

Parametric Equations (參數式)

如果 (x, y) 隨 t 的變化而改變位置 (自由度=1), 即 $\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}$, 則當 t 變化時, (x, y) 會掃出一維曲線 \mathcal{C} , $\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}$ 稱為 “ \mathcal{C} 的參數式”, 變量 t 稱為參數。假使 方程式 $f(x, y) = 0$ 充分代表曲線 \mathcal{C} , 則, 根據 方程式 $f(x, y) = 0$ 找到一個 \mathcal{C} 的參數式 $\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}$ 稱為 “將 \mathcal{C} 參數化”。

Example 1 $\mathcal{C} : x^2 + y^2 = 1$, 則 $(x, y) = (\cos \theta, \sin \theta)$ 是 \mathcal{C} 的參數式, 以 θ 為參數。雖然形式不同於前, $(x, y) = (\sin \zeta, \cos \zeta)$ 同樣也是 \mathcal{C} 的參數式, 以 ζ 為參數。

參數化的方法可能不只一種, 有時甚至非常難找、甚至可能找不到。

Example 2 先有 \mathcal{C} 的參數式 $\begin{cases} x = 3 + 2t^2 \\ y = 4 - t^3 \end{cases}, t \in \mathbb{R}$, 問: 是否存在 描述 x, y 關係、僅含 x, y 的方程式?

原參數式 即 $\begin{cases} \frac{x-3}{2} = t^2, \\ 4-y = t^3, \end{cases} \implies \left(\frac{x-3}{2}\right)^3 = (4-y)^2$, 即 $x^3 - 9x^2 + 64y^2 + 27x - 8y - 155 = 0$ 。

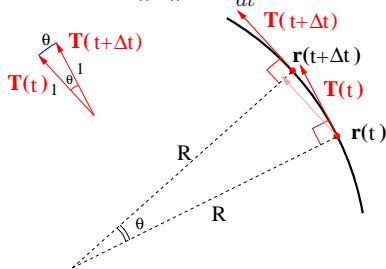
“參數式 \implies 方程式?” 不一定好做 (特別是多個參數時), 反之, “方程式 \implies 參數式?” 不必然只有一參數式。

參數曲線最常見的問題就是求 弧長 或 曲率/曲率半徑。令 $\mathbf{r}(t)$ 為 \mathbb{R}^n 中一參數曲線, 以 $s = s(t)$ 表示從某定點 t_0 開始算到 t 的弧長。則微弧長 $ds = \|d(\mathbf{r}(t))\| = \|\dot{\mathbf{r}}\| dt$, 即 $\frac{ds}{dt} = \|\dot{\mathbf{r}}\|$ 。則弧長

$$s(\tau) = \int_{t_0}^{\tau} ds(t) = \int_{t_0}^{\tau} \|\dot{\mathbf{r}}(t)\| dt$$

已經講過很多次了, 當 $\mathbf{r}(t) = (x(t), y(t)) \in \mathbb{R}^2$ 時, $ds = \sqrt{dx^2 + dy^2} = \|\dot{\mathbf{r}}\| dt$, $\|\dot{\mathbf{r}}\| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}$ 。

定義 $\mathbf{T}(t) \stackrel{\text{def}}{=} \frac{\dot{\mathbf{r}}(t)}{\|\dot{\mathbf{r}}(t)\|}$ 為在 t 的 單位切向量, 則 $\mathbf{T} = \frac{\dot{\mathbf{r}}}{\|\dot{\mathbf{r}}\|} = \frac{\frac{d\mathbf{r}}{dt}}{\frac{ds}{dt}} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}$ 。



權且將 t 解釋成時間。 $\mathbf{r}(t)$ 上一點在很短的 Δt 時間內移動 (從 t 到 $t + \Delta t$, 間隔 $\Delta t \approx 0$) 並且將此點移動的軌跡 看做 好像是一個以 R 為半徑掃過 θ 角 ($\theta \approx 0$) 而成的弧線 (記得 R, θ 是虛構的), 則 弧長 $R\theta \approx \|\mathbf{r}(t + \Delta t) - \mathbf{r}(t)\|$ 。由於 \mathbf{T} 是 單位切向量, $\therefore \|\mathbf{T}(t + \Delta t) - \mathbf{T}(t)\| \approx \theta$ 。因此, 當 $\Delta t \rightsquigarrow 0$, 在此瞬時間的半徑

$$R \approx \frac{\|\mathbf{r}(t + \Delta t) - \mathbf{r}(t)\|}{\|\mathbf{T}(t + \Delta t) - \mathbf{T}(t)\|} = \frac{\left\| \frac{\mathbf{r}(t + \Delta t) - \mathbf{r}(t)}{\Delta t} \right\|}{\left\| \frac{\mathbf{T}(t + \Delta t) - \mathbf{T}(t)}{\Delta t} \right\|} \xrightarrow{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\|\dot{\mathbf{r}}(t)\|}{\|\dot{\mathbf{T}}(t)\|},$$

