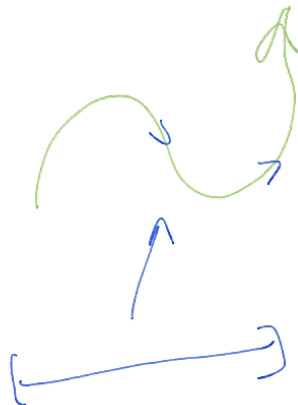


- 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)
  - Замена параметра
  - Натуральная параметризация
- 2 Кривизна кривой на плоскости
  - Определения
  - Вычисление кривизны
  - Формулы Френе
- 3 Поворот плоской кривой
  - Определение и свойства
  - Восстановление кривой по кривизне
  - Поворот простой замкнутой кривой



### Определение

**Регулярная кривая** — гладкое отображение  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  (где  $I \subset \mathbb{R}$  — интервал), такое, что  $\gamma'(t) \neq 0$  для всех  $t \in I$ .

Дальше будем рассматривать только такие кривые.

# Напоминание: регулярные кривые

## Определение

**Регулярная кривая** — гладкое отображение  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  (где  $I \subset \mathbb{R}^n$  — интервал), такое, что  $\gamma'(t) \neq 0$  для всех  $t \in I$ .

Дальше будем рассматривать только такие кривые.

## Определение

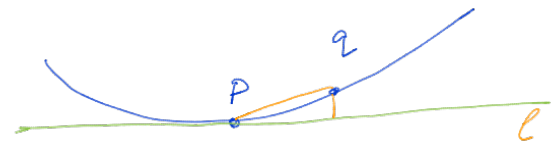
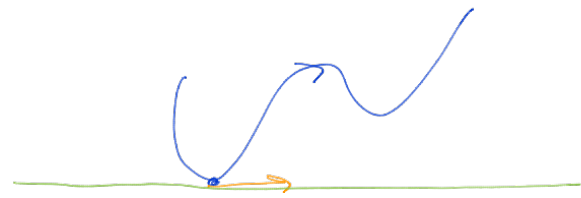
**Касательная** к регулярной кривой  $\gamma$  в точке  $t \in I$  — прямая, проходящая через точку  $\gamma(t)$  в направлении вектора  $\gamma'(t)$ .

## Замечание

Кривая  $\gamma$  имеет **касание первого порядка** со своей касательной  $\ell$  в точке  $t$ .

То есть, для  $p = \gamma(t)$ ,  $q = \gamma(t + \varepsilon)$ , где  $\varepsilon \rightarrow 0$ ,

$$d(q, \ell) = o(|q - p|)$$



$$q \rightarrow p$$

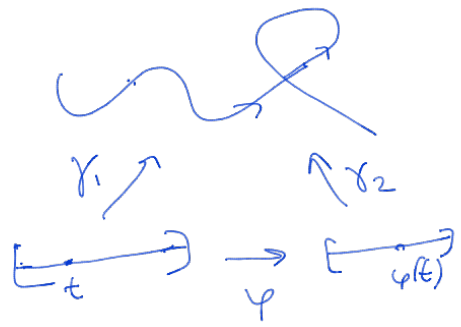
- 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)
  - Замена параметра
  - Натуральная параметризация
- 2 Кривизна кривой на плоскости
  - Определения
  - Вычисление кривизны
  - Формулы Френе
- 3 Поворот плоской кривой
  - Определение и свойства
  - Восстановление кривой по кривизне
  - Поворот простой замкнутой кривой

## Определение

Будем называть регулярные кривые  $\gamma_1: I_1 \rightarrow \mathbb{R}^n$  и  $\gamma_2: I_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$  **эквивалентными**, если существует **гладкая биекция**  $\varphi: I_1 \rightarrow I_2$  такая, что

- $\varphi'(t) > 0$  для всех  $t \in I_1$
- $\gamma_1 = \gamma_2 \circ \varphi$  (т.е.  $\gamma_1(t) = \gamma_2(\varphi(t))$  для всех  $t$ ).

Функция  $\varphi$  называется **заменой параметра** или **перепараметризацией**.



## Определение

Будем называть регулярные кривые  $\gamma_1: I_1 \rightarrow \mathbb{R}^n$  и  $\gamma_2: I_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$  **эквивалентными**, если существует **гладкая биекция**  $\varphi: I_1 \rightarrow I_2$  такая, что

- $\varphi'(t) > 0$  для всех  $t \in I_1$
- $\gamma_1 = \gamma_2 \circ \varphi$  (т.е.  $\gamma_1(t) = \gamma_2(\varphi(t))$  для всех  $t$ ).

Функция  $\varphi$  называется **заменой параметра** или **перепараметризацией**.

## Замечание

Если кривые эквивалентны, то у них один и тот же образ в  $\mathbb{R}^n$ , и его точки проходятся в том же порядке.

## Определение

Будем называть регулярные кривые  $\gamma_1: I_1 \rightarrow \mathbb{R}^n$  и  $\gamma_2: I_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$  **эквивалентными**, если существует **гладкая биекция**  $\varphi: I_1 \rightarrow I_2$  такая, что

- $\varphi'(t) > 0$  для всех  $t \in I_1$
- $\gamma_1 = \gamma_2 \circ \varphi$  (т.е.  $\gamma_1(t) = \gamma_2(\varphi(t))$  для всех  $t$ ).

Функция  $\varphi$  называется **заменой параметра** или **перепараметризацией**.

## Замечание

Если кривые эквивалентны, то у них один и тот же образ в  $\mathbb{R}^n$ , и его точки проходятся в том же порядке.

