

Práce se věnuje základům pohybů podél křivek v třídimenziálním prostoru a obzvláštěm těm, které jsou racionální a mají repér, jehož rotace je nejmenší možná. Tyto křivky a soustavy s minimem rotace během pohybu umožňují hlubší výzkum v počítačovém modelování a spojených polích. Také předvedeme alternativní definici takzvaných Pythagorejských hodografů, která může otevřít dveře k novému výzkumu.