b),$$

 $\varphi$  biyectiva, continuamente diferenciable, con  $\varphi'>$  0. Así,  $\alpha$  y  $\alpha\circ\varphi$  se consideran equivalentes.

**Obs!** Una transformación  $\varphi$  biyectiva, diferenciable (clase  $C^1$ ), y con inversa  $\varphi^{-1}$  diferenciable, se llama un *difeomorfismo*. Si  $\varphi'>$  0, este es un difeomorfismo que preserva la orientación.

## Ejercicios

- 1. Hallar una función biyectiva  $\varphi$ , diferenciable (de clase  $C^1$ ), con inversa  $\varphi^{-1}$  no diferenciable.
- 2. Calcular la parametrización por longitud de arco de una hélice

$$\alpha(t) = (r \cos at, r \sin at, bt), \ \ t \in \mathbb{R}, \ r, a, b > 0$$

a partir del punto  $\mathbf{p} = \alpha(\mathbf{0}) = (r, \mathbf{0}, \mathbf{0})$ .