## Замечание

При замене параметра с положительной производной из регулярной кривой всегда получается регулярная.

## Теорема

*Введенное отношение — действительно отношение эквивалентности на множестве всех регулярных кривых.*



## Теорема

Введенное отношение — действительно отношение эквивалентности на множестве всех регулярных кривых.

## Доказательство.

1. Рефлексивность: возьмем  $\varphi = id$ .
2. Симметричность: условие  $\varphi' > 0$  гарантирует, что обратная функция  $\varphi^{-1}: I_2 \rightarrow I_1$  тоже гладкая.
3. Транзитивность: возьмем композицию замен параметра. □

$$\gamma_1 \sim \gamma_2 \Rightarrow \gamma_2 \sim \gamma_1$$

$$\gamma_1 = \gamma_2 \circ \varphi \quad \exists \varphi^{-1}$$

$$\gamma_1 \circ \varphi^{-1} = \gamma_2$$

$$\varphi' > 0 \Rightarrow \varphi^{-1} \in C^\infty$$

$$\gamma_1 = \gamma_2 \circ \varphi, \quad \gamma_2 = \gamma_3 \circ \psi$$

$$\gamma_1 = \gamma_3 \circ (\varphi \circ \psi)$$

## Теорема

Введенное отношение — действительно отношение эквивалентности на множестве всех регулярных кривых.

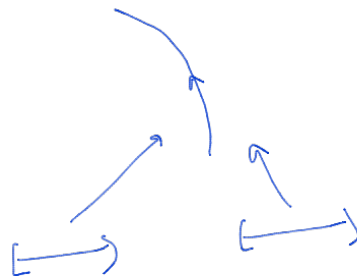
## Доказательство.

1. Рефлексивность: возьмем  $\varphi = id$ .
  2. Симметричность: условие  $\varphi' > 0$  гарантирует, что обратная функция  $\varphi^{-1}: I_2 \rightarrow I_1$  тоже гладкая.
  3. Транзитивность: возьмем композицию замен параметра.
- 

## Термины:

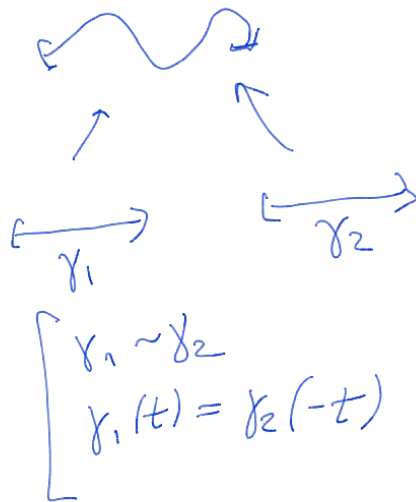
Класс эквивалентности кривых, связанных заменами параметра, называется **непараметризованной кривой**. ✓

Представители класса эквивалентности — **параметризации** этой кривой. ✓



## Задача

Пусть  $\gamma_1$  и  $\gamma_2$  инъективны, определены на отрезках, и их образы совпадают. Тогда они эквивалентны с точностью до замены направления обхода (замены параметра  $t \mapsto -t$ ).



## Теорема

*Длины эквивалентных кривых равны.*

# Замена параметра сохраняет длину

## Теорема

Длины эквивалентных кривых равны.

## Доказательство.

Докажем равенство длин для кривых  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  и  $\gamma \circ \varphi$ , где  $\varphi$  — допустимая замена параметра.

Утверждение сводится к тождеству

$$l(\gamma \circ \varphi) = \int_{\varphi(I)} |(\gamma \circ \varphi)'(t)| dt \stackrel{?}{=} \int_I |\gamma'(t)| dt = l(\gamma) \quad (1)$$

Левая часть равна

$$\int_{\varphi(I)} |\gamma'(\varphi(t))| \varphi'(t) dt = \int_I |\gamma'(x)| dx = l(\gamma) \quad (2)$$

(замена переменной в интеграле:  $x = \varphi(t)$ ). □

$$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\gamma_1(t) = \gamma(\varphi(t))$$

$$l(\gamma) = \int_a^b |\gamma'|$$

$$|\gamma'(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t)|$$

---


$$f(x) = |\gamma'(x)|$$

$$\text{лев. ч.} = \int f(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) dt$$

$$= \int f(x) dx$$

- 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)
  - Замена параметра
  - **Натуральная параметризация**
- 2 Кривизна кривой на плоскости
  - Определения
  - Вычисление кривизны
  - Формулы Френе
- 3 Поворот плоской кривой
  - Определение и свойства
  - Восстановление кривой по кривизне
  - Поворот простой замкнутой кривой

## Определение

Гладкая кривая  $\gamma$  называется **натурально параметризованной**, если  $|\gamma'(t)| = 1$  для всех  $t$ .

## Определение

Гладкая кривая  $\gamma$  называется **натурально параметризованной**, если  $|\gamma'(t)| = 1$  для всех  $t$ .

## Теорема

*У любой регулярной кривой есть натуральная параметризация.  
Она единственна с точностью до замены параметра  $t \mapsto t + \text{const}$ .*

V



# Доказательство: существование

Пусть  $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  — регулярная кривая,  $L = \ell(\gamma)$ .

Определим функцию  $\lambda(t) = \int_a^t |\gamma'|$ .

Её множество значений —  $[0, L]$ , при этом  $\lambda' = |\gamma'| > 0$ .

