

## Un esempio: studio dell'elica cilindrica

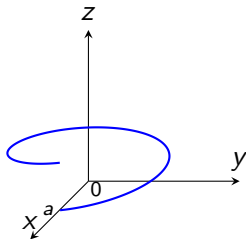
13 Dicembre 2018

# Parametrizzazione. Vettore tangente unitario .

Una **parametrizzazione** dell'elica cilindrica è:

$$[0, 2\pi] \xrightarrow{C} \mathbb{R}^3,$$

$$t \mapsto C(t) = (a \cos t, a \sin t, bt), \quad (a, b > 0)$$



**Vettore velocità** (tangente) in  $t$ :  $C'(t) = (-a \sin t, a \cos t, b)$

**Velocità scalare** in  $t$ :  $|C'(t)| = \sqrt{a^2 + b^2}$

**Vettore tangente unitario**  $\mathbf{T}$  in  $t$ :

$$\mathbf{T}(t) = \frac{C'(t)}{|C'(t)|} = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}(-a \sin t, a \cos t, b)$$

# Parametro lunghezza d'arco

Parametro lunghezza d'arco, a partire da  $t_0 = 0$ :

$$s(t) = \int_0^t |C'(\tau)| d\tau = \int_0^t \sqrt{a^2 + b^2} d\tau = \sqrt{a^2 + b^2} t$$

$$\text{Dunque: } s = s(t) = \sqrt{a^2 + b^2} t, \quad t = t(s) = \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

Parametrizzazione alla lunghezza d'arco:

$$C(t(s)) = C(s) = \left( a \cos \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, a \sin \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, \frac{bs}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right)$$

## Curvatura (usando il parametro lunghezza d'arco)

$$C(s) = \left( a \cos \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, a \sin \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, \frac{bs}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right)$$

$$\mathbf{T}(s) = \frac{d}{ds} C(s) = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}} \left( -a \sin \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, a \cos \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, b \right)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{T}'(s) &= \frac{d}{ds} \mathbf{T}(s) = \frac{a}{a^2 + b^2} \left( -\cos \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, -\sin \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, 0 \right) \\ &= \frac{a}{a^2 + b^2} \mathbf{N}(s) \end{aligned}$$

dove si è definito  $\mathbf{N}(s) = \left( -\cos \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, -\sin \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}, 0 \right)$

Quindi, per definizione, la **curvatura** è  $\kappa(s) = \frac{a}{a^2 + b^2}$ .

## Vettore accelerazione $\mathbf{a} = C''$

Vettore accelerazione in  $t$ :

$$\mathbf{a}(t) = C''(t) = \frac{d}{dt} C'(t) = (-a \cos t, -a \sin t, 0)$$

Si noti che i vettori  $\mathbf{v}(t)(= C'(t))$  e  $\mathbf{a}(t)(= C''(t))$

$$\mathbf{v}(t) = (-a \sin t, a \cos t, b), \quad \mathbf{a}(t) = (-a \cos t, -a \sin t, 0)$$

sono **linearmente indipendenti** (ossia, non sono paralleli), cioè la curva  $C$  è **biregolare**. Dunque esiste in ogni  $t$  il **piano osculatore**.

**Attenzione:** In questo caso particolare (elica),  $C'(t)$  e  $C''(t)$  sono ortogonali. Ma, in generale, **il vettore velocità e il vettore accelerazione non sono ortogonali**.

# Curvatura (usando un parametro arbitrario)

Usiamo la formula:

$$\kappa(t) = \frac{|C'(t) \times C''(t)|}{|C'(t)|^3} = \frac{|\mathbf{v} \times \mathbf{a}|}{|\mathbf{v}|^3} \quad (1)$$

$$C'(t) \times C''(t) = (ab \sin t, -ab \cos t, a^2),$$

$$|C'(t) \times C''(t)| = a\sqrt{a^2 + b^2}$$

$$\kappa(t) = \frac{|C'(t) \times C''(t)|}{|C'(t)|^3} = \frac{a\sqrt{a^2 + b^2}}{(\sqrt{a^2 + b^2})^3} = \frac{a}{a^2 + b^2}$$

