

§ 2. Вектор-функции одного переменного

Рассмотренные нами в § 1 способы задания кривых связаны с координатами и используют числовые функции. Часто удобен бескоординатный способ задания, когда для параметризации кривой используются вектор-функции. Здесь мы коротко изложим связанные с ними понятия и формулировки. Почти все доказательства опускаются.

Пусть каждому числу $t \in [a, b]$ по некоторому правилу поставлен в соответствие вектор $v(t)$ трехмерного евклидова пространства. Тогда будем говорить, что на отрезке $[a, b]$ определена *вектор-функция* $v(t)$. Таким образом, вектор-функция — это функция со значениями в множестве (свободных) векторов трехмерного евклидова пространства. Часто для наглядности векторы — значения вектор-функции — представляют направленными отрезками (рис. 10).

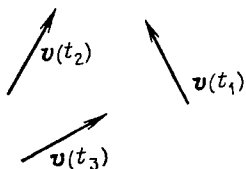


Рис. 10

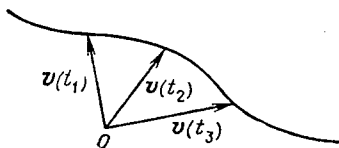


Рис. 11

Если, например, отложить все векторы $v(t)$ из одной и той же точки O — начала отсчета, то их концы образуют некоторое множество точек, которое называется *годографом* вектор-функции $v(t)$. Таким образом, годограф — это множество точек, радиус-векторы которых являются значениями вектор-функции (рис. 11).

Пусть на промежутке $[a, b]$ задана вектор-функция $v(t)$. Говорят, что вектор a есть *предел* этой вектор-функции в точке $t_0 \in [a, b]$, если

$$\lim_{t \rightarrow t_0} |v(t) - a| = 0.$$

В таком случае используют запись: $a = \lim_{t \rightarrow t_0} v(t)$. Вектор-функция $v(t)$ называется *непрерывной в точке*

t_0 , если

$$\mathbf{v}(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \mathbf{v}(t).$$

Если вектор-функция $\mathbf{v}(t)$ непрерывна во всех точках промежутка $[a, b]$, то говорят, что она *непрерывна на $[a, b]$* .

Для вектор-функций определены те же алгебраические операции, что и для обычных векторов: это сложение, вычитание, умножение на числовую функцию, скалярное, векторное и смешанное произведения. Вводятся они поточечно:

$$(\mathbf{v} + \mathbf{w})(t) = \mathbf{v}(t) + \mathbf{w}(t),$$

$$(\mathbf{v} - \mathbf{w})(t) = \mathbf{v}(t) - \mathbf{w}(t),$$

$$(f \cdot \mathbf{v})(t) = f(t) \cdot \mathbf{v}(t),$$

$$(\mathbf{v} \cdot \mathbf{w})(t) = \mathbf{v}(t) \cdot \mathbf{w}(t),$$

$$(\mathbf{v} \times \mathbf{w})(t) = \mathbf{v}(t) \times \mathbf{w}(t),$$

$$(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})(t) = (\mathbf{u}(t), \mathbf{v}(t), \mathbf{w}(t)).$$

Говорят, что вектор-функция $\mathbf{v}(t)$ *дифференцируема в точке $t_0 \in [a, b]$* , если при $t \rightarrow t_0$ существует предел отношения $(\mathbf{v}(t) - \mathbf{v}(t_0)) / (t - t_0)$. Этот предел называется *производной* вектор-функции $\mathbf{v}(t)$ в точке t_0 и обозначается через $\mathbf{v}'(t_0)$ (рис. 12):

$$\mathbf{v}'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{\mathbf{v}(t) - \mathbf{v}(t_0)}{t - t_0}.$$

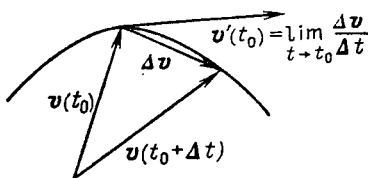


Рис. 12

Если вектор-функция дифференцируема в некоторой точке, то, очевидно, она и непрерывна в этой точке. Если вектор-функция $\mathbf{v}(t)$ имеет производную в каждой точке отрезка $[a, b]$, то говорят, что она *дифференцируема на всем отрезке $[a, b]$* .

