gorkaviy@ilt.kharkov.ua

Лекція 4. Репер Френе регулярної кривої. Кривина кривої.

4.1. Базис Френе регулярної кривої в $I\!R^2$

Розглянемо параметрично задану криву γ в $I\!R^2$ з радіус-вектором

$$\vec{x} = \vec{f}(t), \quad t \in (a,b)$$

Будемо вважати, що крива γ є регулярною:

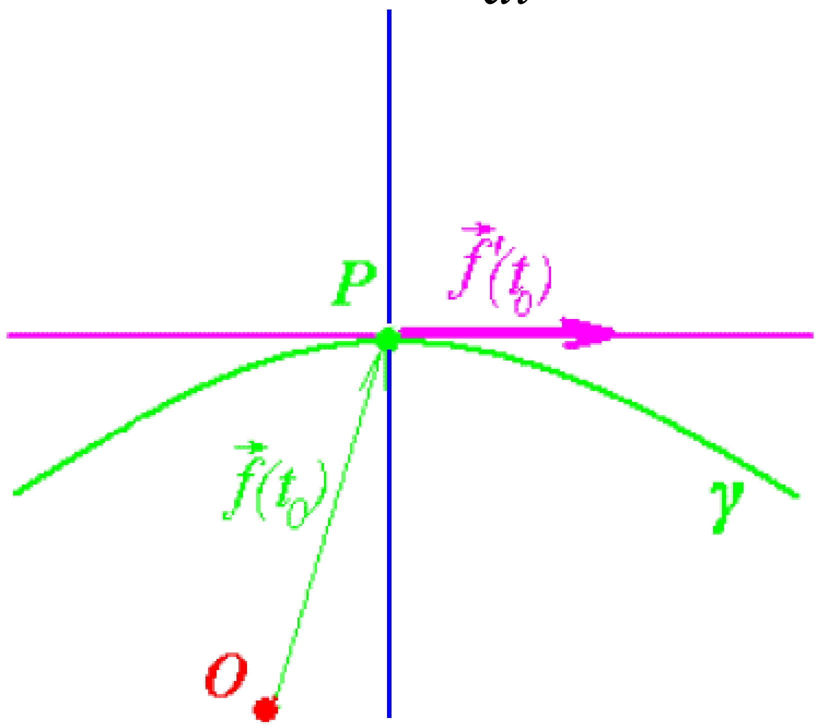
$$1)\ \vec{f}(t) \in C^m, \quad m \geq 1$$

$$2)\ \frac{d\vec{f}}{dt} \neq 0 .$$

В кожній точці $P(t_0)$ на кривій γ:

1) існує і є єдиною *дотична пряма* – вона проходить через точку $P(t_0)$ в напрямку вектора $\dfrac{d\vec{f}}{dt}(t_0)$

2) існує і є єдиною *нормальна пряма* – вона проходить через точку $P(t_0)$ ортогонально до дотичної прямої, вектор $\dfrac{d\vec{f}}{dt}(t_0)$ є її вектором нормалі



В координатній формі:

крива γ

$$\begin{cases} x^1 = f^1(t) \\ x^2 = f^2(t) \end{cases}$$

дотична пряма кривої γ в точці $P(t_0)$

$$\frac{x^1 - f^1(t_0)}{\frac{df^1}{dt}(t_0)} = \frac{x^2 - f^2(t_0)}{\frac{df^2}{dt}(t_0)}$$

нормальна пряма кривої γ в точці $P(t_0)$

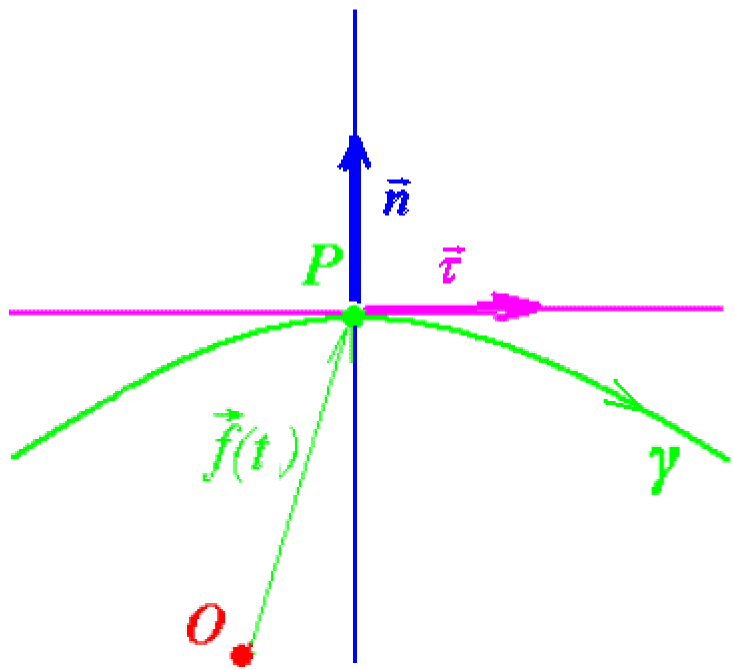
$$\frac{df^1}{dt}(t_0)\cdot(x^1 - f^1(t_0)) + \frac{df^2}{dt}(t_0)\cdot(x^2 - f^2(t_0)) = 0$$

В кожній точці P на регулярній кривій γ в $I\!R^2$ визначаються одиничний дотичний вектор $\vec{\tau}$ і одиничний нормальний вектор $\vec{n}$:

$$\vec{\tau} = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{df^1}{dt}\right)^2 + \left(\frac{df^2}{dt}\right)^2}} \cdot \begin{pmatrix} \frac{df^1}{dt} \\ \frac{df^2}{dt} \end{pmatrix} \quad , \quad \vec{n} = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{df^1}{dt}\right)^2 + \left(\frac{df^2}{dt}\right)^2}} \cdot \begin{pmatrix} -\frac{df^2}{dt} \\ \frac{df^1}{dt} \end{pmatrix}$$

Разом вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{n}$, прив'язані до точки P, утворюють ортонормований додатно орієнтований базис в площині $I\!R^2$:

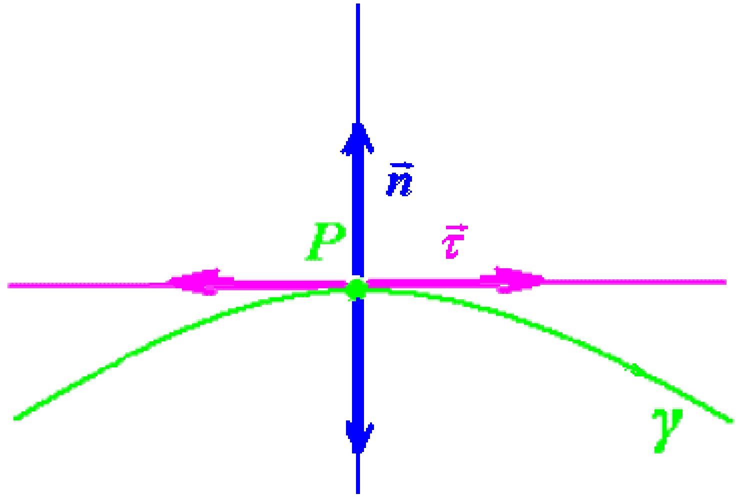
$$<\vec{\tau},\vec{\tau}>\equiv 1\,,\ <\vec{\tau},\vec{n}>\equiv 0\,,\ <\vec{n},\vec{n}>\equiv 1\,.$$



Зауваження 1. В кожній точці P на кривій γ вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{n}$ визначаються однозначно з точністю до знаку.