$\Rightarrow$  существует гладкая обратная функция

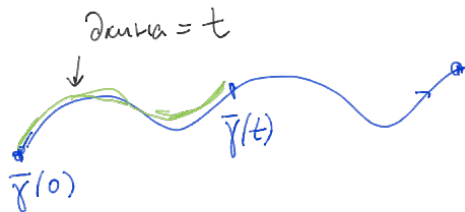
$$\varphi = \lambda^{-1}: [0, L] \rightarrow [a, b].$$

Докажем, что  $\gamma \circ \varphi$  — искомая натуральная параметризация:

$$|(\gamma \circ \varphi)'(t)| = |\gamma'(\varphi(t))| \varphi'(t) = \frac{\lambda'(\varphi(t))}{\lambda'(\varphi(t))} = 1 \quad (1)$$

так как

$$\varphi'(t) = (\lambda^{-1})'(t) = \frac{1}{\lambda'(\lambda^{-1}(t))} = \frac{1}{\lambda'(\varphi(t))} \quad (2)$$



$\bar{\gamma}$  — натур. параметриз.

$$\lambda: [a, b] \rightarrow [0, L]$$

$$\lambda' = |\gamma'| > 0.$$

$$\bar{\gamma}(t) = \gamma(\varphi(t)) = \gamma(\lambda^{-1}(t))$$

## Доказательство: единственность

Пусть  $\gamma_1$  и  $\gamma_2$  — две натуральные параметризации одной кривой,  $\gamma_1 = \gamma_2 \circ \varphi$ . Тогда

$$1 = |\gamma_1'(t)| = |\gamma_2'(\varphi(t))| \varphi'(t) = \varphi'(t) \quad \checkmark$$

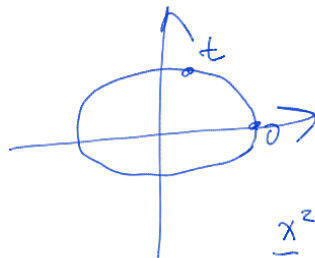
$$\Rightarrow \varphi' \equiv 1 \Rightarrow \varphi(t) = t + \text{const.}$$

Теорема доказана

- Чтобы гарантировать, что изучаемые свойства кривых не зависят от выбора параметризации, можно определять их только для натурально параметризованных кривых.

- Чтобы гарантировать, что изучаемые свойства кривых не зависят от выбора параметризации, можно определять их только для натурально параметризованных кривых.
- Но при практических вычислениях переходить к натуральным параметризациям неудобно. Натуральную параметризацию не всегда можно найти в явном виде. Например, длина дуги эллипса — неберущийся интеграл.

✓



$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

$$\gamma(t) = (a \cos t, b \sin t)$$

$$\int_0^t \sqrt{a^2 \sin^2 x + b^2 \cos^2 x} \, dx$$

не интегрируется  
"в квадратах"

## 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)

- Замена параметра
- Натуральная параметризация

## 2 Кривизна кривой на плоскости

- Определения
- Вычисление кривизны
- Формулы Френе

## 3 Поворот плоской кривой

- Определение и свойства
- Восстановление кривой по кривизне
- Поворот простой замкнутой кривой

$$\begin{aligned}
 f \cdot g(t+\varepsilon) &= \\
 &= f(t+\varepsilon) \cdot g(t+\varepsilon) = \text{Summed.} \\
 &= \left( \underbrace{f(t)} + \underbrace{f'(t) \cdot \varepsilon + o(\varepsilon)} \right) \cdot \\
 &\quad \left( \underbrace{g(t)} + \underbrace{g'(t) \cdot \varepsilon + o(\varepsilon)} \right) \quad \downarrow \text{=} \\
 &= f(t) \cdot g(t) + \varepsilon \left( \begin{matrix} f(t) \cdot g'(t) + \\ f'(t) \cdot g(t) \end{matrix} \right) \\
 &\quad + o(\varepsilon)
 \end{aligned}$$

# Дифференцирование скалярного произведения

## Теорема

Для гладких функций  $f, g: I \rightarrow \mathbb{R}^n$

$$\langle f, g \rangle' = \langle f', g \rangle + \langle f, g' \rangle$$

(угловые скобки обозначают скалярное произведение).

Доказательство тривиально.

## Замечание

Аналогичное равенство верно для любых билинейных операций. Например, для применения переменной матрицы к переменному вектору.

$A(t)$  — матрица  
 $v(t)$  — вектор.

$$(A(t) \cdot v(t))' = A'(t) \cdot v(t) + A(t) \cdot v'(t)$$

$$f = f(t), \quad g = g(t)$$

$$f(t), g(t) \in \mathbb{R}^n.$$

$$\langle f(t), g(t) \rangle' = \dots$$

$$f(t) = (f_1(t), f_2(t), \dots)$$

$$g(t) = (g_1(t), \dots)$$

$$\langle f, g \rangle(t) = f_1 g_1 + f_2 g_2 + \dots$$

$$\langle f, g \rangle' = f_1' g_1 + f_1 g_1' + \dots$$

# Дифференцирование скалярного произведения

## Теорема

Для гладких функций  $f, g: I \rightarrow \mathbb{R}^n$

$$\langle f, g \rangle' = \langle f', g \rangle + \langle f, g' \rangle$$

(угловые скобки обозначают скалярное произведение).

Доказательство тривиально.

