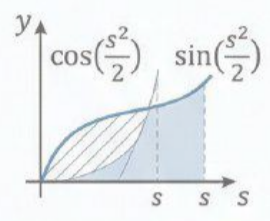


La Clotoide: Propiedades Matemáticas y Aplicaciones en Ingeniería

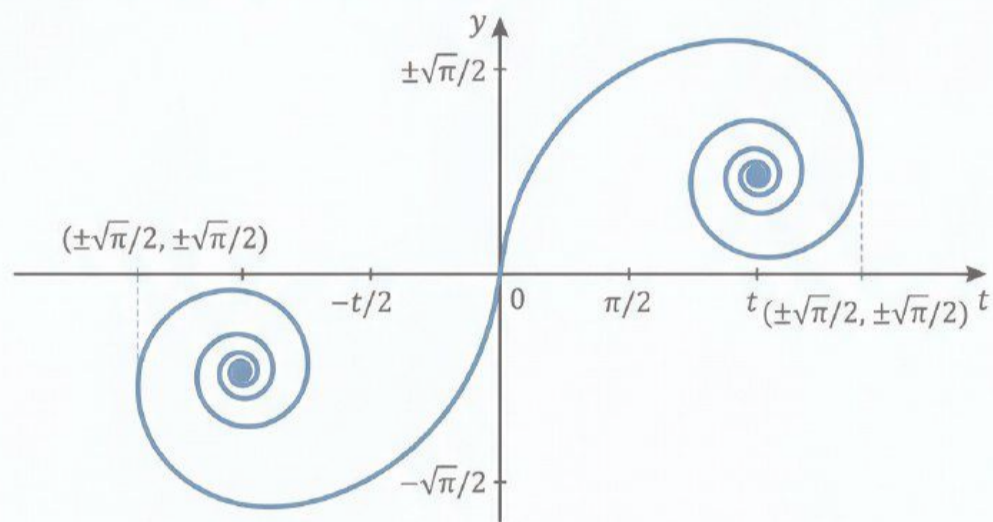
Introducción de la curva

1. Definición Matemática

$$\gamma(t) = \left(\int_0^t \cos \frac{s^2}{2} ds, \int_0^t \sin \frac{s^2}{2} ds \right)$$

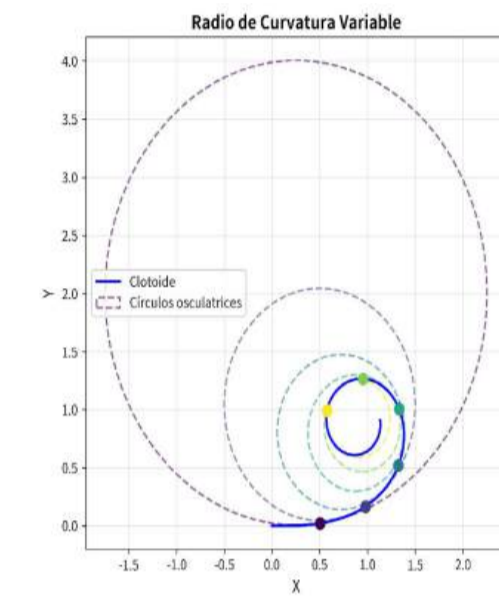
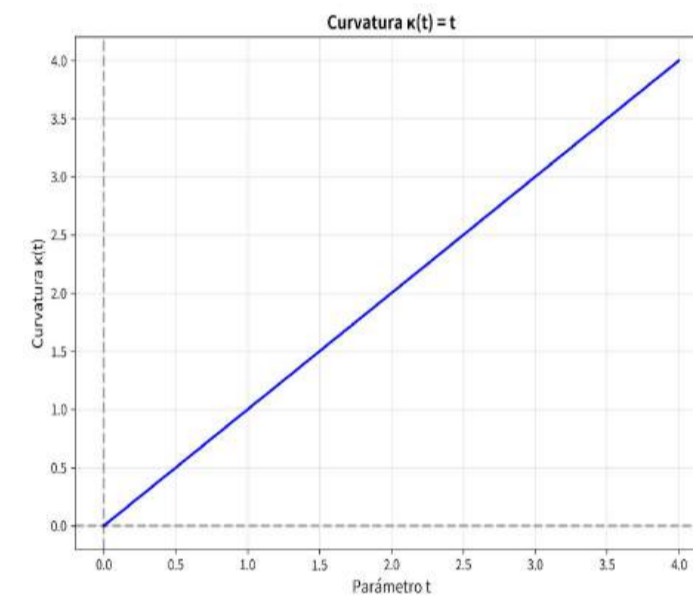


