

Оглавление

1	Дифференциальная геометрия кривых	2
1.1	Вектор-функция	2
1.1.1	Параметризация и перепараметризация	4
1.2	Касательный вектор	4

Глава 1

Дифференциальная геометрия кривых

1.1 Вектор-функция

Замечание. Все функции, которые будут в курсе, будут предполагаться достаточно гладкими (т. е. нужная производная всегда существует и непрерывна)

Определение 1. $f : [a, b]$ (можно считать $[0, 1]$) $\rightarrow \mathbb{R}^3$ (непр.; дифф. настолько, насколько нам надо) – вектор-функция
 $f([a, b])$ – кривая; $f(a)$ – начало; $f(b)$ – конец

Определение 2. $A = \lim_{t \rightarrow t_0} f(t)$, $A \in \mathbb{R}^3$, если

$$\forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta(\varepsilon) > 0 : |t - t_0| < \delta \implies |f(t) - A| < \varepsilon$$

Операции с вектор-функциями.

- $(\vec{f} + \vec{g})(t) := \vec{f}(t) + \vec{g}(t)$
- $(\alpha \cdot \vec{f})(t) = \alpha \vec{f}(t)$
- $\vec{f} \cdot \vec{g}(t) = \left(\vec{f}(t), \vec{g}(t) \right)$ – скалярное произведение
- $\vec{f} \times \vec{g}(t) = \vec{f}(t) \times \vec{g}(t)$ – векторное произведение
- $(\vec{f}, \vec{g}, \vec{h})(t) = \left(\vec{f}(t), \vec{g}(t), \vec{h}(t) \right)$ – смешанное произведение

Утверждение 1. Эти операции перестановочны с пределом:

$$\lim_{t \rightarrow t_0} (f \times g)(t) = \left(\lim_{t \rightarrow t_0} f(t) \right) \times \left(\lim_{t \rightarrow t_0} g(t) \right)$$

Доказательство.

$$\vec{f}(t) = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$$

$$\vec{g}(t) = (g_1(t), g_2(t), g_3(t))$$

$$f \times g = (f_2g_3 - f_3g_2; f_3g_1 - f_1g_3; f_1g_2 - f_2g_1)$$

$$\begin{aligned} \lim_{t \rightarrow t_0} (f \times g)(t) &\stackrel{?}{=} \left(\lim_{t \rightarrow t_0} (f_2g_3 - f_3g_2)(t); \dots \right) = (\tilde{f}_2\tilde{g}_3 - \tilde{f}_3\tilde{g}_2; \dots) = \\ &= (\tilde{f}_1; \tilde{f}_2; \tilde{f}_3) \times (\tilde{g}_1; \tilde{g}_2; \tilde{g}_3) \end{aligned}$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} (f_2(t)g_3(t) - g_2(t)f_3(t)) = \underbrace{\lim_{t \rightarrow t_0} f_2(t)}_{=\tilde{f}_2} \lim_{t \rightarrow t_0} g_3(t) - \lim_{t \rightarrow t_0} (t) \lim_{t \rightarrow t_0} f_3g_3(t)$$

□

- $\alpha(t) \cdot \vec{f}(t)$

Почему предел можно брать по координатам?. $f(t) = (f_1(t); f_2(t); f_3(t))$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} f(t) = A = (A_1, A_2, A_3) \iff \lim_{t \rightarrow t_0} f_i(t) = A_i \iff \forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0 : |t - t_0| < \delta \implies |f_i(t) - A_i| < \frac{\varepsilon}{3}$$

Доказательство.

- \Leftarrow

$$|\vec{f}(t) - A| = \sqrt{\left(\underbrace{f_1(t) - A_1}_{< \frac{\varepsilon}{3}}\right)^2 + \left(\underbrace{f_2(t) - A_2}_{< \frac{\varepsilon}{3}}\right)^2 + \left(\underbrace{f_3(t) - A_3}_{< \frac{\varepsilon}{3}}\right)^2} < \sqrt{\frac{\varepsilon^2}{3}} < \varepsilon$$

- \Rightarrow

Допустим противное:

$$\exists \varepsilon_0 : \forall \delta > 0 \quad \exists t_\delta : |t_\delta - t_0| < \delta; \quad |f_1(t_\delta) - A_1| \geq \varepsilon_0$$

□

Определение 3. $f(t)$ непр. в t_0 , если $f(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} f(t)$

Определение 4. $\vec{f}'(t_0) := \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{f(t) - f(t_0)}{t - t_0}$

Утверждения.

1. $(f + g)' = f' + g'$
2. $(\alpha \vec{f})' = \alpha' \vec{f} + \alpha \vec{f}'$
3. $(\vec{f} \vec{g})' = \vec{f}' \vec{g} + \vec{f} \vec{g}'$
4. $(\vec{f} \times \vec{g})' = \vec{f}' \times \vec{g} + \vec{f} \times \vec{g}'$

Доказательство.

$$\begin{aligned}(f \times g)'(t_0) &= \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{f(t) \times g(t) - f(t_0) \times g(t_0)}{t - t_0} = \\&= \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{f(t) \times g(t) - f(t_0) \times g(t) + f(t_0) \times g(t) - f(t_0) \times g(t_0)}{t - t_0} = \\&= \lim_{t \rightarrow t_0} \left(\frac{f(t) - f(t_0)}{t - t_0} \times g(t) \right) + f(t_0) \times \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{g(t) - g(t_0)}{t - t_0} = f'(t_0) \times g(t_0) + f(t_0) \times g'(t_0)\end{aligned}$$

□

$$5. (f, g, h)' = (f', g, h) + (f, g', h) + (f, g, h')$$

Утверждение, которое не переносится на вектор-функции.