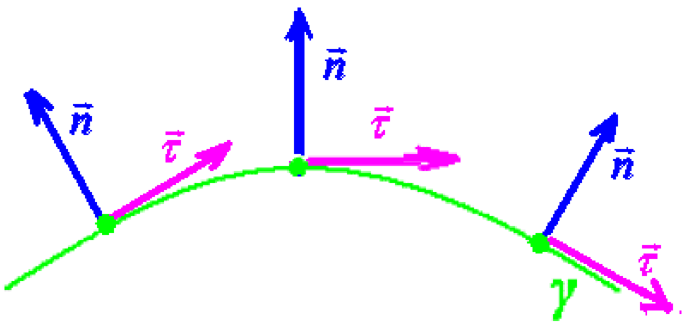
Якщо задано орієнтацію (напрямок руху) на кривій, то вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{n}$ визначаються однозначно.

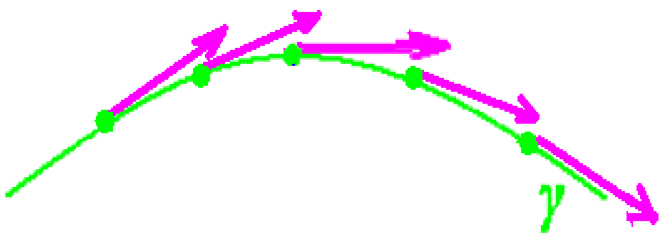
При зміні орієнтації (напрямку руху) на кривій γ вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{n}$ змінюють знак.

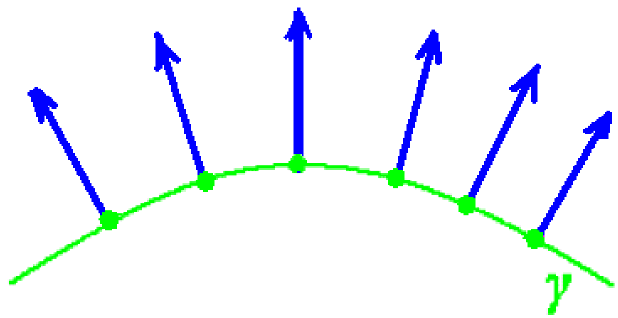


Зауваження 2. Коли точка P рухається по кривій γ , вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{n}$ змінюються неперервно, при цьому їх ортонормованість зберігається.

Термінологія: *рухомий ортонормований базис* вздовж кривої γ ,
дотичне векторне поле $\vec{\tau} = \vec{\tau}(t)$ вздовж кривої γ,
нормальне векторне поле $\vec{n} = \vec{n}(t)$ вздовж кривої γ.







При відповідному виборі знаків вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{n}$ утворюють ортонормований базис в $\mathbb{R}^2$, який називається *базисом Френе* вздовж кривої γ.

4.2. Базис Френе регулярної кривої в $\mathbb{R}^3$

Розглянемо параметрично задану криву γ в $\mathbb{R}^3$ з радіус-вектором

$$\vec{x} = \vec{f}(t), \quad t \in (a, b)$$

Будемо вважати, що крива γ є регулярною:

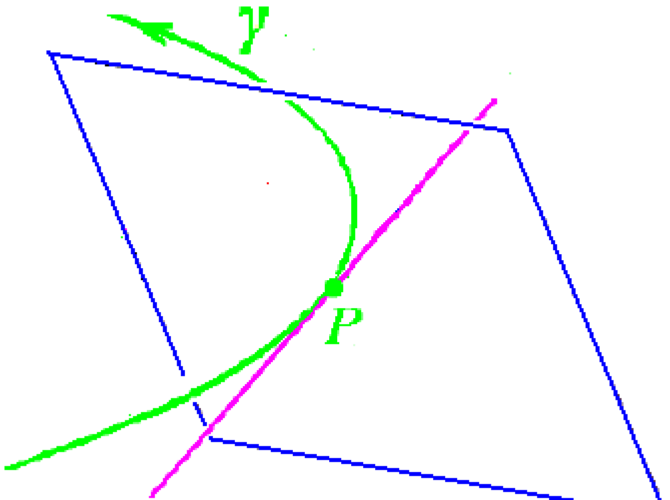
$$1) \ \vec{f}(t) \in C^m, \quad m \geq 2$$

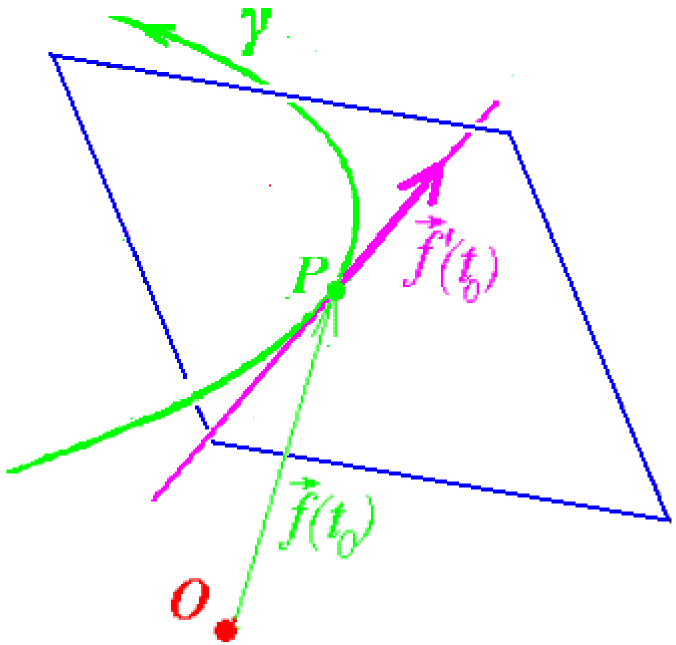
$$2) \ \frac{d\vec{f}}{dt} \neq 0 .$$

В кожній точці $P(t_0)$ на кривій γ:

1) існує і є єдиною *дотична пряма* – вона проходить через точку $P(t_0)$ в напрямку вектора $\frac{d\vec{f}}{dt}(t_0)$

2) існує і є єдиною *нормальна площина* – вона проходить через точку $P(t_0)$ ортогонально до дотичної прямої, вектор $\frac{d\vec{f}}{dt}(t_0)$ є її вектором нормалі





В координатній формі:

крива γ

$$\begin{cases} x^1 = f^1(t) \\ x^2 = f^2(t) \\ x^3 = f^3(t) \end{cases}$$

дотична пряма кривої γ в точці $P(t_0)$

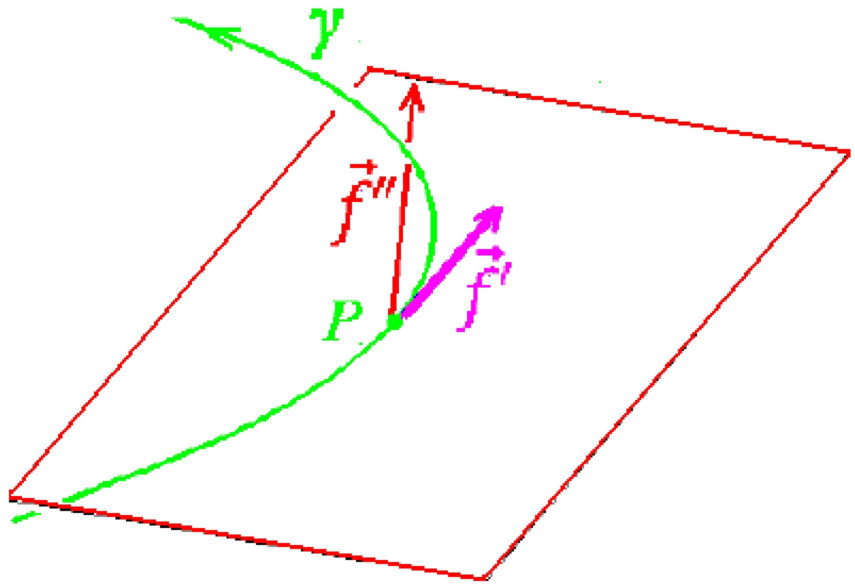
$$\frac{x^1 - f^1(t_0)}{\frac{df^1}{dt}(t_0)} = \frac{x^2 - f^2(t_0)}{\frac{df^2}{dt}(t_0)} = \frac{x^3 - f^3(t_0)}{\frac{df^3}{dt}(t_0)}$$

