

Příklad s šroubovicí

Uvažujme šroubovici $r(t) = [a \cos t; a \sin t; bt]$.

1. Najděte její singulární body.

Řešení: Nejsou.

2. Určete délku jednoho závitu šroubovice.

Řešení: $2\pi\sqrt{a^2 + b^2}$.

3. Najděte tečný vektor šroubovice v obecném bodě $r(t)$.

Řešení: $\mathbf{T}(t) = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}(-a \sin t; a \cos t; b)$.

4. Najděte tečnu šroubovice v bodě $r(\frac{\pi}{2})$.

Řešení: $t = [0; a; b\frac{\pi}{2}] + [(-a; 0; b)]$.

5. Najděte evolventu (neboli involutu) šroubovice, počátek odvalování volte v bodě $r(0)$.

Řešení: $\tilde{r}(t) = [a \cos t + at \sin t; a \sin t - at \cos t; 0]$.

6. Parametrizujte šroubovici obloukem, počátek měření délky oblouku volte v bodě $r(0)$.

Řešení:

$$r(s) = \left[a \cos \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}; a \sin \frac{s}{\sqrt{a^2 + b^2}}; \frac{bs}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right].$$

7. Najděte inflexní body šroubovice.

Řešení: Nejsou.

8. Najděte normálový vektor šroubovice v obecném bodě $r(t)$.

Řešení: $\mathbf{N}(t) = (-\cos t; -\sin t; 0)$.

9. Najděte normálu šroubovice v bodě $r(\frac{\pi}{2})$.

Řešení: $n = [0; a; b\frac{\pi}{2}] + [(0; -1; 0)]$.

10. Najděte evolutu (fokální křivku) šroubovice.

Řešení: $\hat{r}(t) = [-\frac{b^2}{a} \cos t; -\frac{b^2}{a} \sin t; bt]$

11. Popište Frenetův repér šroubovice

(a) s využitím vztahu $\mathbf{B} = \mathbf{T} \times \mathbf{N}$,

(b) Gram-Schmidtovou ortonormalizací soustavy vektorů $\hat{\mathbf{r}}, \ddot{\mathbf{r}}, \ddot{\ddot{\mathbf{r}}}$ (viz též skriptá, str. 15).

Řešení: $\mathbf{T}(t) = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}(-a \sin t; a \cos t; b)$, $\mathbf{N}(t) = (-\cos t; -\sin t; 0)$, $\mathbf{B}(t) = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}(b \sin t; -b \cos t; a)$.

12. Najděte binormálu šroubovice v bodě $r(\frac{\pi}{2})$.

Řešení: $b = [0; a; b\frac{\pi}{2}] + [(b; 0; a)]$.

13. Napište parametrické rovnice oskulační, normálové a rektifikační roviny šroubovice v bodě $r(\frac{\pi}{2})$.

Řešení: $\rho_{\text{osk}} = [0; a; b\frac{\pi}{2}] + \ll(-a; 0; b), (0; -1; 0)\ll, \rho_{\text{norm}} = [0; a; b\frac{\pi}{2}] + \ll(0; -1; 0), (b; 0; a)\ll, \rho_{\text{rekt}} = [0; a; b\frac{\pi}{2}] + \ll(-a; 0; b), (b; 0; a)\ll.$

14. Spočtěte křivost κ a poloměr křivosti R šroubovice v obecném bodě $r(t)$. Křivost počítejte

(a) z definice křivosti $\kappa = \frac{\|\dot{\mathbf{T}}\|}{\|\dot{\mathbf{r}}\|},$

(b) z definice zobecněných křivostí $\chi_k = \frac{\dot{\mathbf{e}}_k \cdot \mathbf{e}_{k+1}}{\|\dot{\mathbf{r}}\|},$ kde položíme $k = 1,$

(c) s využitím vztahu pro výpočet křivosti pouze z derivací parametrizace $\kappa = \frac{\sqrt{(\dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}})(\ddot{\mathbf{r}} \cdot \ddot{\mathbf{r}}) - (\dot{\mathbf{r}} \cdot \ddot{\mathbf{r}})^2}}{\|\dot{\mathbf{r}}\|^3},$

- (d) s využitím vztahu

$$\kappa = \frac{\|\dot{\mathbf{r}} \times \ddot{\mathbf{r}}\|}{\|\dot{\mathbf{r}}\|^3}.$$

Řešení: $\kappa = \frac{a}{a^2+b^2}, R = \frac{a^2+b^2}{a}$

15. Spočtěte torzi šroubovice

(a) z definice zobecněných křivostí $\chi_k = \frac{\dot{\mathbf{e}}_k \cdot \mathbf{e}_{k+1}}{\|\dot{\mathbf{r}}\|},$ kde položíme $k = 2,$

- (b) s využitím vztahu

$$\tau(t) = \frac{\det \begin{pmatrix} \dot{x} & \dot{y} & \dot{z} \\ \ddot{x} & \ddot{y} & \ddot{z} \\ \dddot{x} & \dddot{y} & \dddot{z} \end{pmatrix}}{\|\dot{\mathbf{r}} \times \ddot{\mathbf{r}}\|^2}.$$

Řešení: $\tau = \frac{b}{a^2+b^2}.$

16. Jak se pozná, že je nějaká křivka rovinná?

17. Ukažte, že šroubovici lze zadat také obecnými rovnicemi jako průnik dvou ploch. Těmi mohou být např. helikoid s obecnou rovnicí $y \cos \frac{z}{b} = x \sin \frac{z}{b}$ a rotační válcová plocha s obecnou rovnicí $x^2 + y^2 = a^2.$