## Замечание

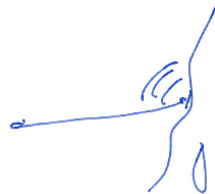
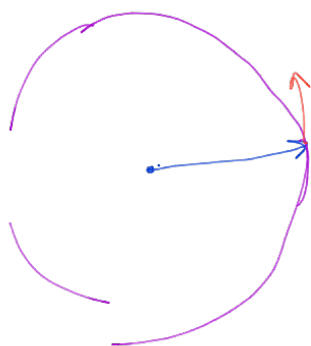
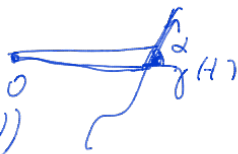
Аналогичное равенство верно для любых билинейных операций. Например, для применения переменной матрицы к переменному вектору.

## Следствие

Если  $|f| = \text{const}$ , то  $f'(t) \perp f(t)$  при всех  $t$ .  
(И обратно.)

$$\text{Упр. } |f(t)|' =$$

$$= |f'(t)| \cdot \cos \angle (f(t), f'(t))$$



$$\langle f, f \rangle = \text{const}$$

$$\langle f, f \rangle' = 0$$

$$2 \langle f, f' \rangle \Rightarrow f' \perp f$$

- 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)
  - Замена параметра
  - Натуральная параметризация
- 2 Кривизна кривой на плоскости
  - Определения
  - Вычисление кривизны
  - Формулы Френе
- 3 Поворот плоской кривой
  - Определение и свойства
  - Восстановление кривой по кривизне
  - Поворот простой замкнутой кривой

~ 19:00 -  
тестовая консультация





## Соглашение

Далее все кривые предполагаются естественно параметризованными, если явно не указано обратное.

Пусть  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^2$  — натурально параметризованная кривая.

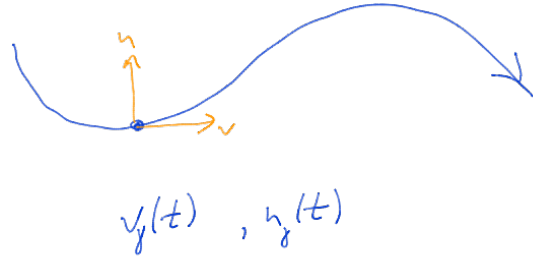
## Определение

**Базис Френе** кривой  $\gamma$  в точке  $t \in I$  — пара векторов  $v, n \in \mathbb{R}^2$ , определяемая условиями:

- $v = \gamma'(t)$
- $(v, n)$  — положительно ориентированный ортонормированный базис плоскости.

**Обозначения:**  $v, n$  или  $v(t), n(t)$  или  $v_\gamma(t), n_\gamma(t)$ .

**Названия:**  $v$  — **скорость**,  $n$  — **нормаль**.



## Соглашение

Далее все кривые предполагаются натурально параметризованными, если явно не указано обратное.

Пусть  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^2$  — натурально параметризованная кривая.

## Определение

**Базис Френе** кривой  $\gamma$  в точке  $t \in I$  — пара векторов  $v, n \in \mathbb{R}^2$ , определяемая условиями:

- $v = \gamma'(t)$
- $(v, n)$  — положительно ориентированный ортонормированный базис плоскости.

**Обозначения:**  $v, n$  или  $v(t), n(t)$  или  $v_\gamma(t), n_\gamma(t)$ .

**Названия:**  $v$  — **скорость**,  $n$  — **нормаль**.

## Замечание

Если в координатах  $v = (x, y)$ , то  $n = (-y, x)$ .  
Отсюда следует, что  $n$  гладко зависит от  $t$ .

# Определение кривизны

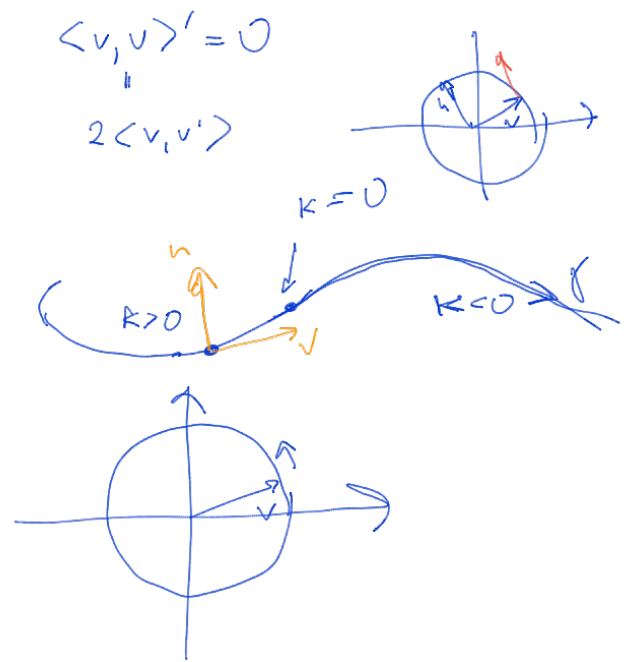
Наблюдение:  $|v| \equiv 1 \implies v' \perp v \implies v' \parallel n$ .  $v$

## Определение

**Кривизна** натурально параметризованной кривой  $\gamma$  в точке  $t$  — такое число  $\kappa = \kappa(t) \in \mathbb{R}$ , что

$$\gamma''(t) = v'(t) = \kappa(t) \cdot n(t) = \kappa(t) \cdot \cancel{\gamma''(t)}$$

Аргумент  $t$ , как правило, не пишется:  $v' = \kappa n$ .



# Определение кривизны

Наблюдение:  $|v| \equiv 1 \implies v' \perp v \implies v' \parallel n$ .

## Определение

**Кривизна** натурально параметризованной кривой  $\gamma$  в точке  $t$  — такое число  $\kappa = \kappa(t) \in \mathbb{R}$ , что

$$v'(t) = \kappa(t) \cdot n(t) = \cancel{\kappa(t)} \cdot \cancel{\gamma''(t)}$$

Аргумент  $t$ , как правило, не пишется:  $v' = \kappa n$ .