簡言之, 當 $\Delta t \rightarrow 0$, $\implies R\theta \approx \|d\mathbf{r}\|$, $\theta \approx \|d\mathbf{T}\|$,

$$\implies R \approx \frac{\|d\mathbf{r}\|}{\|d\mathbf{T}\|} = \frac{ds}{\left\| \frac{d\mathbf{T}}{ds} \right\|} = \frac{1}{\left\| \frac{d\mathbf{T}}{ds} \right\|} \quad (\because \|d\mathbf{r}\| = ds)$$

$$= \frac{\|\mathbf{dr}\|/dt}{\|d\mathbf{T}\|/dt} = \frac{\left\|\frac{d\mathbf{r}}{dt}\right\|}{\left\|\frac{d\mathbf{T}}{dt}\right\|} = \frac{\|\dot{\mathbf{r}}\|}{\|\dot{\mathbf{T}}\|}$$

定義曲率 $\kappa \stackrel{\text{def}}{=} \frac{1}{R}$, R 稱為曲率半徑, 則

$$\kappa = \frac{\|\dot{\mathbf{T}}(t)\|}{\|\dot{\mathbf{r}}(t)\|} = \frac{\left\|\frac{d\mathbf{T}}{dt}\right\|}{\left\|\frac{d\mathbf{r}}{dt}\right\|} = \left\|\frac{d\mathbf{T}}{ds}\right\|.$$

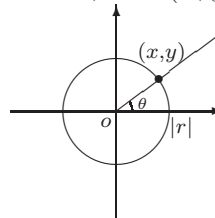
這裡位置 \mathbf{r} 、單位切向量 \mathbf{T} 在求導時刻意使用不同的參數, 是為了讓你們了解: 不僅僅是參數式, 表達方式不同, 就會有不同的方便性、不同的效果。例如, 單位切向量 \mathbf{T} 原是以時間為參數, 若能以弧長 s 重新表達, 則 \mathbf{T} 直接對 s 求導後求長度即可得曲率 κ 。再例如, $\mathbf{r}(\xi) = (\cos \xi, \sin \xi)$ 在單位圓上跑, 參數 ξ 可說成是到原點和 x -軸的夾角也可說成是由 x -軸開始算起的弧長。再例如, $\mathbf{r}(\xi) = (3 \cos \theta, 3 \sin \theta)$ 在半徑為 3 的圓上跑, 參數 θ 可說成是到原點和 x -軸的夾角。 $\mathbf{r}(s) = (3 \cos \frac{s}{3}, 3 \sin \frac{s}{3})$ 也是在半徑為 3 的圓上跑, 參數 s 可說成是由 x -軸開始算起的弧長。不過這兩個參數式根本就是同一個。

Polar Coordinates (極座標)

極座標是除直角座標外, 描述“點在二維空間的位置”各方式中最常用的一種, 也是 (x, y) 的參數式。一個點可以用不同的方式

來記。這兩種記法可以互相轉換:

$$\begin{array}{ccc} \text{直角座標} & \begin{array}{c} \left\{ \begin{array}{l} x=r \cos \theta \\ y=r \sin \theta \end{array} \right. & \text{極座標} \\ (x, y) & \longleftrightarrow & (r, \theta) \end{array}$$



Basics

k, n 為任意整數, 則

- (r, θ) 和 $(r, \theta + 2k\pi)$ 是同一點,
- (r, θ) 和 $(r, \theta + (2n-1)\pi)$ 對稱於原點,
- (r, θ) 和 $(-r, \theta)$ 對稱於原點,
- $(-r, \theta)$ 和 $(r, \theta + (2n-1)\pi)$ 是同一點,
- (r, θ) 和 $(r, -\theta)$ 對稱於 $\theta = 0$,
- (r, θ) 和 $(r, \frac{\pi}{2} - \theta)$ 對稱於 $\theta = \frac{\pi}{4}$,
- $\theta = \alpha$ 和 $\theta = \alpha + k\pi$ 是同一條線,
-