нормальна пряма кривої γ в точці $P(t_0)$

$$\frac{df^1}{dt}(t_0)\cdot(x^1 - f^1(t_0)) + \frac{df^2}{dt}(t_0)\cdot(x^2 - f^2(t_0)) + \frac{df^3}{dt}(t_0)\cdot(x^3 - f^3(t_0)) = 0$$

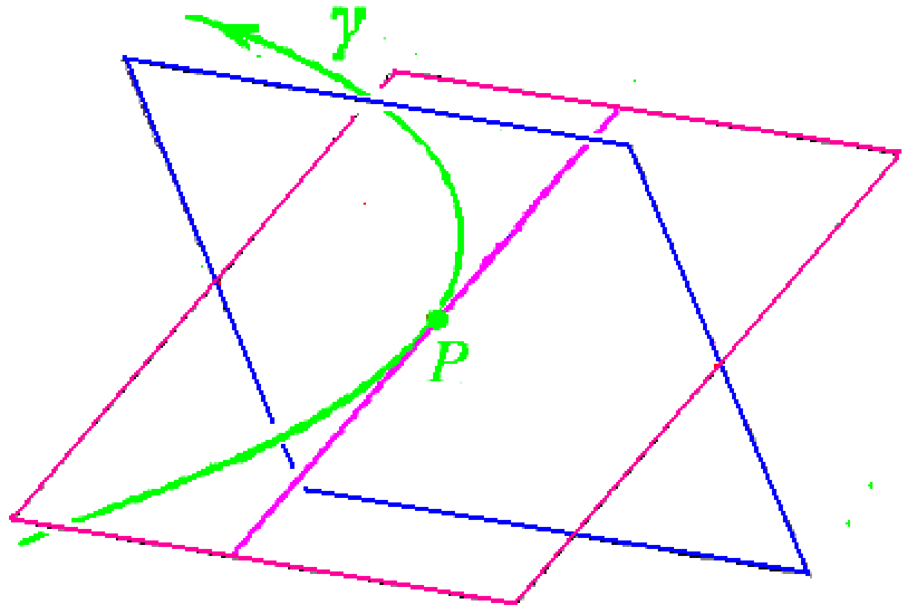
Нехай в точці $P(t_0)$ на кривій γ вектори $\frac{d\vec{f}}{dt}(t_0)$, $\frac{d^2\vec{f}}{dt^2}(t_0)$ є лінійно незалежними, $[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}] \neq 0$.

Тоді в точці P існує і є єдиною *щільнодотична* площина кривої γ – вона проходить через точку P і натягнута на вектори $\frac{d\vec{f}}{dt}(t_0), \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}(t_0)$

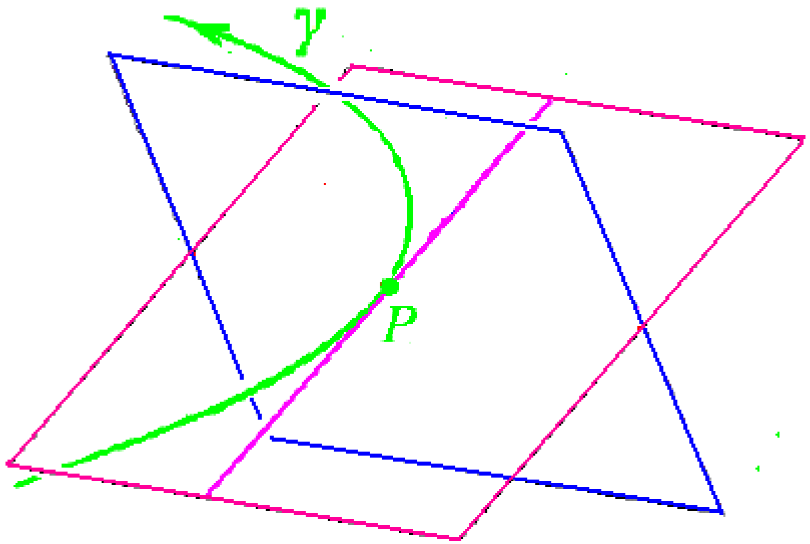


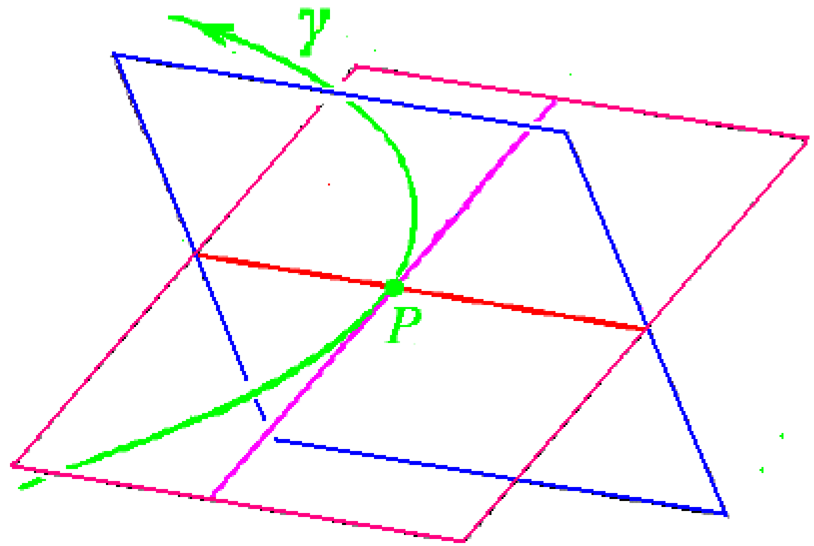
Твердження. *Щільнодотична і нормальна площини кривої γ в точці P є взаємно ортогональними.*

Доведення. Щільнодотична площина містить дотичну пряму, а нормальна площина ортогональна дотичній площині. Значить, щільнодотична і нормальна площини кривої γ в точці P є взаємно ортогональними.



Пряма, що є перетином шільнодотичної і нормальної площин кривої γ в точці P, називається *головною нормаллю* кривої γ в точці P.

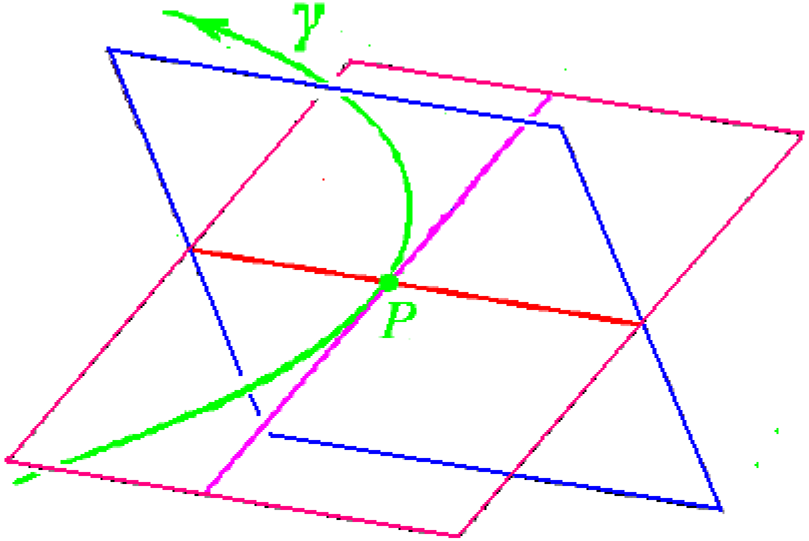


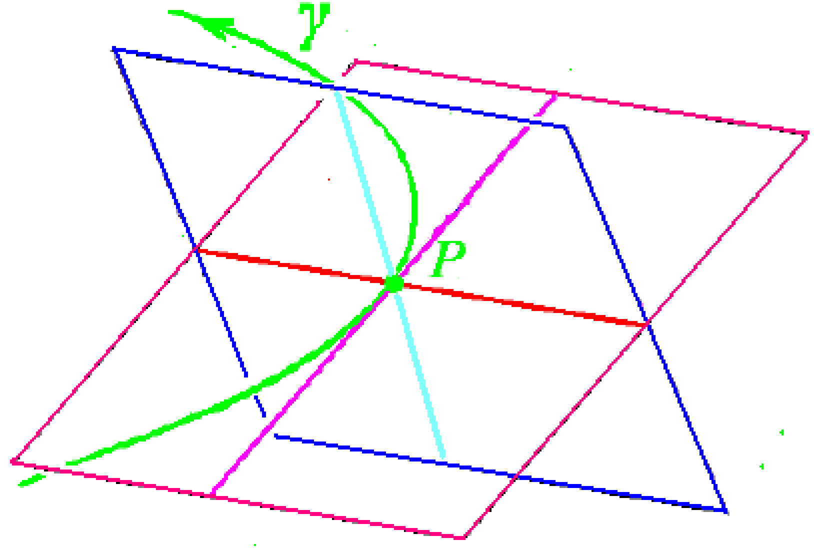


Твердження. *Головна нормаль ортогональна до дотичної прямої.*

Доведення. Головна нормаль належить нормальній площині. А дотична пряма ортогональна нормальній площині. Значить, дотична пряма і головна нормаль взаємно ортогональні.