## Замечание

Эквивалентное определение:

$$\kappa = \langle v', n \rangle.$$

Из этой формулы следует, что  $\kappa$  гладко зависит от  $t$ .

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

Опр.  $f'(t) = \lim_{c \rightarrow 0} \frac{f(t+c) - f(t)}{c}$

Если  $f(t) = (f_1(t), f_2(t), \dots)$

то  $f'(t) = (f_1'(t), f_2'(t), \dots)$

Кривизна —

- сохраняется при движениях, сохраняющих ориентацию (поворотах и параллельных переносах);

$L: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  — поворот.

$$\tilde{\gamma} = L \circ \gamma.$$

$\Downarrow$

$$\tilde{\gamma}' = L(\gamma'). \quad \tilde{v} = L(v)$$

$$\tilde{\gamma}'' = L(\gamma''). \quad \tilde{n} = L(n)$$

...

Кривизна —

- сохраняется при движениях, сохраняющих ориентацию (поворотах и параллельных переносах);
- меняет знак при движениях, меняющих ориентацию (осевых и скользящих симметриях)

$L$  — симметрия

$$\tilde{\gamma} = L \circ \gamma.$$

$$\tilde{\gamma}' = L(\gamma')$$

$$\tilde{\gamma}'' = L(\gamma'')$$

$$\tilde{v} = L(v)$$

$$\tilde{n} = -L(n)$$

$$\tilde{\kappa}'' = -\kappa$$

Кривизна —

- сохраняется при движениях, сохраняющих ориентацию (поворотах и параллельных переносах);
- меняет знак при движениях, меняющих ориентацию (осевых и скользящих симметриях)
- меняет знак при обращении направления обхода (т.е. при замене параметра  $t \mapsto -t$ ).

$\tilde{\gamma}(t) = \gamma(-t)$

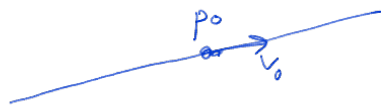
$$\begin{aligned}\tilde{\gamma}' &= -\gamma' & \tilde{v} &= -v. \\ \tilde{\gamma}'' &= \gamma'' & \tilde{n} &= -n \\ \tilde{\kappa} &= \langle \tilde{\gamma}'', \tilde{n} \rangle = -\kappa.\end{aligned}$$

## Пример (кривизна прямой)

Для прямой натуральная параметризация имеет вид

$\gamma(t) = p + v_0 t$ , где  $p, v_0 \in \mathbb{R}^2$  фиксированы,  $|v_0| = 1$ .

Имеем  $\gamma'' \equiv 0 \Rightarrow \kappa \equiv 0$ .



$$\gamma(t) = p_0 + v_0 t$$

$$\gamma'' = 0 \Rightarrow \kappa = 0.$$



## Пример (кривизна прямой)

Для прямой натуральная параметризация имеет вид  $\gamma(t) = p + v_0 t$ , где  $p, v_0 \in \mathbb{R}^2$  фиксированы,  $|v_0| = 1$ . Имеем  $\gamma'' \equiv 0 \implies \kappa \equiv 0$ .

## Пример (кривизна окружности)

Рассмотрим окружность радиуса  $R$  с центром в начале координат. Легко угадать натуральную параметризацию:

$$\gamma(t) = \left( R \cos \frac{t}{R}, R \sin \frac{t}{R} \right)$$

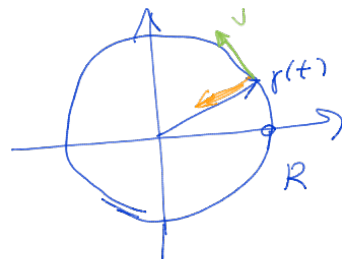
(обход против часовой стрелки). Вычисляем:

$$v(t) = \gamma'(t) = \left( -\sin \frac{t}{R}, \cos \frac{t}{R} \right) \quad (1)$$

$$n(t) = \left( -\cos \frac{t}{R}, -\sin \frac{t}{R} \right) \quad (2)$$

$$\gamma''(t) = v'(t) = \left( -\frac{1}{R} \cos \frac{t}{R}, -\frac{1}{R} \sin \frac{t}{R} \right) = \frac{1}{R} n(t)$$

Отсюда  $\kappa(t) = \frac{1}{R}$



$(R \cos t, R \sin t)$   
 не натуральная  
 $t \rightarrow \frac{t}{R}$

$$|v(t)| = \sqrt{\cos^2 + \sin^2} = 1$$

$$\begin{vmatrix} -\sin & -\cos \\ \cos & -\sin \end{vmatrix} = \sin^2 + \cos^2 = 1$$

