

第三幕 曲率

Wayne Zheng

2025 年 9 月 29 日

目录

1 平面曲线的曲率	i
2 三维空间的曲线	i
3 曲面的主曲率	ii

1 平面曲线的曲率

不存在一维的内蕴曲率概念。几何与物理的联系：如果一个单位质量的滚珠在一段无摩擦的曲线上以单位速率运动，金属丝就会有一个垂直于切向的作用力作用在滚珠上，牛顿知道，这个力 F 的大小就是曲线的曲率 κ 。

曲率最早由牛顿引入，描述曲线的“弯曲性”。更确切地说，曲率是切线关于弧长的转向率。如果 φ 是切线的变化角，则 $\kappa = d\varphi/ds$ 。设 \mathbf{T} 和 \mathbf{N} 是曲线的单位切向量和指向曲率中心的单位法向量，则我们容易得到 $\delta\mathbf{T} \asymp \mathbf{N}\delta\varphi$ ，从而

$$\frac{d\mathbf{T}}{ds} \equiv \mathbf{T}' = \kappa\mathbf{N}. \quad (1)$$

也可以用法向量取代切向量，考虑法向量的转向率

$$\frac{d\mathbf{N}}{ds} \equiv \mathbf{N}' = -\kappa\mathbf{T}. \quad (2)$$

因为如果将考虑对象从曲线变成曲面，就不存在唯一的切向量了。换句话说，在平面内，切向量和法向量的转向速率都是曲率 κ ，其变化率的方向是相反的，平行于另一个向量。

一般地，牛顿发现质点在二维平面的运动曲线 $[x(t), y(t)]$ 的曲率公式

$$\kappa = \frac{\dot{x}\ddot{y} - \dot{y}\ddot{x}}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{3/2}}. \quad (3)$$

上方的点是关于时间的导数。对于单位速率运动的质点， $|\mathbf{v}|^2 = \dot{x}^2 + \dot{y}^2 = 1$ 。如果质点在 δt 时刻内走过了 $\delta\varphi$ ，此时 $\delta t = \delta s$ 。则 \dot{y} 方向的增量为 $\delta\dot{y} \asymp \ddot{y}\delta t = \ddot{y}\delta s$ 。根据相似三角形，

$$\frac{\delta\varphi}{\ddot{y}\delta s} \asymp \frac{1}{\dot{x}}.$$

即

$$\kappa \equiv \frac{d\varphi}{ds} = \frac{\ddot{y}}{\dot{x}}. \quad (4)$$

利用三角形另一边的相似性质，容易得此时曲率的另一个表达式 $\kappa = -\ddot{x}/\dot{y}$ 。

2 三维空间的曲线

密切平面：在三维空间中扭曲的曲线，每个无限小的部分仍可以认为是在一个平面内的，这个平面称为密切平面（osculating plane）。密切平面可以看作是曲线在瞬时最贴合的

平面。密切平面由两个（单位）向量切向量 \mathbf{T} 和主法向量 \mathbf{N} 张成。考虑沿着该曲线的质点运动，切向量 \mathbf{T} 描述的是曲线的瞬时速度方向，主法向量 \mathbf{N} 描述的是曲线的瞬时加速度方向，指向曲率中心。密切平面的法向量称为副法向量 \mathbf{B} 。 $(\mathbf{T}, \mathbf{N}, \mathbf{B})$ 组成了弗勒内（Frenet）框架。

设曲线是关于弧长 s 的函数，即 $\mathbf{r} = \mathbf{r}(s)$ 。则切向量定义为

$$\mathbf{T} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}.$$

密切平面的旋转速率称为挠率（torsion） τ ，也就是副法线绕 \mathbf{T} 的旋转速率，即

$$\mathbf{B}' = -\tau\mathbf{N}. \quad (5)$$

在三维空间中，主法线向量 \mathbf{N} 不仅在密切平面内旋转，还要沿着 \mathbf{B} 方向，绕着切向量 \mathbf{T} 旋转，因此综合起来，主法线的变化率为

$$\mathbf{N}' = -\kappa\mathbf{T} + \tau\mathbf{B}. \quad (6)$$

因此，三维空间中曲线的弗勒内-塞雷方程（Frenet-Serret formulas）总结如下：

$$\begin{pmatrix} \mathbf{T}' \\ \mathbf{N}' \\ \mathbf{B}' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \kappa & 0 \\ -\kappa & 0 & \tau \\ 0 & -\tau & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{T} \\ \mathbf{N} \\ \mathbf{B} \end{pmatrix}. \quad (7)$$

3 曲面的主曲率

选取 p 点作为原点，法线方向为 z 轴，切平面为 x - y 平面，建立直角坐标系。可以用 $z = f(x, y)$ 来表示曲面，在原点处 $f(0, 0) = 0, \partial_x f = \partial_y f = 0$ 。当 $x, y \rightarrow 0$ 时，我们可以展开 $z \simeq ax^2 + by^2 + cxy + dx + ey$ 。因为在原点 $\partial_x f = \partial_y f = 0$ ，所以 $\partial_x f = 2ax + cy + d \rightarrow 0$ 。因此 $d = e = 0$ 。我们可以用非常靠近且平行于切面面的一个平面 $z = k$ 来切开曲面，得到的截面曲线在原点附近可以表示为

$$z \simeq ax^2 + by^2 + cxy \quad (8)$$

是一个二次齐次曲线。圆锥曲线都有两个相互垂直的对称轴，如果我们选取这两个轴作为 x 轴和 y 轴，则可以消去交叉项，因为在反射变换下 $x \rightarrow -x, y \rightarrow y, f(x, y)$ 保持不变。因此，我们可以将截面曲线表示为

$$z \simeq ax^2 + by^2. \quad (9)$$

根据二维空间中的曲线，我们知道分别沿着 x 轴和 y 轴的曲线可以表示为 $z \simeq \frac{1}{2}\kappa_1 x^2$ 和 $z \simeq \frac{1}{2}\kappa_2 y^2$ ，其中我们定义了 $\kappa_1 = \kappa(0), \kappa_2 = \kappa(\pi/2)$ 。因此，

$$z \simeq \frac{1}{2}\kappa_1 x^2 + \frac{1}{2}\kappa_2 y^2. \quad (10)$$

如果考虑任意角度的截面曲线，设该截面与 x 轴的夹角为 θ ，如果在切平面内沿着 θ 方向移动一小段距离 ϵ ，则 $x = \epsilon \cos \theta, y = \epsilon \sin \theta$ ，则

$$\kappa(\theta) \simeq 2 \left(\frac{z}{\epsilon^2} \right) \simeq 2 \left[\frac{\frac{1}{2}\kappa_1(\epsilon \cos \theta)^2 + \frac{1}{2}\kappa_2(\epsilon \sin \theta)^2}{\epsilon^2} \right] = \kappa_1 \cos^2 \theta + \kappa_2 \sin^2 \theta. \quad (11)$$

这就是欧拉曲率公式。