Пряма в нормальній площині кривої γ в точці P, яка проходить через точку P ортогонально до головної нормалі кривої γ в точці P, називається *бінормаллю* кривої γ в точці P.





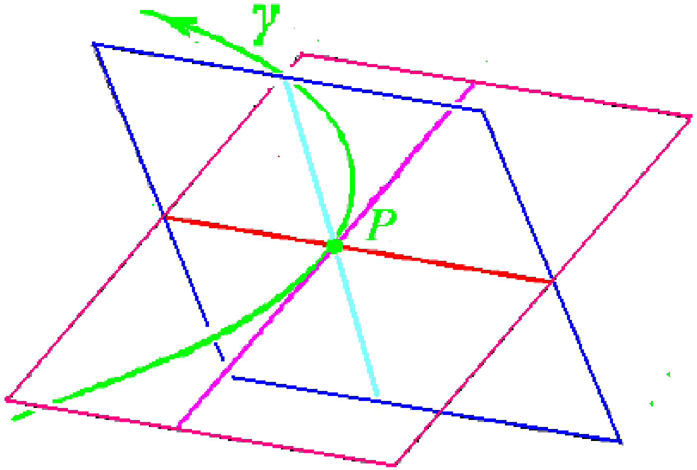
Твердження. *Бінормаль ортогональна до дотичної прямої і головної нормалі.*

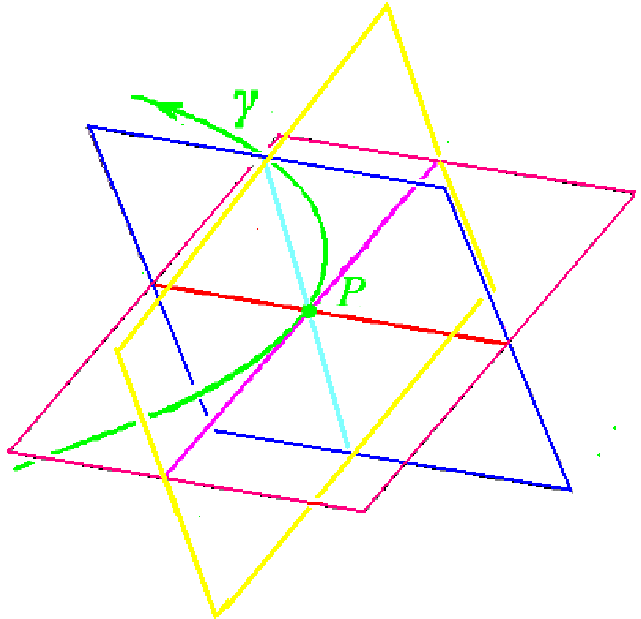
Доведення. Бінормаль ортогональна до головної нормалі за визначенням.

Бінормаль належить нормальній площині, а дотична пряма ортогональна нормальній площині. Значить, бінормаль ортогональна до дотичної прямої.

Наслідок. *Три прямі – дотична пряма, головна нормаль і бінормаль в точці P – є взаємно ортогональними.*

Площина, що проходить через дотичну пряму і бінормаль кривої γ в точці P, називається *спрямною площиною* кривої γ в точці P.





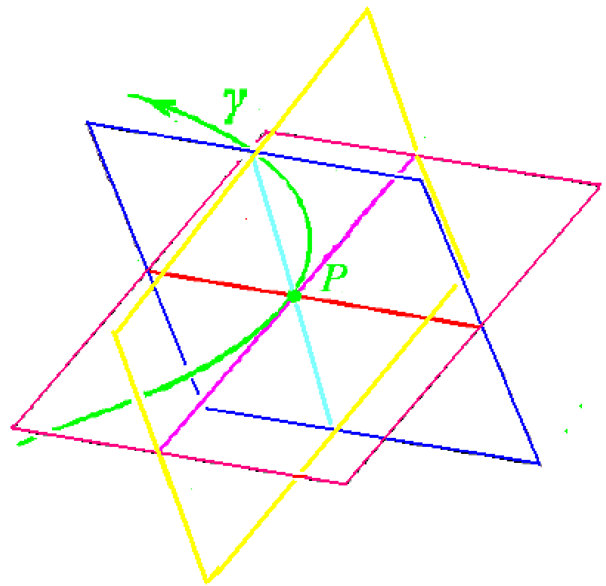
Твердження. *Спрямна площина є ортогональною до головної нормалі, до щільно дотичної площини і до нормальної площини.*

Доведення. Спрямна площина містить дотичну пряму і бінормаль. А головна нормаль ортогональна дотичній прямій і бінормалі. Значить, спрямна площина ортогональна головній нормалі.

Щільнодотична площина і нормальна площина містять головну нормаль. А спрямна площина ортогональна головній нормалі. Значить, спрямна площина ортогональна щільнодотичній площині і нормальній площині.

Наслідок. *Три площини – щільно дотична, нормальна і спрямна площини в точці P – є взаємно ортогональними.*

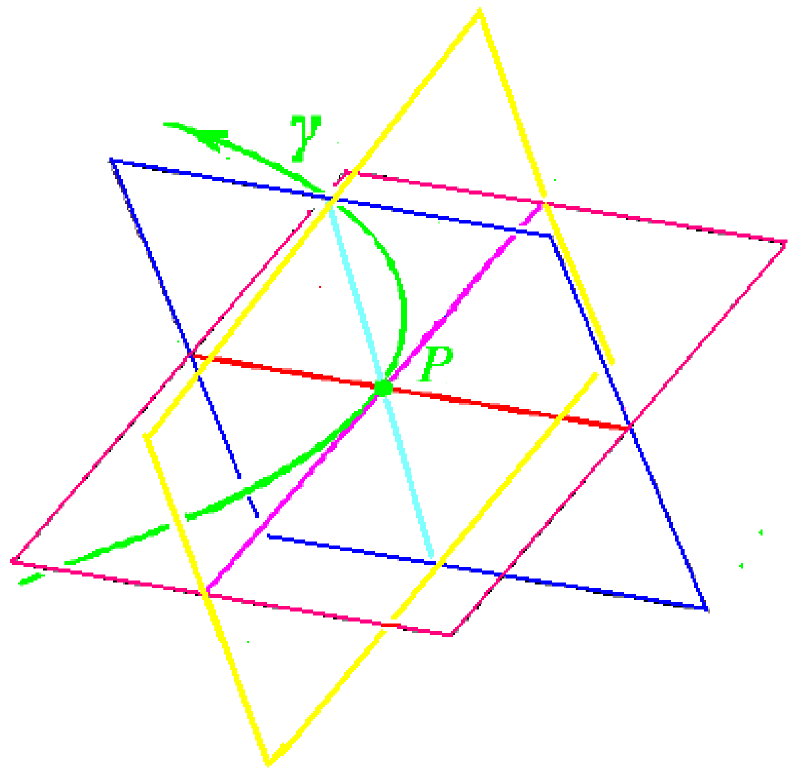
Три взаємно ортогональні прямі – дотична пряма, головна нормаль і бінормаль в точці P – і три взаємно ортогональні площини – щільно дотична, нормальна і спрямна площини в точці P – утворюють *тригранник Френе* кривої γ в точці P.