$$\gamma'' = \frac{1}{R} \cdot n \implies \kappa = \frac{1}{R}$$

$$t \in [0, 2\pi R]$$

## Определение

**Соприкасающаяся окружность** кривой  $\gamma$  в точке  $t$  — окружность с центром в точке

$$c = \gamma(t) + \frac{n(t)}{\kappa(t)}$$

и радиусом

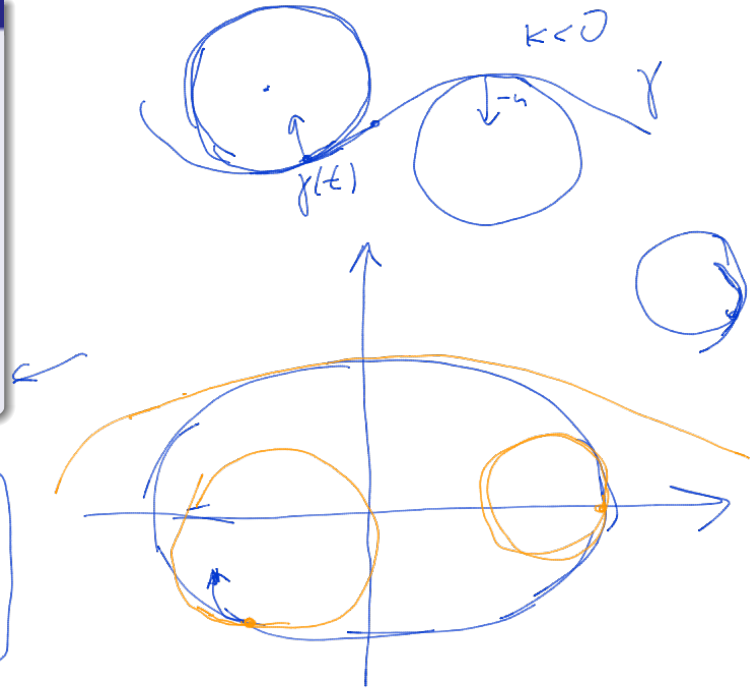
$$R = \frac{1}{|\kappa(t)|}$$

(При  $\kappa = 0$  окружность вырождается в прямую.)

**Названия:**  $c$  — **центр кривизны**,  $R$  — **радиус кривизны**.

## Свойства:

- Эта окружность проходит через точку  $\gamma(t)$ , и при правильном выборе направления обхода имеет в этой точке такую же скорость и кривизну, как  $\gamma$ .
- Как следствие,  $\gamma$  имеет касание второго порядка с этой окружностью. Окружность с таким свойством единственна (упражнение).



- 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)
  - Замена параметра
  - Натуральная параметризация
- 2 Кривизна кривой на плоскости
  - Определения
  - **Вычисление кривизны**
  - Формулы Френе
- 3 Поворот плоской кривой
  - Определение и свойства
  - Восстановление кривой по кривизне
  - Поворот простой замкнутой кривой

## Кривизна не естественно параметризованной кривой

Пусть  $\gamma$  — произвольная (не естественно параметризованная) регулярная кривая.

### Определение

Кривизна  $\gamma$  в точке  $t$  — кривизна её натуральной параметризации в соответствующей точке.  $\varphi(t)$  ✓

(Аналогично определяется базис Френе и т.д.)

# Кривизна не естественно параметризованной кривой

Пусть  $\gamma$  — произвольная (не естественно параметризованная) регулярная кривая.

## Определение

Кривизна  $\gamma$  в точке  $t$  — кривизна её натуральной параметризации в соответствующей точке.

(Аналогично определяется базис Френе и т.д.)

## Теорема

Для произвольной регулярной кривой  $\gamma$  в  $\mathbb{R}^2$

$$\kappa = \frac{[\gamma', \gamma'']}{|\gamma'|^3},$$

где  $[,]$  — внешнее произведение векторов (определитель матрицы).

$$\gamma', \gamma''$$

$$[\gamma', \gamma''] = |\gamma'; \gamma''|$$

$$\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\gamma'(t) \in \mathbb{R}^n$$

$$\gamma''(t) \in \mathbb{R}^n$$

$$\kappa_\gamma(t) = \frac{[\gamma'(t), \gamma''(t)]}{|\gamma'(t)|^3}$$

$$\gamma(t) = \bar{\gamma}(\varphi(t))$$

Пусть  $\bar{\gamma}$  — натуральная параметризация,  $\gamma = \bar{\gamma} \circ \varphi$ ,  
 $v(t), n(t)$  — базис Френе  $\bar{\gamma}$  в точке  $t$ .

Дифференцируем равенство  $\gamma(t) = \bar{\gamma}(\varphi(t))$ :

$$\gamma'(t) = \bar{\gamma}'(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) = \varphi' \cdot v \quad (1)$$

(в правой части  $\varphi' = \varphi'(t)$ ,  $v = v(\varphi(t))$ ).

Пусть  $\bar{\gamma}$  — натуральная параметризация,  $\gamma = \bar{\gamma} \circ \varphi$ ,  
 $v(t), n(t)$  — базис Френе  $\bar{\gamma}$  в точке  $t$ .

Дифференцируем равенство  $\gamma(t) = \bar{\gamma}(\varphi(t))$ :

$$\gamma'(t) = \bar{\gamma}'(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) = \varphi' \cdot v \quad (1)$$

(в правой части  $\varphi' = \varphi'(t)$ ,  $v = v(\varphi(t))$ ).

Вторая производная:

$$\begin{aligned} \gamma''(t) &= \bar{\gamma}''(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t)^2 + \bar{\gamma}'(\varphi(t)) \cdot \varphi''(t) \\ &= \underbrace{\varphi'^2 \kappa \cdot n}_{\text{blue}} + \underbrace{\varphi'' \cdot v}_{\text{blue}} \end{aligned} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} (\bar{\gamma}'(\varphi(t)))' &= \\ &= \bar{\gamma}''(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) \end{aligned}$$

$$\gamma''(\varphi(t)) = \kappa \cdot n$$

$$n = n(\varphi(t))$$

Пусть  $\bar{\gamma}$  — натуральная параметризация,  $\gamma = \bar{\gamma} \circ \varphi$ ,  
 $v(t), n(t)$  — базис Френе  $\bar{\gamma}$  в точке  $t$ .