Разобьем промежуток $[a, b]$ на n частей точками

$$a = t_0 < t_1 < t_2 < \dots < t_n = b.$$

Пусть δ — максимальное из чисел $t_{i+1} - t_i$ при $i = 0, \dots, n - 1$. Составим интегральную сумму

$$\sigma_n = \sum_{i=0}^{n-1} \mathbf{v}(\tau_i) (t_{i+1} - t_i),$$

где $\tau_i \in [t_i, t_{i+1}]$. Будем говорить, что вектор-функция $v(t)$ *интегрируема*, если для произвольного выбора τ_i существует предел интегральных сумм σ_n при $\delta \rightarrow 0$. Этот предел будем называть *определенным интегралом* от вектор-функции $v(t)$ и обозначать его как обычно:

$$\int_a^b v(t) dt.$$

Из неравенства треугольника для векторов можно вывести полезное неравенство для вектор-функций:

$$\left| \int_a^b v(t) dt \right| \leq \int_a^b |v(t)| dt.$$

Доказывать различные свойства вектор-функций проще всего в координатах. Фиксируем в пространстве декартову систему координат $x y z$ с началом в некоторой точке O . Если i, j, k — орты координатных осей, то

$$v(t) = v_1(t)i + v_2(t)j + v_3(t)k,$$

где $v_1(t), v_2(t), v_3(t)$ — координаты вектора $v(t)$. Функции $v_1(t), v_2(t), v_3(t)$ называются *координатными функциями* вектор-функции $v(t)$ (рис. 13).

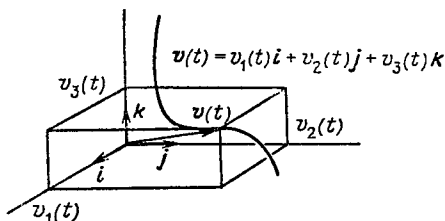


Рис. 13

Нетрудно доказать, что вектор $a = a_1i + a_2j + a_3k$ является пределом функции $v(t)$ в точке t_0 тогда и только тогда, когда его координаты a_1, a_2, a_3 являются пределами координатных функций $v_1(t), v_2(t), v_3(t)$. Из этого легко следует, что если

$f(t) \rightarrow \alpha$, $u(t) \rightarrow a$, $v(t) \rightarrow b$, $w(t) \rightarrow c$ при $t \rightarrow t_0$, то

$$\begin{aligned} v(t) + w(t) &\rightarrow b + c, & v(t) - w(t) &\rightarrow b - c, \\ f(t) \cdot v(t) &\rightarrow \alpha b, & v(t) \cdot w(t) &\rightarrow b \cdot c, \\ v(t) \times w(t) &\rightarrow b \times c, & (u(t), v(t), w(t)) &\rightarrow (a, b, c). \end{aligned}$$

Кроме того, ясно, что вектор-функция $v(t)$ непрерывна в точке t_0 (на всем отрезке $[a, b]$) тогда и только тогда, когда в точке t_0 (на отрезке $[a, b]$) непрерывны ее координатные функции. Из этого следует, что если функции $f(t)$, $u(t)$, $v(t)$, $w(t)$ непрерывны в точке t_0 (на отрезке $[a, b]$), то вместе с ними непрерывны функции $u + v$, $u - v$, $f \cdot u$, $u \cdot v$, $u \times v$, (u, v, w) .