Теорема 1 (Лагранжа). $f(b) - f(a) = f'(c)(b - a), \quad \exists c \in [a, b]$

Не работает в векторном случае

Лемма 1. $|\vec{f}| = \text{const} \iff \vec{f}' \perp \vec{f}$

Доказательство.

$$|\vec{f}| = \text{const} \iff (\vec{f}, \vec{f}) = \text{const} \iff \frac{d}{dt}(\vec{f}, \vec{f}) = 0 \iff 2(\vec{f}, \vec{f}') = 0 \iff \vec{f} \perp \vec{f}'$$

□

1.1.1 Параметризация и перепараметризация

\vec{f} называется параметризацией кривой

Определение 5 (перепараметризация). $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad g : [c, d] \rightarrow \mathbb{R}^3$

\vec{f} и \vec{g} – параметризации одной кривой, если

$$\begin{aligned}\exists \alpha : [a, b] \rightarrow [c, d] : f(t) = g(\alpha(t)) \quad \forall t \in [a, b] \\ \alpha \text{ непр.} \\ \alpha(a) = c \\ \alpha(b) = d \\ \alpha \text{ строго возрастает}\end{aligned}$$

Кривая \equiv класс эквивалентности вектор-функций

1.2 Касательный вектор

Определение 6. $\vec{f}'(t_0)$ называется касательным вектором

Утверждение 2. $f \sim g \implies f'(t_0) \parallel g'(\alpha(t_0))$

Доказательство.

$$\begin{aligned}\vec{f}(t) &= \vec{g}(\alpha(t)) \\ \vec{f}'(t) &= \vec{g}'(\alpha(t)) \cdot \underbrace{\alpha'(t)}_{>0} \implies \vec{f}'(t) \parallel \vec{g}'(\alpha(t))\end{aligned}$$

□

Определение 7. Касательная – совокупность касательных векторов и противоположных им и $\vec{0}$

Определение 8. Регулярная параметризация – параметризация с требованием, чтобы $\vec{f}'(t) \neq \vec{0} \quad \forall t$

Пример. $f(t) = (t^2, t^3, t^4)$ – не регулярная

Определение 9. Кривая называется регулярной, если она допускает регулярную параметризацию

Теорема 2. δ – расстояние от $f(t)$ до касательной прямой

$$\implies \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{\delta}{|\vec{f}(t) - \vec{f}(t_0)|} = 0$$

Касательная – единственная прямая, обладающая таким свойством

Замечание. Предел – синус зелёного угла на рис. 1.1

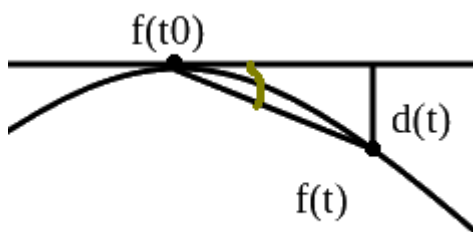


Рис. 1.1: Теорема о касательной

Уравнение касательной к прямой.

$$\vec{v}(t) = \vec{f}'(t_0) \cdot \tau + \vec{f}(t_0)$$

Доказательство (теоремы).

$$\delta(t) = \frac{\left| \left((f(t) - f(t_0)) \times f'(t_0) \right) \times f'(t_0) \right|}{|f'(t_0)|^2}$$

Введём такую систему координат, чтобы касательная была осью OX :

$$\vec{f}(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \\ f_3(t) \end{pmatrix}$$

$$f'(t) = (1, 0, 0)$$

$$f(t_0) = (0, 0, 0)$$

Посчитаем двойное векторное произведение:

$$\left(f(t) - f(t_0) \right) \times f'(t_0) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \\ f_3(t) \end{pmatrix} \times (1, 0, 0) = (0, f_3, -f_2)$$

$$(0, f_3, -f_2) \times (1, 0, 0) = (0, -f_2, f_3)$$

$$\delta = \frac{\sqrt{f_2^2 + f_3^2}}{1}$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \frac{\delta^2}{|f(t) - f(t_0)|^2} = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{f_2^2(t) + f_3^2(t)}{f_1^2(t) + f_2^2(t) + f_3^2(t)}$$

Неопределённость – $(0, 0, 0)$

$$f_1(t_0) = f_2(t_0) = f_3(t_0)$$

$$\begin{aligned}
\lim \dots & \underset{\text{Лопиталь}}{=} \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{2f_2f'_2 + 2f_3f'_3}{2(f_1f'_1 + f_2f'_2 + f_3f'_3)} \underset{\text{Лопиталь}}{=} \\
& = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{f_2'^2 + f_2f_2'' + f_3'^2 + f_3f_3''}{\underbrace{f_1'^2}_{\rightarrow 1} + \underbrace{f_1f_1'' + f_2'^2 + f_2f_2''}_{\rightarrow 0} + \underbrace{f_3'^2}_{\rightarrow 0} + \underbrace{f_3f_3''}_{\rightarrow 0}} = 0 \iff \vec{f}'(t) \parallel (1, 0, 0)
\end{aligned}$$

□