Дотична пряма	$\subset$	*Щільнодотична площина*
	$\subset$	*Спрямна площина*
	$\perp$	*Нормальна площина*
Головна нормаль	$\subset$	*Щільнодотична площина*
	$\perp$	*Спрямна площина*
	$\subset$	*Нормальна площина*
Бінормаль	$\perp$	*Щільнодотична площина*
	$\subset$	*Спрямна площина*
	$\subset$	*Нормальна площина*

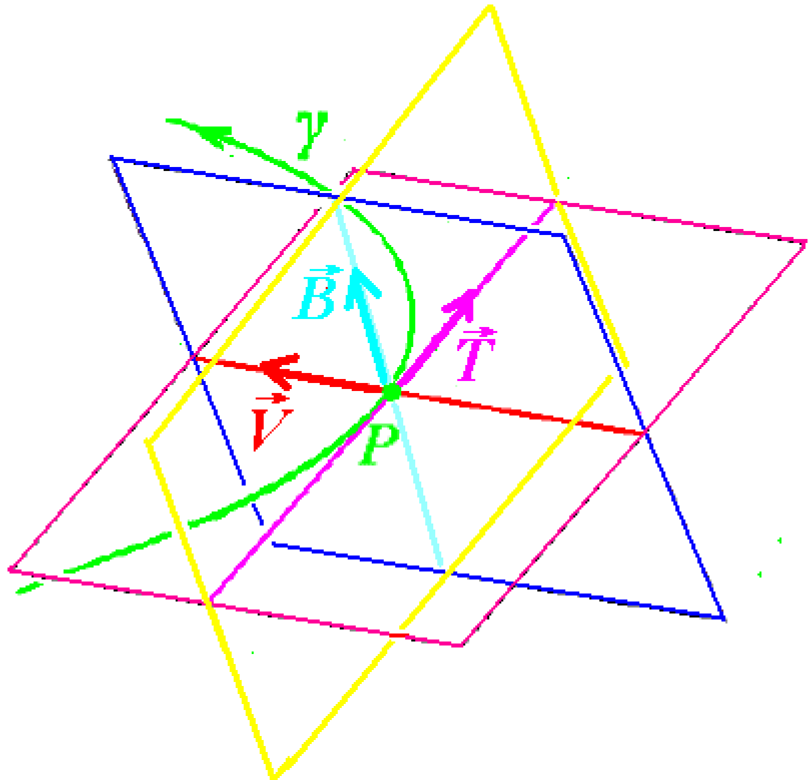
Зауваження 1. В кожній точці P кривої γ, де $[\frac{d\vec{f}}{dt},\frac{d^2\vec{f}}{dt^2}]\neq 0$, тригранник Френе визначений однозначно.

Зауваження 2. В кожній точці P кривої γ, де $[\frac{d\vec{f}}{dt},\frac{d^2\vec{f}}{dt^2}]\neq 0$, визначається свій окремий тригранник Френе. Коли точка P рухається по кривій γ, тригранник Френе буде, взагалі кажучи, змінюватись.



Як задати елементи тригранника Френе в термінах радіус-вектора кривої?

Позначимо:



$$\vec{T} = \frac{d\vec{f}}{dt}$$

$$\vec{B} = [\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}]$$

$$\vec{V} = [\vec{B}, \vec{T}]$$

Вектори $\vec{T}(t_0)$, $\vec{V}(t_0)$, $\vec{B}(t_0)$ є напрямними векторами відповідно дотичної прямої, головної нормалі і бінормалі кривої γ в точці $P(t_0)$.

Вектори $\vec{T}(t_0)$,$\vec{V}(t_0)$,$\vec{B}(t_0)$ є нормальними векторами відповідно нормальної, спрямної і щільнодотичної площин кривої γ в точці $P(t_0)$.

Ортонормовані вектори:

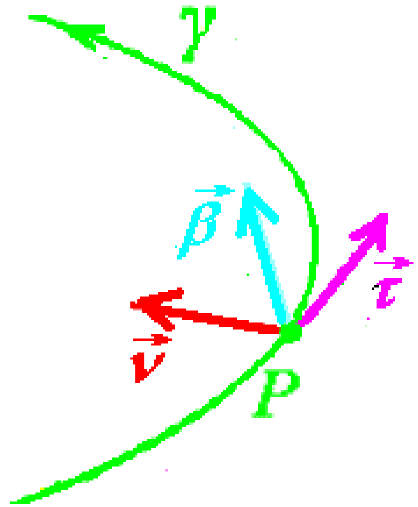
$$\vec{\tau} = \frac{\vec{T}}{|\vec{T}|} = \frac{1}{|\frac{d\vec{f}}{dt}|} \cdot \frac{d\vec{f}}{dt}$$

$$\vec{\beta} = \frac{\vec{B}}{|\vec{B}|} = \frac{1}{|[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}]|} \cdot [\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}]$$

$$\vec{\nu} = \frac{\vec{V}}{|\vec{V}|} = \frac{1}{|[\vec{B}, \vec{T}]|} \cdot [\vec{B}, \vec{T}]$$

Для параметрично заданої кривої γ в кожній її точці P, де $[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}] \neq 0$, вектори $\vec{\tau}, \vec{\nu}, \vec{\beta}$, визначаються однозначно.

Вони утворюють додатно орієнтований ортонормований базис в $\mathbb{R}^3$, який називається *базисом Френе* кривої γ точці P.



Коли точка P рухається по криві γ, ортонормований базис $\vec{\tau}$, $\vec{\nu}$, $\vec{\beta}$ буде змінюватись, утворюючи *рухомий базис Френе вздовж кривої* γ.

Алгебраїчні властивості базису Френе $\vec{\tau}, \vec{\nu}, \vec{\beta}$:

1) $$<\vec{\tau},\vec{\tau}> \equiv 1, \quad <\vec{\nu},\vec{\nu}> \equiv 1, \quad <\vec{\beta},\vec{\beta}> \equiv 1,$$
$$<\vec{\tau},\vec{\nu}> \equiv 0, \quad <\vec{\tau},\vec{\beta}> \equiv 0, \quad <\vec{\nu},\vec{\beta}> \equiv 0$$

2) $$[\vec{\tau},\vec{\nu}] = \vec{\beta}, \quad [\vec{\nu},\vec{\beta}] = \vec{\tau}, \quad [\vec{\beta},\vec{\tau}] = \vec{\nu}$$

3) $$(\vec{\tau},\vec{\nu},\vec{\beta}) \equiv 1$$

Задача.

1. Довести, що при зміні орієнтації на кривій γ вектори $\vec{\tau}$ і $\vec{\beta}$ змінюють напрям на протилежний, а вектор $\vec{\nu}$ не змінюється:

$$\vec{\tau}, \vec{\nu}, \vec{\beta} \;\to\; -\vec{\tau}, \vec{\nu}, -\vec{\beta}$$

2. Довести, що при паралельному переносі кривої γ в просторі $\mathbb{R}^3$ вектори $\vec{\tau}, \vec{\nu}, \vec{\beta}$ не змінюються.