Нетрудно доказать, что вектор-функция $v(t)$ дифференцируема в точке $t_0 \in [a, b]$ тогда и только тогда, когда в этой точке дифференцируемы координатные функции $v_1(t)$, $v_2(t)$, $v_3(t)$. При этом

$$v'(t_0) = v'_1(t_0) i + v'_2(t_0) j + v'_3(t_0) k.$$

Если $v(t)$ дифференцируема на всем отрезке $[a, b]$, то ее координатные функции также дифференцируемы. Верно и обратное утверждение. При этом если $f(t)$, $u(t)$, $v(t)$, $w(t)$ дифференцируемы на $[a, b]$, то

$$\begin{aligned} (v + w)' &= v' + w', & (v - w)' &= v' - w', \\ (f \cdot v)' &= f'v + fv', & (v \cdot w)' &= v' \cdot w + v \cdot w', \\ (v \times w)' &= v' \times w + v \times w', \\ (u, v, w)' &= (u', v, w) + (u, v', w) + (u, v, w'). \end{aligned}$$

Аналогично обстоит дело с интегрируемостью. Вектор-функция $v(t)$ интегрируема тогда и только тогда, когда интегрируемы ее координатные функции v_1 , v_2 , v_3 . При этом

$$\int_a^b v(t) dt = i \int_a^b v_1(t) dt + j \int_a^b v_2(t) dt + k \int_a^b v_3(t) dt.$$

Ясно теперь, что всякая непрерывная вектор-функция интегрируема.

Если функция $v(t)$ имеет непрерывную производную, то справедлива формула Ньютона — Лейбница

$$v(b) - v(a) = \int_a^b v'(t) dt.$$

Векторные уравнения кривых. Как мы скоро убедимся, вектор-функции очень удобны для описания и исследования кривых. Если $F: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$ — параметризация некоторой кривой C , то ей соответствует вектор-функция f , определенная по формуле

$$f(t) = \overrightarrow{OF(t)}.$$

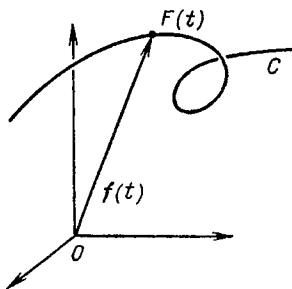


Рис. 14

Функция F однозначно восстанавливается по вектор-функции f . Координатные функции у f и F , как видно из определения, совпадают.

Вектор-функция f называется *векторной параметризацией* кривой C (рис. 14).

Если радиус-вектор $\overrightarrow{OF(t)}$ обозначать через r , то равенство

$$r = f(t)$$

называется *векторным уравнением* кривой C . Кривую C при этом можно рассматривать как годограф вектор-функции $f(t)$.

Вектор-функция f непрерывна в силу непрерывности отображения F . Если кривая C гладкая, а F — ее регулярная параметризация, то функция f непрерывно дифференцируема на отрезке $[a, b]$, причем ее производная нигде не обращается в нуль:

$$f'(t) \neq 0.$$

Закончим параграф одной леммой о вектор-функциях, которой мы часто будем пользоваться при изучении кривых.

Лемма. Пусть $v(t)$ — вектор-функция, дифференцируемая всюду на отрезке $[a, b]$. Тогда для того, чтобы

ее модуль $|v(t)|$ был постоянной функцией, необходимо и достаточно, чтобы $v(t)$ была всюду ортогональна своей производной $v'(t)$: $v(t) \cdot v'(t) \equiv 0$.

Доказательство. Ясно, что $|v(t)|$ — постоянная функция тогда и только тогда, когда $v^2(t)$ — постоянная функция. Но производная этой функции как раз и совпадает с $2v(t) \cdot v'(t) \equiv 0$. Осталось заметить, что равенство нулю производной равносильно постоянству самой функции. \square

В дальнейшем все параметризации у нас будут только векторными. При этом мы позволим себе отождествлять точку с ее радиус-вектором и писать $f(t) = P$ вместо $f(t) = \vec{OP}$.