Дифференцируем равенство  $\gamma(t) = \bar{\gamma}(\varphi(t))$ :

$$\gamma'(t) = \bar{\gamma}'(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t) = \varphi' \cdot \underline{v} \quad (1)$$

(в правой части  $\varphi' = \varphi'(t)$ ,  $v = v(\varphi(t))$ ).

Вторая производная:

$$\begin{aligned} \gamma''(t) &= \bar{\gamma}''(\varphi(t)) \cdot \varphi'(t)^2 + \bar{\gamma}'(\varphi(t)) \cdot \varphi''(t) \quad (2) \\ &= \varphi'^2 \kappa \cdot \underline{n} + \varphi'' \cdot \underline{v} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow [\gamma', \gamma''] = [\varphi' \cdot \underline{v}, \varphi'^2 \kappa \cdot \underline{n} + \varphi'' \cdot \underline{v}] = \varphi'^3 \kappa [\underline{v}, \underline{n}] = \varphi'^3 \kappa \quad (3)$$

Из формулы для первой производной  $|\gamma'|^3 = \varphi'^3$

Разделив одно на другое, получаем требуемое.

$$\kappa \stackrel{?}{=} \frac{[\gamma', \gamma'']}{|\gamma'|^3}$$

$$\varphi' = |\gamma'|$$

из (1)

$$v = (x, y)$$

$$n = (-y, x)$$

$$x^2 + y^2 = 1$$

$$[v, n] = \begin{vmatrix} x & -y \\ y & x \end{vmatrix} = x^2 + y^2 = 1$$

$$[v, n] = [e_1, e_2]$$



- 1 Длина и натуральная параметризация кривой (продолжение)
  - Замена параметра
  - Натуральная параметризация
- 2 Кривизна кривой на плоскости
  - Определения
  - Вычисление кривизны
  - Формулы Френе
- 3 Поворот плоской кривой
  - Определение и свойства
  - Восстановление кривой по кривизне
  - Поворот простой замкнутой кривой

Снова рассматриваем только натурально параметризованные кривые

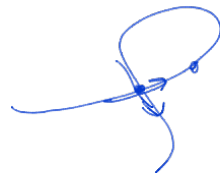
## Теорема (формулы Френе)

Для натурально параметризованной кривой  $\gamma$

$$\checkmark \begin{cases} v' = \kappa n \\ n' = -\kappa v \end{cases}$$

( $v, n$  — базис Френе,  $\kappa$  — кривизна).

$$v = v(t)$$
$$n = n(t)$$



Снова рассматриваем только естественно параметризованные кривые

## Теорема (формулы Френе)

Для естественно параметризованной кривой  $\gamma$

$$\begin{cases} v' = \kappa n \\ n' = -\kappa v \end{cases}$$

( $v, n$  — базис Френе,  $\kappa$  — кривизна).

## Замечание

Метод подвижного репера — раскладывать векторы по переменному базису  $v, n$ , а если возникает нужда в дифференцировании результата — пользоваться формулами Френе.



# Доказательство формул Френе

Первое равенство  $v' = \kappa n$  — определение кривизны.  
Докажем второе.

Так как  $|n| = const$ ,  $n' \perp n \implies n' = \lambda v$  ( $\lambda \in \mathbb{R}$ ).  
Коэффициент  $\lambda$  равен скалярному произведению  $\langle n', v \rangle$ .

Продифференцируем тождество  $\langle n, v \rangle = 0$ :

$$0 = \langle n, v \rangle' = \langle n', v \rangle + \langle n, v' \rangle \quad (1)$$

Отсюда

$$\langle n', v \rangle = -\langle n, v' \rangle = -\langle n, \kappa n \rangle = -\kappa \quad (2)$$

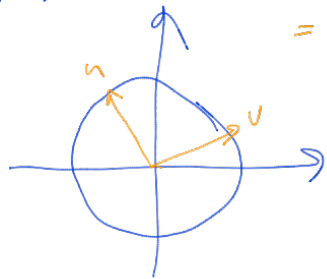
ч.т.д. □

$$\langle h', v \rangle = 0$$

$$\frac{1}{2} \langle h, h \rangle'$$

$$\langle h', v \rangle = ?$$

$$\langle h, h \rangle = 1$$



$$v^\perp = \text{поворот}(v)$$

$$h = v^\perp$$

$$h' = (v')^\perp =$$

$$= (\kappa n)^\perp =$$

$$= \kappa \cdot n^\perp =$$

$$= v^{\perp\perp} = -v$$

# Параллельные кривые

Пусть  $\gamma$  — регулярная кривая,  $a \in \mathbb{R}$ . Рассмотрим кривую

$$\gamma_a(t) = \gamma(t) + an(t),$$

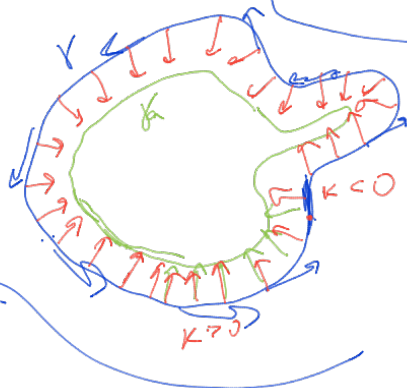
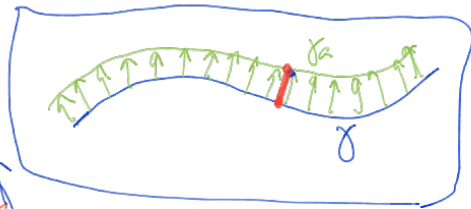
где  $n(t)$  — нормаль  $\gamma$ . Кривая  $\gamma_a$  называется **параллельной кривой** или **эквивдистантой** для  $a$ .