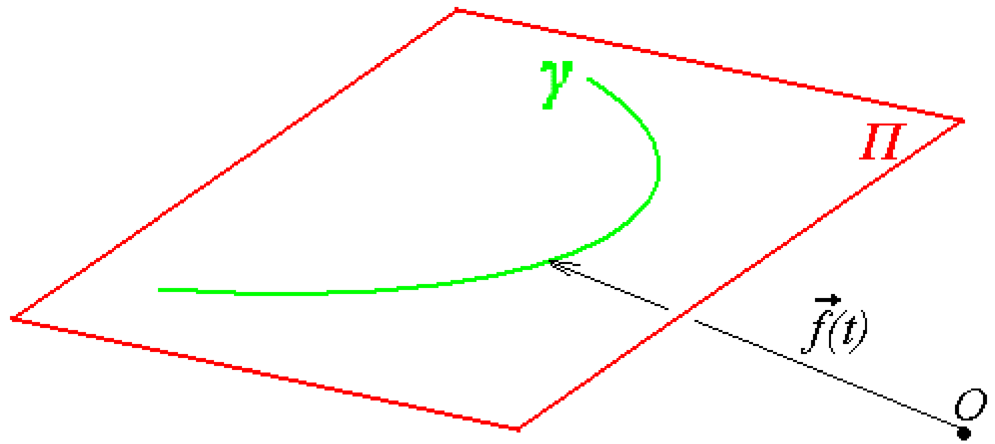
3. Довести, що при ортогональному перетворенні (обертанні) кривої γ в просторі $\mathbb{R}^3$ вектори $\vec{\tau}, \vec{\nu}, \vec{\beta}$ змінюються відповідно до того ж ортогонального перетворення.

4.3. Плоскі криві як частковий випадок просторових кривих

Розглянемо регулярну параметрично задану криву γ в $I\!R^3$ з радіус-вектором

$$\vec{x} = \vec{f}(t), \quad t \in (a,b).$$

Припустимо, що крива γ є *плоскою*, тобто, належить деякій двомірній площині Π в $I\!R^3$.



Твердження. Для довільної точки P кривої γ, де виконано $[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}] \neq 0$ і, як наслідок, визначено тригранник Френе, має місце наступне:

1) щільнодотична площина кривої γ в точці P співпадає з площиною Π;

2) бінормаль кривої γ в точці P є прямою, ортогональною площині Π;

3) спрямна площина кривої γ в точці P ортогональна площині Π;

4) нормальна площина кривої γ в точці P ортогональна площині Π;

5) головна нормаль кривої γ в точці P належить площині Π і є нормальною прямою кривої $\gamma \subset \Pi$ в точці P.

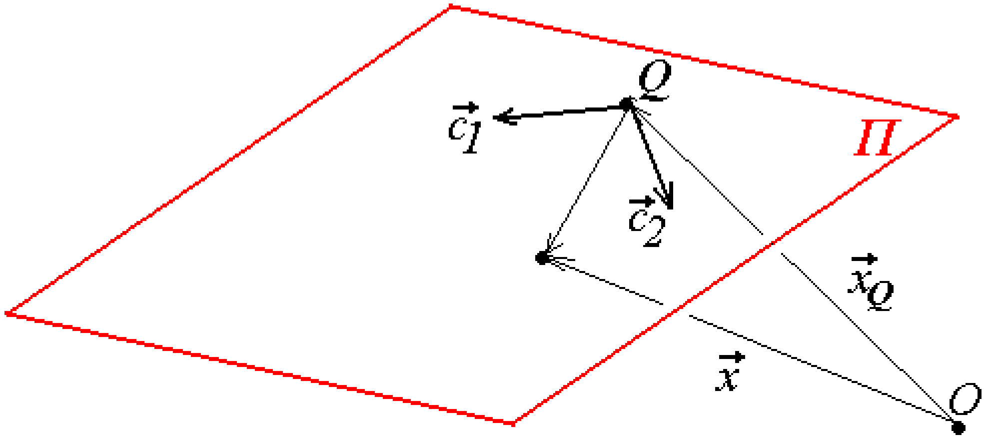
Наслідок. Для плоскої кривої маємо:

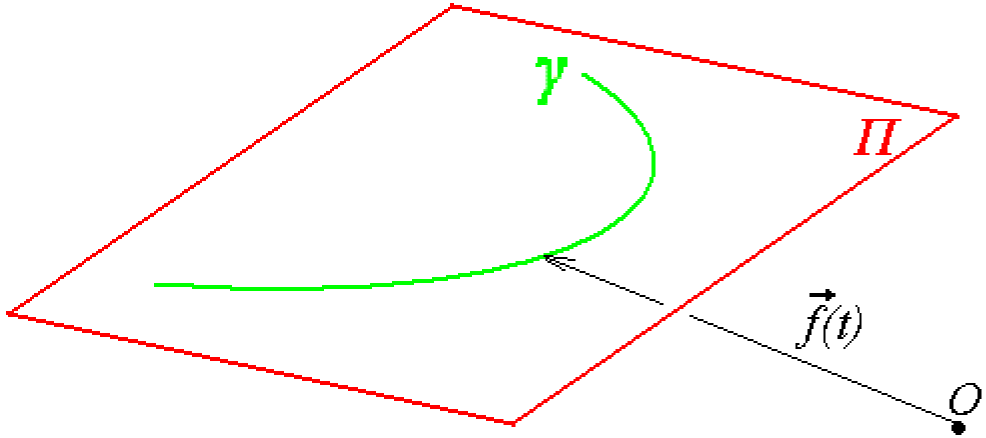
1) усі щільнодотичні площини співпадають: $\vec{\tau}, \vec{\nu} \in \Pi \ \forall P \in \gamma$

2) усі бінормалі паралельні друг другу: $\vec{\beta} \equiv \vec{\beta}_0$.

Доведення. Нехай площина *П* проходить через якусь точку Q і натягнута на пару векторів $\vec{c}_1$ і $\vec{c}_2$. Довільна точка площини *П* має радіус-вектор

$$\vec{x} = \vec{x}_Q + u \cdot \vec{c}_1 + v \cdot \vec{c}_2$$





Оскільки крива γ лежить в площині *П* , маємо

$$\vec{f}(t) = \vec{x}_Q + u(t) \cdot \vec{c}_1 + v(t) \cdot \vec{c}_2$$

Обчислимо похідні радіус-вектора кривої:

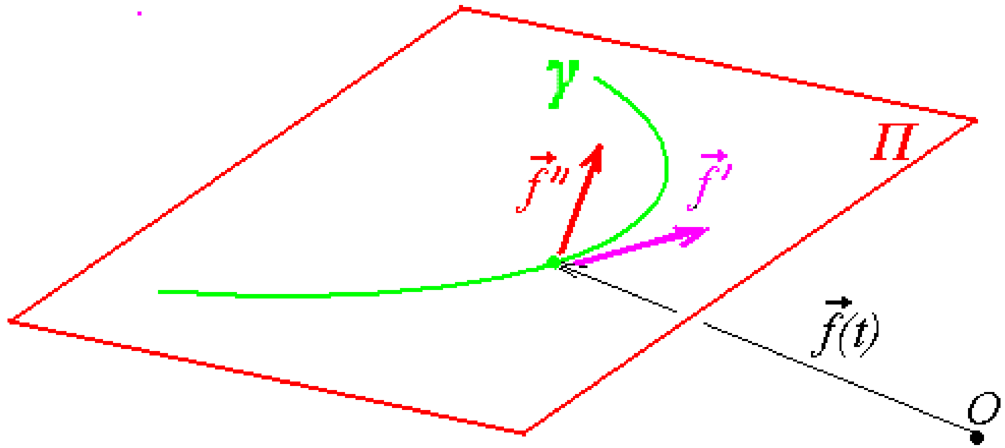
$$\frac{d\vec{f}}{dt} = \frac{du}{dt} \cdot \vec{c}_1 + \frac{dv}{dt} \cdot \vec{c}_2$$

$$\frac{d^2 \vec{f}}{dt^2} = \frac{d^2 u}{dt^2} \cdot \vec{c}_1 + \frac{d^2 v}{dt^2} \cdot \vec{c}_2$$

Як наслідок, вектори $\frac{d\vec{f}}{dt}$ і $\frac{d^2\vec{f}}{dt^2}$ є лінійними комбінаціями векторів $\vec{c}_1$ і $\vec{c}_2$.

Значить, щільнодотична площина в кожній точці кривої натягнута на вектори $\vec{c}_1$ і $\vec{c}_2$, тобто, на ті ж вектори, що і площина *П,* і проходить вона через точку кривої, що лежить в площині *П.*

Звідси випливає, що усі щільнодотичні площини кривої γ співпадають з площиною *П*.



