



Рис. 1

Эти формулы, очевидно, являются обращением формул(17.12).

Отсюда следует, что векторы \mathbf{r}' и \mathbf{r}'' также параллельны соприкасающейся плоскости; в силу же условия $k \neq 0$ выполняется неравенство $\mathbf{r}' \times \mathbf{r}'' \neq 0$ (см. (17.10)). и, следовательно, \mathbf{r}' и \mathbf{r}'' не коллинеарны. Обозначим теперь через $\mathbf{r}_0, \mathbf{r}'_0, \mathbf{r}''_0$ векторы $\mathbf{r}, \mathbf{r}', \mathbf{r}''$ в некоторой фиксированной точке данной кривой Γ , а через \mathbf{r} - текущий вектор соприкасающейся плоскости; тогда смешанное произведение векторов $\mathbf{r} - \mathbf{r}_0, \mathbf{r}'_0, \mathbf{r}''_0$ должно быть равно 0, так как все они параллельны соприкасающейся плос-

кости.(рис. 87)

$$(\mathbf{r} - \mathbf{r}_0, \mathbf{r}'_0, \mathbf{r}''_0) = 0$$

Это и есть уравнение указанной плоскости в векторном виде. в координатном виде оно запишется следующим образом:

$$\begin{vmatrix} x-x_0 & y-y_0 & z-z_0 \\ x'_0 & y'_0 & z'_0 \\ x''_0 & y''_0 & z''_0 \end{vmatrix} = 0$$

где $\mathbf{r} = (x, y, z)$, $\mathbf{r}_0 = (x_0, y_0, z_0)$, $\mathbf{r}'_0 = (x'_0, y'_0, z'_0)$, $\mathbf{r}''_0 = (x''_0, y''_0, z''_0)$.

17.4 Центр кривизны и эволюта прямой

Определение 7. Точка пространства, лежащая на главной нормали, проведенной в данной точке кривой, и находящаяся от этой точки кривой на расстоянии, равном радиусу кривизны R , в направлении вектора главной нормали \mathbf{n} , называется центром кривизны кривой в указанной ее точке(рис. 88).

Таким образом, если ρ - радиус-вектор центра кривизны, а \mathbf{r} , как обычно, радиус-вектор данной точки кривой, то

$$\rho = \mathbf{r} + R\mathbf{n}$$

или, так как $R = \frac{1}{k}$, а $\mathbf{n} = \frac{1}{k} \left| \frac{d\mathbf{t}}{ds} \right| = \frac{1}{k^2} \frac{d^2\mathbf{r}}{ds^2}$, то

$$\rho = \mathbf{r} + \frac{d^2\mathbf{r}}{ds^2} \quad (17.19)$$