## Geometría Diferencial 2025

## Lista 01

## 30.enero.2025

- 1. a) Sea  $\alpha(t)$  una curva parametrizada en  $\mathbb{R}^n$ , que no pasa por el origen O. Probar que si  $\alpha(t_0)$  es un punto del trazo de  $\alpha$  que está más próximo a O, y  $\alpha'(t_0) \neq 0$ , entonces  $\alpha(t_0)$  es ortogonal a  $\alpha'(t_0)$ 
  - b) Sea  $\alpha: I \to \mathbb{R}^3$  una curva parametrizada, con  $\alpha'(t) \neq 0$ ,  $\forall t \in I$ . Mostrar que  $|\alpha(t)|$  es una constante > 0 si, y sólo si,  $\alpha(t)$  es ortogonal a  $\alpha'(t)$ , para todo  $t \in I$ .
- 2. Considere la parametrización de la cicloide de radio r vista en aula.
  - a) Calcular la longitud de arco de la cicloide en el primero de sus arcos, esto es correspondiente a una rotación completa del círculo.
  - b) Calcular el área bajo la curva (entre la curva y el eje x) para este arco de cicloide.
- 3. Sea  $\alpha:(0,\pi)\to\mathbb{R}^2$  la curva dada por

$$\left(\sin t, \cos t + \log \tan \frac{t}{2}\right)$$
,

donde t es el ángulo que el eje Oy hace con el vector  $\alpha'(t)$ . Esta curva se llama la tractriz (Figura en pág. 8 de Do Carmo). Mostrar que

- $\alpha$  es una curva parametrizada diferenciable, regular excepto en  $t=\frac{\pi}{2}$ .
- ullet La longitud del segmento de la tangente a la tractriz, entre el punto de tangencia y el eje Oy es constante e igual a 1.
- 4. Probar que la curvatura y la torsión de una curva de Frenet  $\alpha(t)$  en  $\mathbb{R}^3$ , parametrizada de forma arbitraria, están dadas por

$$\kappa(t) = \frac{|\alpha' \times \alpha''|}{|\alpha'|^3}, \quad \tau(t) = \frac{\det(\alpha', \alpha'', \alpha''')}{|\alpha' \times \alpha''|^2}.$$

En particular, en el caso de curvas planas,

$$\kappa(t) = \frac{\det(\alpha', \alpha'')}{|\alpha'|^3}.$$

(Sugerencia: ver las ideas en el Ejercicio 12, pág 26 de Do Carmo.)

5. Sea  $\alpha$  una curva plana regular en coordenadas polares  $(r,\varphi)$ , dada por  $r=r(\varphi)$ . Usando la notación  $r'=\frac{\partial r}{\partial \varphi}$ , verificar que la longitud de arco en el intervalo  $[\varphi_1,\varphi_2]$  es

$$s = \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} \sqrt{r'^2 + r^2} \, d\varphi,$$

y que la curvatura está dada por

$$\kappa(\varphi) = \frac{2r'^2 - rr'' + r^2}{(r'^2 + r^2)^{3/2}}.$$

- 6. Calcular la curvatura de la espiral de Arquímedes, la cual está dada por  $r(\varphi) = a\varphi$ , a constante.
- 7. Para la espiral logarítmica, dada en coordenadas polares por por  $r(t) = ae^t$ ,  $\varphi(t) = bt$ , a, b constantes (Figura 1(b)), probar lo siguiente:

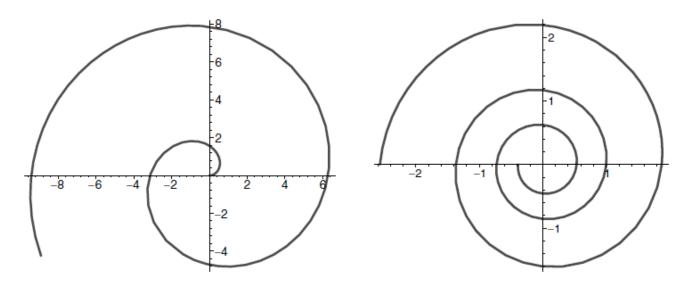


Figure 1: (a) espiral de Arquímedes, (b) espiral logarítmica.

- a) La longitud de la curva en el intervalo  $(-\infty,t]$  es proporcional al radio r(t)
- b)  $\alpha(t) \to 0$ , cuando  $t \to -\infty$  y  $\alpha$  tiene longitud de arco finita en el intervalo  $(-\infty, t_0]$ .
- c) El vector  $\alpha(t)$  tiene ángulo constante con el vector tangente  $\alpha'(t)$ .
- 8. Mostrar que la curva de menor longitud entre dos puntos  $\mathbf{p}, \mathbf{q} \in \mathbb{R}^n$  es el segmento de recta que los une.
- 9. Sea  $\alpha$  la *hélice* en  $\mathbb{R}^3$ , dada por

$$\alpha(t) = (a\cos t, a\sin t, bt), \quad a, b \in \mathbb{R}^+.$$

Muestre que la curvatura y la torsión de  $\alpha$  son constantes.

- 10. Construir una curva plana, parametrizada por longitud de arco, cuya curvatura esté dada exactamente por  $\kappa(s)=s^{-1/2}$ .
- 11. (Ejercicio opcional, no entregar).

Suponga que para una curva de Frenet  $\alpha(s)$  en  $\mathbb{R}^n$ , todas las cuvaturas  $\kappa_i$  en la matriz K del sistema de Frenet son constantes,  $\kappa_i \neq 0$ ,  $\forall i$ .

a) Mostrar que la solución de las ecuaciones de Frenet, está dada por una matriz exponencial  $\mathbf{x}(s) = \mathbf{x}_0 e^{sK}$ , donde

$$\exp(sK) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} (sK)^n,$$

y  $\mathbf{x}_0 = x(s_0) \in \mathbb{R}^n$  es un punto o condición inicial de la curva.

b) Para el caso de  $\mathbb{R}^3$ , demuestre que una curva de Frenet con curvatura  $\kappa>0$  y torsión  $\tau>0$  constantes, es necesariamente una hélice.

Así, en  $\mathbb{R}^3$  tenemos que

$$\mbox{Si }\alpha(t) \mbox{ tiene } \kappa,\tau \mbox{ constantes } \Rightarrow \begin{cases} \alpha \mbox{ es una recta}, & \mbox{ cuando } \kappa=0; \\ \alpha \mbox{ es un círculo}, & \mbox{ cuando } \kappa>0,\tau=0; \\ \alpha \mbox{ es una hélice}, & \mbox{ cuando } \kappa,\tau>0. \end{cases}$$