Пункт 1) доведено. Інші пункти твердження довести самостійно, використовуючи пункт 1) і визначення елементів тригранника Френе за допомогою умов ортогональності та приналежності прямих і площин.

4.4. Кривина кривої

Розглянемо регулярну параметрично задану криву γ в $\mathbb{R}^n$ з радіус-вектором

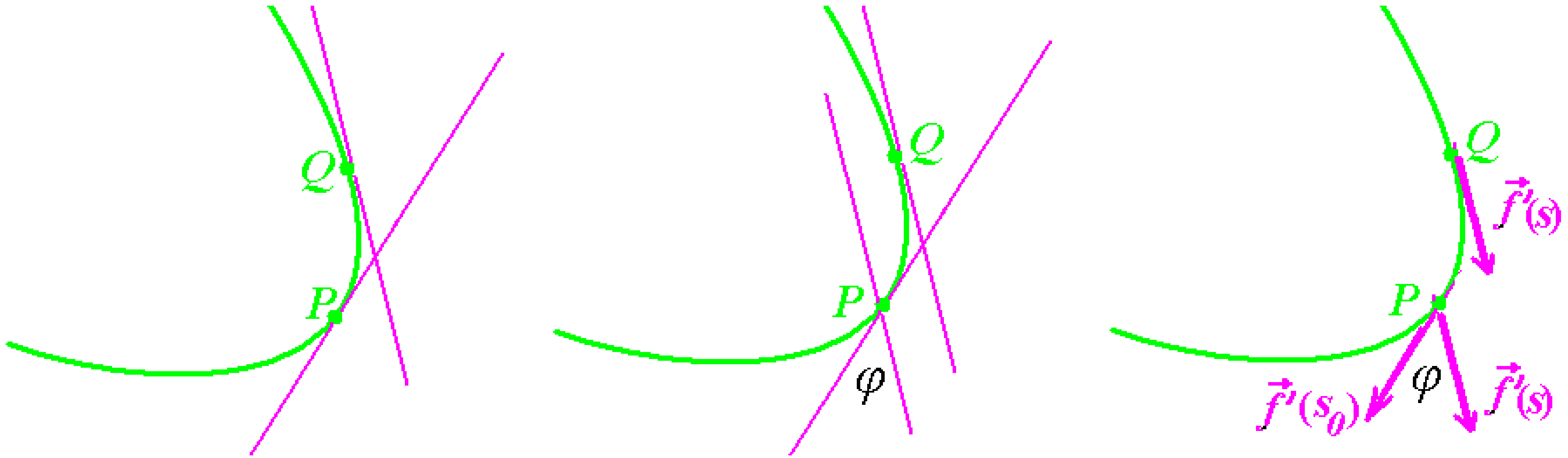
$$\vec{x} = \vec{f}(s), \quad s \in (a,b),$$

s - натуральний параметр.

Зафіксуємо точку $P(s_0)$ на кривій γ.

Для довільної точки $Q(s)$ на кривій γ розглянемо кут φ між дотичними прямими кривої γ в точках P і Q.

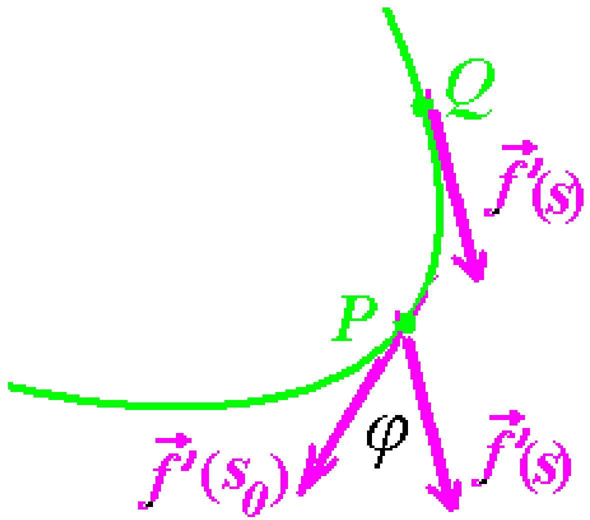
Проаналізуємо поведінку кута φ при $s \to s_0$, коли точка Q збігається до точки P.



Очевидно, що $\lim\limits_{s\to s_0} \varphi = 0$. Розглянемо $\lim\limits_{s\to s_0} \dfrac{\varphi}{|s-s_0|}$

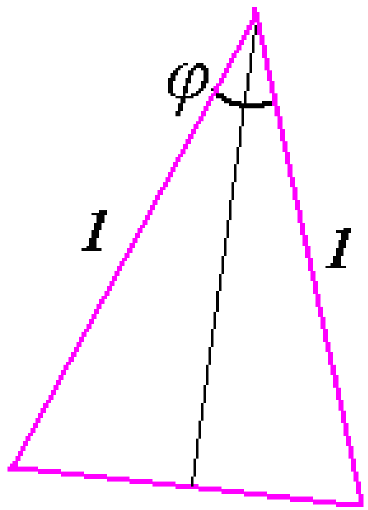
Визначення. Якщо границя $\lim\limits_{s \to s_0} \dfrac{\varphi}{|s - s_0|}$ існує, то її значення називається *кривиною* кривої в точці P і позначається k.

Припустимо, що крива γ є регулярною класу C^2. Тоді отримаємо:



$$\lim_{s \to s_0} \frac{\varphi}{|s - s_0|} = \lim_{s \to s_0} \frac{2\sin\frac{\varphi}{2}}{|s - s_0|} =$$

$$= \lim_{s \to s_0} \frac{2\frac{|\vec{f}'(s) - \vec{f}'(s_0)|}{2}}{|s - s_0|} = \lim_{s \to s_0} \frac{|\vec{f}'(s) - \vec{f}'(s_0)|}{|s - s_0|} =$$

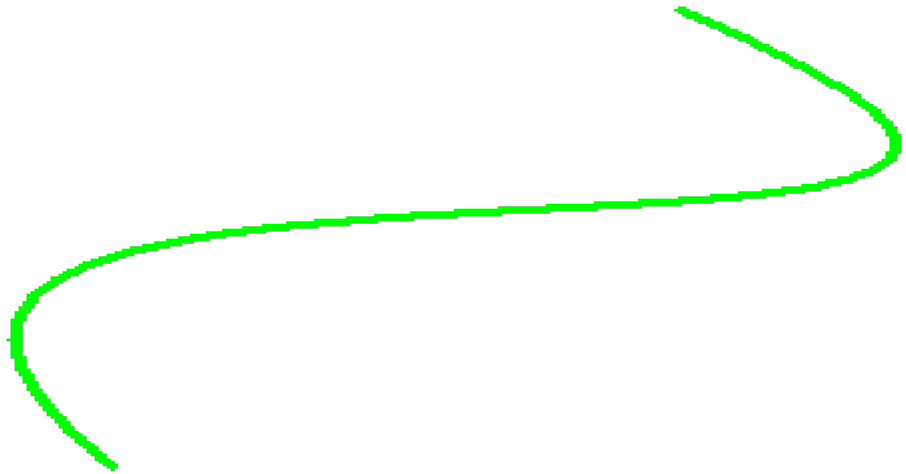


$$= \left| \lim_{s \to s_0} \frac{\vec{f}'(s) - \vec{f}'(s_0)}{s - s_0} \right| = |\vec{f}''(s_0)|$$

Висновок: $\quad k = |\vec{f}''(s_0)|$

Зауваження 1. В кожній точці P на кривій γ виникає своє значення кривини, тобто, маємо функцію $k=k(s)$. При цьому, якщо $\vec{f}(s) \in C^m$, то $k(s) \in C^{m-2}$.

Зауваження 2. Кривина k характеризує швидкість, з якою змінюється дотична пряма кривої, коли точка рухається по кривій.