## Equazione cartesiana del piano osculatore. (Esempio).

Consideriamo un esempio specifico ( $a = b = 1$ ):

$$C(t) = (\cos t, \sin t, t);$$

$$t_0 = \pi. \quad P_0 = C(t_0) = C(\pi) = (-1, 0, \pi).$$

$$C'(t) = (-\sin t, \cos t, 1); \quad C'(\pi) = (0, -1, 1)$$

$$C''(t) = (-\cos t, -\sin t, 0); \quad C''(\pi) = (-1, 0, 0)$$

Un **vettore ortogonale al piano osculatore** in  $P_0$ :

$$C'(\pi) \times C''(\pi) = (0, -1, -1)$$

**Piano osculatore** in  $t = \pi$  (in  $C(\pi) = (-1, 0, \pi)$ ):

$$0(x + 1) - 1(y - 0) - 1(z - \pi) = 0, \quad \text{cioè} \quad -y - z + \pi = 0$$

## Centro del cerchio osculatore

Il vettore posizione  $\overrightarrow{OC}$  del centro  $C$  del cerchio osculatore nel punto  $P = \underline{\alpha}(t_0)$  è dato da:

$$\overrightarrow{OC} = \underline{\alpha}(t_0) + \frac{1}{k} \mathbf{N}(t_0)$$

### Esempio

*Trovare il centro  $C$  del cerchio osculatore all'elica  $\underline{\alpha}(t) = (\cos t, \sin t, t)$  in  $P = (-1, 0, \pi)$ .*

$P$  corrisponde al valore  $t_0 = \pi$ :  $P = \underline{\alpha}(\pi)$ .

La curvatura (costante) è  $k = \frac{a}{a^2 + b^2} = \frac{1}{2}$ . Il vettore normale  $(-\cos t, -\sin t, 0)$  in  $t_0 = \pi$  è  $\mathbf{N}(\pi) = (-1, 0, 0)$ .

Dunque:

$$\overrightarrow{OC} = \underline{\alpha}(t_0) + \frac{1}{k} \mathbf{N}(t_0) = (-1, 0, \pi) + 2(-1, 0, 0) = (-3, 0, \pi)$$



# Terna fondamentale $\mathbf{T}, \mathbf{N}, \mathbf{B}$ in un punto $C(t_0)$ . (Esempio).

Consideriamo ancora l'esempio:

$$C(t) = (\cos t, \sin t, t);$$

$$t = \pi. \quad P_0 = C(\pi) = (-1, 0, \pi).$$

$$\mathbf{T}(\pi) = \frac{(0, -1, 1)}{|(0, -1, 1)|} = (0, -1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2})$$

$$\mathbf{B}(\pi) = \frac{\mathbf{v}(\pi) \times \mathbf{a}(\pi)}{|\mathbf{v}(\pi) \times \mathbf{a}(\pi)|} = \frac{(0, -1, 1) \times (-1, 0, 0)}{|(0, -1, 1) \times (-1, 0, 0)|} = \frac{(0, -1, -1)}{\sqrt{2}}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{N}(\pi) &= \mathbf{B}(\pi) \times \mathbf{T}(\pi) = \\ (0, -1/\sqrt{2}, -1/\sqrt{2}) &\times (0, -1/\sqrt{2}, 1/\sqrt{2}) = (-1, 0, 0) \end{aligned}$$

# Piano normale, piano rettificante. (Esempio).

Esempio:  $C(t) = (\cos t, \sin t, t)$ ;

$t = \pi$ .  $P_0 = C(\pi) = (-1, 0, \pi)$ .

**Piano normale** in  $t_0 = \pi$ , cioè nel punto  $C(\pi) = (-1, 0, \pi)$ :

$$\mathbf{v} \cdot (X - P_0) = 0, \quad \text{ossia: } -y + z - \pi = 0$$

**Piano rettificante** in  $t_0 = \pi$ :  $\mathbf{N}(\pi) \cdot (X - P_0) = 0$ , cioè  
 $(-1, 0, 0) \cdot (x + 1, y, z - \pi)$ :

$$x + 1 = 0$$

## Complementi: Torsione dell'elica.

Caso generale:  $C(t) = (a \cos t, a \sin t, bt)$ ;

La **torsione** dell'elica

$$C(t) = (a \cos t, a \sin t, bt)$$

è costante, e uguale a:

$$\tau(t) = -\frac{(C'(t) \times C''(t)) \cdot C'''(t)}{\|C'(t) \times C''(t)\|^2} = -\frac{\det(C', C'', C''')}{\|C' \times C''\|^2} = \frac{-b}{a^2 + b^2}$$