2. Representación Visual



Curvatura

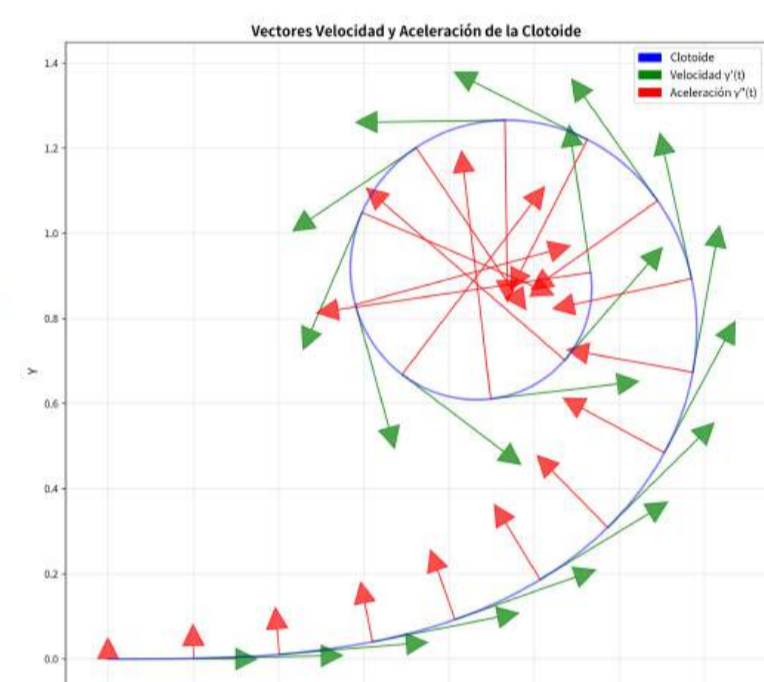
$$\kappa(t) = \frac{x'(t) \cdot y''(t) - x''(t) \cdot y'(t)}{(x'(t)^2 + y'(t)^2)^{3/2}} = \frac{\cos(\frac{t^2}{2}) \cdot t \cdot \cos(\frac{t^2}{2}) - (-t \cdot \sin(\frac{t^2}{2}) \cdot \sin(\frac{t^2}{2}))}{\sqrt{[(\cos(\frac{t^2}{2}))^2 + (\sin(\frac{t^2}{2}))^2]^3}} = \frac{t}{1} = t, t \in [0, 4]$$



Velocidad y aceleración

$$\vec{\gamma}' = \cos\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{i} + \sin\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{j}$$

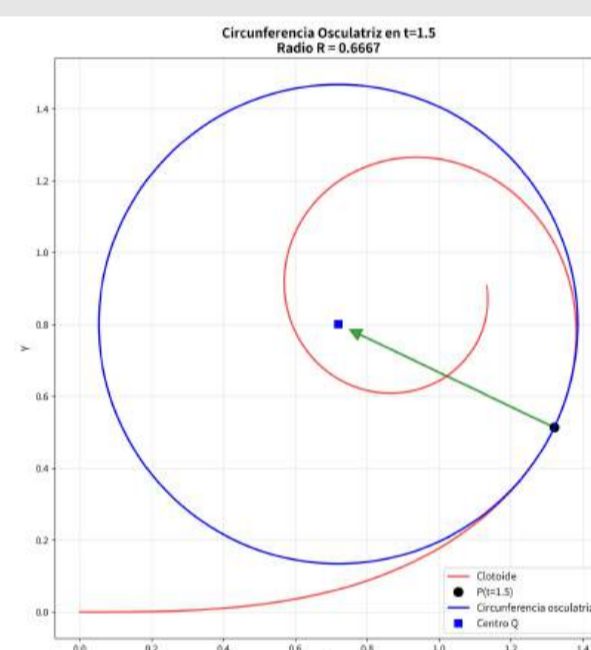
$$\vec{\gamma}'' = -t \cdot \sin\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{i} + t \cdot \cos\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{j}$$



Circunferencia osculatriz

$$R(t) = \frac{1}{\kappa(t)}$$

$$Q(t) = \gamma(t) + \frac{1}{\kappa(t)}\vec{n}(t)$$



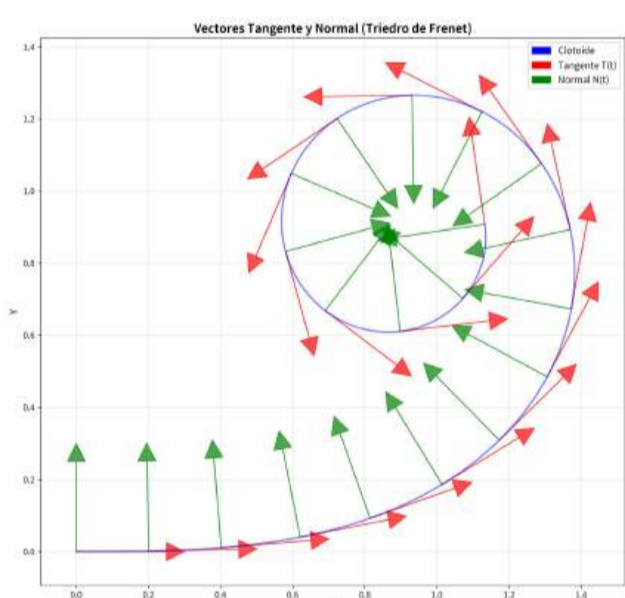
Vectores tangente y normal

El vector tangente:

$$\vec{t}(t) = \frac{\gamma'(t)}{|\gamma'(t)|} = \frac{\gamma'(t)}{1} = \cos\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{i} + \sin\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{j}$$