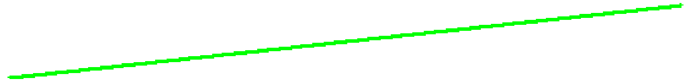


Зауваження 3. Кривина k не залежить від розташування кривої γ в просторі. Інакше кажучи, якщо до кривої γ застосувати паралельний перенос, обертання або симетрію в $\mathbb{R}^n$, то кривина k не зміниться.

Нагадування. Рух в просторі $\mathbb{R}^n$: $\quad \vec{x} \to W \cdot \vec{f}(s) + \vec{c}, \quad W \in O(n)$

Приклад 1. Нехай γ – довільна *пряма* в $I\!R^n$. Її кривина $k\equiv 0$.

Пояснення. Коли точка рухається по прямій, то її дотична пряма не змінює свого напрямку,.



Доведення. Пряма задається *лінійною* вектор-функцією

$$\vec{f}(s)=\vec{e}s+\vec{q},$$

де $\vec{e}$ – одиничний напрямний вектор прямої, $\vec{q}$ – початкова точка на прямій.

Маємо

$$\vec{f}\,'=\vec{e},\ |\,\vec{f}\,'|=|\,\vec{e}\,|\equiv 1,$$

тобто, s є натуральним параметром на прямій.

Також маємо $\vec{f}\,''=\vec{0}$, тобто,

$$k=|\,\vec{f}\,''|\equiv 0.$$

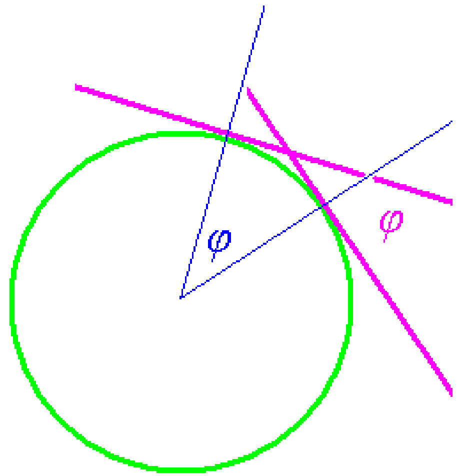
Твердження. *Якщо регулярна класу C^2 крива γ в $I\!R^n$ має нульову кривину,*

$$k\equiv 0,$$

то ця крива γ є прямою.

Приклад 2. Нехай γ – довільне коло радіуса r. Його кривина $k \equiv \frac{1}{r}$.

Пояснення. Коли точка рухається по колу, дотична пряма кола змінює свій напрямок з однаковою швидкістю в усіх точках.



Доведення. Коло задається в площині $\mathbb{R}^2$ радіус-вектором

$$\vec{f}(s) = \begin{pmatrix} c^1 + r\cos\frac{s}{r} \\ c^2 + r\sin\frac{s}{r} \end{pmatrix},$$

де (c^1, c^2) – координати центра кола, r – радіус кола.

Маємо:

$$\vec{f}' = \begin{pmatrix} -\sin\frac{s}{r} \\ \cos\frac{s}{r} \end{pmatrix}, \quad \vec{f}'' = \begin{pmatrix} -\frac{1}{r}\cos\frac{s}{r} \\ -\frac{1}{r}\sin\frac{s}{r} \end{pmatrix}.$$

Як наслідок, $|\vec{f}'| = 1$, тобто, s є натуральним параметром на прямій.

А кривина $k = |\vec{f}''| \equiv \frac{1}{r}$.

Як обчислити функцію кривини, коли крива γ задана радіус-вектором

$$\vec{x} = \vec{f}(t), \quad t \in (a,b),$$

відносно довільного параметра t ?

Від довільного параметра t можна перейти до натурального параметра s :

$$\frac{ds}{dt} = \left|\frac{d\vec{f}}{dt}\right|$$

Маємо:

$$\frac{d\vec{f}}{ds} = \frac{d\vec{f}}{dt}\frac{dt}{ds}, \qquad \frac{d^2\vec{f}}{ds^2} = \frac{d}{ds}\left(\frac{d\vec{f}}{dt}\frac{dt}{ds}\right) = \frac{d}{ds}\left(\frac{d\vec{f}}{dt}\right)\frac{dt}{ds} + \frac{d\vec{f}}{dt}\frac{d^2t}{ds^2} = \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}\left(\frac{dt}{ds}\right)^2 + \frac{d\vec{f}}{dt}\frac{d^2t}{ds^2}$$

$$\left[\frac{d\vec{f}}{ds}, \frac{d^2\vec{f}}{ds^2}\right] = \left[\frac{d\vec{f}}{dt}\frac{dt}{ds}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}\left(\frac{dt}{ds}\right)^2 + \frac{d\vec{f}}{dt}\frac{d^2t}{ds^2}\right] = \left[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}\right]\left(\frac{dt}{ds}\right)^3$$

$$\left|\left[\frac{d\vec{f}}{ds}, \frac{d^2\vec{f}}{ds^2}\right]\right| = \left|\left[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}\right]\right| \cdot \left|\frac{dt}{ds}\right|^3$$

$$\left|\frac{d\vec{f}}{ds}\right| \cdot \left|\frac{d^2\vec{f}}{ds^2}\right| \cdot \sin\omega = \left|\left[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}\right]\right| / \left|\frac{d\vec{f}}{dt}\right|^3$$

В натуральній параметризації виконано $|\frac{d\vec{f}}{ds}| \equiv 1$, $|\frac{d^2\vec{f}}{ds^2}| = k$, $\omega = \frac{\pi}{2}$.

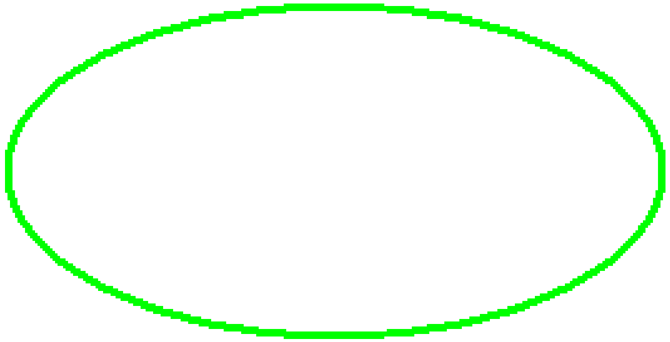
Як результат, отримуємо $k = \dfrac{|[\frac{d\vec{f}}{dt}, \frac{d^2\vec{f}}{dt^2}]|}{|\frac{d\vec{f}}{dt}|^3}$,

тобто, має місце

Формула:

$$\boxed{k = \frac{|[\vec{f}', \vec{f}'']|}{|\vec{f}'|^3}}$$

Приклад 3. Розглянемо еліпс, що задається радіус-вектором $\vec{f}(t) = \begin{pmatrix} a\cos t \\ b\sin t \end{pmatrix}$. Обчислюючи кривину, отримуємо: $k = \dfrac{ab}{\sqrt{a^2\sin^2 t + b^2\cos^2 t}}$



Координатна форма запису функції кривини

$n=3$)Якщо крива γ в R^3 задана параметрично

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases},$$

то кривина обчислюється за формулою

$$k = \frac{\sqrt{\begin{vmatrix} x' & y' \\ x'' & y'' \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} y' & z' \\ y'' & z'' \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} z' & x' \\ z'' & x'' \end{vmatrix}^2}}{\left(\sqrt{(x')^2 + (y')^2 + (z')^2}\right)^3}$$

$n=2$) Якщо крива γ в R^2 задана параметрично

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases},$$

то кривина обчислюється за формулою

$$k = \frac{|\, x'y'' - x''y' \,|}{\left(\sqrt{(x')^2 + (y')^2}\right)^3}$$

$$k = \frac{|[\vec{f}', \vec{f}'']|}{|\vec{f}'|^3}$$

Зауваження. Точки, в яких кривина обертається в нуль, *k=0*, називаються *точками перегину* кривої. Саме в цих точках можуть виникнути проблеми з визначенням шільнодотичної площини кривої.

Якщо ж точка не є точкою перегину, *k≠0*, то в такій точці шільнодотична площина визначається однозначно.