## Задача

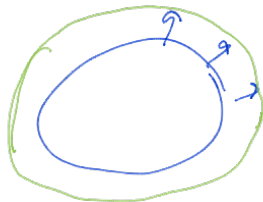
Если  $\gamma$  определена на отрезке, не имеет самопересечений, и  $|a|$  достаточно мало, то расстояния от точки  $\gamma_a(t)$  до кривой  $\gamma$  равно  $|a|$ .

Методом подвижного репера исследуем вопросы про  $\gamma_a$ :

- регулярность ✓
- длина ✓
- кривизна ✓



$\gamma(t)$  — базис.  
точки на  
кривой  $\gamma$   
 $k \gamma_a(t)$



# Скорость и длина $\gamma_a$

Пусть  $\gamma$  натурально параметризована. Из формул Френе

$$\gamma'_a = \gamma' + a n' = v - a \kappa v = (1 - a \kappa) v. \quad (1)$$

**Вывод:**  $\gamma_a$  регулярна, если не достигает никакого центра кривизны  $\gamma$ . Это верно при достаточно малых  $|a|$  или если  $a$  и  $\kappa$  имеют разные знаки (например, при отступе наружу от выпуклой кривой).

Далее предполагаем, что  $a$  таково, что  $1 - a \kappa > 0$  при всех  $t$ . Считаем длину:

$$\underline{\underline{\ell(\gamma_a)}} = \int (1 - a \kappa) = \underline{\underline{\ell(\gamma)}} - \underbrace{a}_{\text{const}} \int \kappa \quad (2)$$

(интеграл по области определения  $\gamma$ ).

## Замечание

Если  $\gamma$  — простая замкнутая, то интеграл её кривизны равен  $\pm 2\pi$  (докажем позже). Тогда  $\ell(\gamma_a) = \ell(\gamma) \pm 2\pi a$ . Знак  $\pm$  зависит от направления обхода.

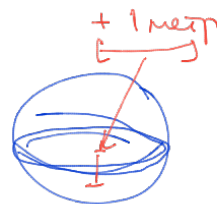
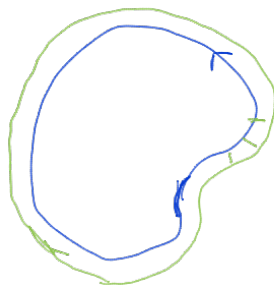
$$\gamma_a(t) = \gamma(t) + a \cdot n(t)$$

$$\gamma' = v$$

$$n' = -\kappa v$$

$\gamma_a$  — регулярна

$$a \neq \frac{1}{\kappa(t)} \quad \forall t$$



Продолжим дифференцирование:

$$\gamma'_a = \gamma' + a n' = v - a \kappa v = \boxed{(1 - a \kappa) v} \quad (1)$$

$$\gamma''_a = \underbrace{(1 - a \kappa)'}_v + \underbrace{(1 - a \kappa)}_{v'} v' = a \kappa' v + \kappa (1 - a \kappa) n \quad (2)$$

$$K = \frac{[\gamma', \gamma'']}{|\gamma'|^3} \quad (*)$$

$$v' = \kappa n$$

Продолжим дифференцирование:

$$\gamma'_a = \gamma' + a n' = v - a \kappa v = (1 - a \kappa) \underline{v}$$

$$\gamma''_a = (1 - a \kappa)' v + (1 - a \kappa) v' = a \kappa' \underline{v} + \kappa (1 - a \kappa) \underline{n}$$

Подставляем в формулу для кривизны:

$$\kappa_a = \frac{[\gamma'_a, \gamma''_a]}{|\gamma'_a|^3} = \frac{\kappa(1 - a \kappa)^2}{(1 - a \kappa)^3} = \frac{\kappa}{1 - a \kappa}$$

$$[v, v] = 0.$$

$$[v, n] = 1$$



Продолжим дифференцирование:

$$\gamma'_a = \gamma' + a n' = v - a \kappa v = (1 - a \kappa) v$$

$$\gamma''_a = (1 - a \kappa)' v + (1 - a \kappa) v' = a \kappa' v + \kappa (1 - a \kappa) n$$

Подставляем в формулу для кривизны:

$$\kappa_a = \frac{[\gamma'_a, \gamma''_a]}{|\gamma'_a|^3} = \frac{\kappa(1 - a \kappa)^2}{(1 - a \kappa)^3} = \frac{\kappa}{1 - a \kappa}$$

Эквивалентно,

$$\frac{1}{\kappa_a} = \frac{1}{\kappa} - a \quad (**)$$

Т.е. радиус кривизны изменился на  $a$ , центр кривизны сохранился.

$$\frac{1 - a \kappa}{\kappa} = \frac{1}{\kappa} - a$$



## Определение

**Эволюта** кривой — кривая, образованная её центрами кривизны.

## Упражнение

Скорость эволюты ортогональна скорости исходной кривой в соответствующей точке.



# Эволюты и эвольвенты (задачи)

## Определение

**Эволюта** кривой — кривая, образованная её центрами кривизны.

## Упражнение

Скорость эволюты ортогональна скорости исходной кривой в соответствующей точке.

## Определение (упражнение)

**Эвольвента** кривой  $\gamma$  — кривая, образованная концом нити, наматываемой на  $\gamma$ .

## Упражнение

Эволюта эвольвенты — исходная кривая.