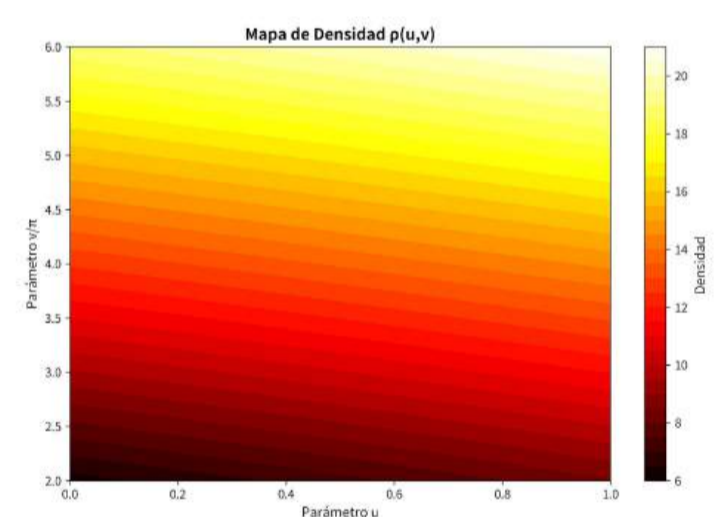
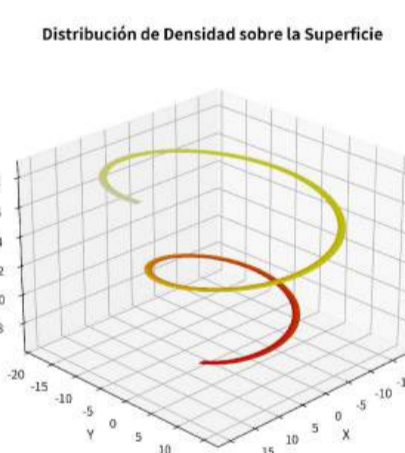
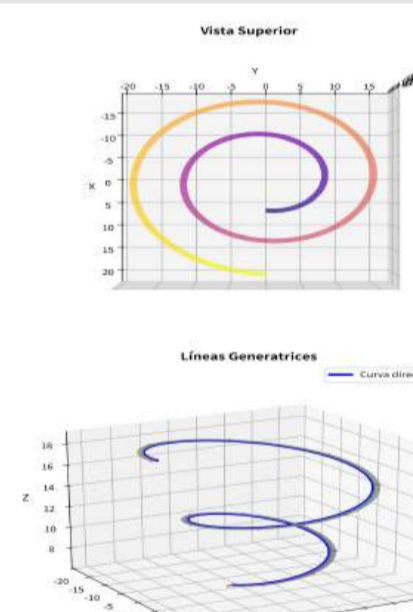
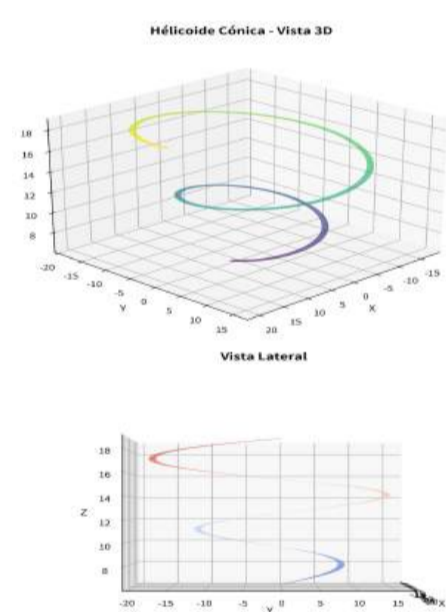
El vector normal:

$$\vec{n}(t) = \frac{-\gamma'(t)_y \vec{i} + \gamma'(t)_x \vec{j}}{\sqrt{\gamma'(t)_x^2 + \gamma'(t)_y^2}} = \frac{-\sin(\frac{t^2}{2})\vec{i} + \cos(\frac{t^2}{2})\vec{j}}{1} = -\sin\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{i} + \cos\left(\frac{t^2}{2}\right)\vec{j}$$



Helicoide cónico

$$\gamma(t) = (x_1(t), x_2(t), x_3(t)) = (t \cos(t), t \sin(t), t), t \in (2\pi, 6\pi)$$



Aplicaciones en Ingeniería



Bibliografía

<https://moodle.upm.es/>
<https://images.google.com/>
https://mat.caminos.upm.es/wiki/P%C3%A1gina_principal

Conclusión Final: La clotoide es un ejemplo magistral de cómo una **función matemática compleja** se traduce directamente en **seguridad, eficiencia y confort** en nuestra infraestructura diaria. Es una **solución matemática elegante** al desafío de conectar líneas rectas y curvas circulares de una manera compatible con la física del movimiento humano y vehicular.