Some Rigid Transforms

若極座標曲線 $C: r = f(\theta)$, 則

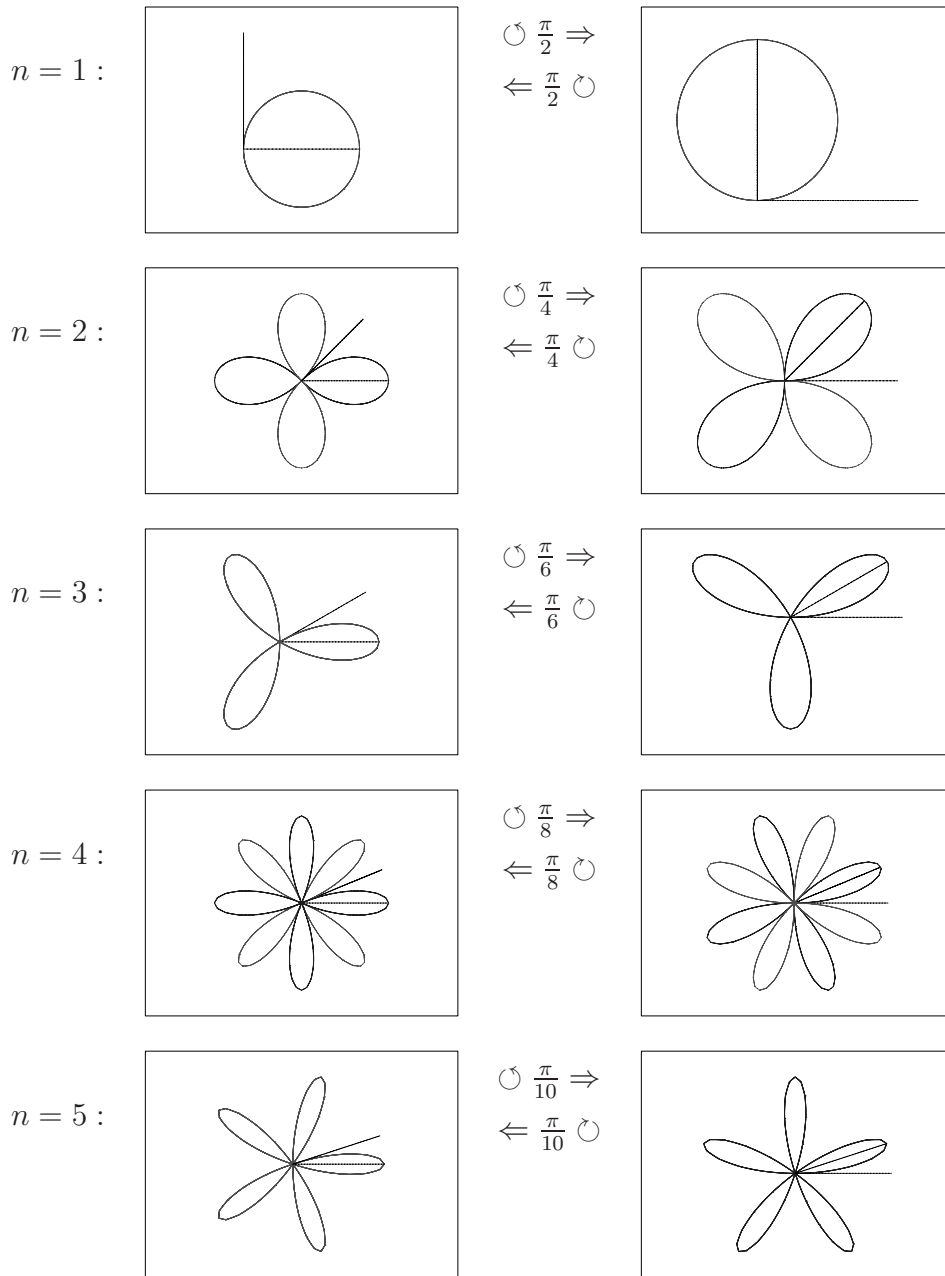
- $r = f(-\theta)$ 和 C 對稱於 $\theta = 0$,
- $r = -f(\theta)$ (即 $-r = f(\theta)$) 為 C 對原點翻至對頭,
- $r = f(\theta - \alpha)$ 為 C 增加 α (對原點旋轉 α),
-

這是上學期一開始就講過的東西 (見“函數”部份)。

若 $r = f(\theta)$, $\theta \in [\theta_0, \theta_1]$, 不重複, 則其掃過的面積為 $\int_{\theta_0}^{\theta_1} \frac{1}{2} r^2 d\theta$, 即 $\frac{1}{2} \int_{\theta_0}^{\theta_1} f^2(\theta) d\theta$, 弧長則為 $\int_{\theta_0}^{\theta_1} ds = \int_{\theta_0}^{\theta_1} \sqrt{f^2(\theta) + f'(\theta)^2} d\theta$ 。
 (直觀: $ds(\theta) = \sqrt{(rd\theta)^2 + (dr)^2} = \sqrt{f^2(\theta) + f'(\theta)^2} d\theta$)

Example 3 描繪出 $\begin{cases} r = \cos(n\theta), \\ r \geq 0, \end{cases}$ 和 $\begin{cases} r = \sin(n\theta), \\ r \geq 0. \end{cases}$ 的參數曲線。(注意，這裡要求 “ $r \geq 0$ ”，表示 只要看 “不
掉頭” 的點。)

$$\begin{aligned} & r = \cos(n\theta) \quad \xrightarrow{\circlearrowleft \frac{\pi}{2n}} \\ \Leftrightarrow & r = \cos(-n\theta) \quad \xrightarrow{\xrightarrow{\frac{\pi}{2n}}} \quad r = \cos\left(-n\left(\theta - \frac{\pi}{2n}\right)\right) \\ & \Leftrightarrow r = \cos\left(\frac{\pi}{2} - n\theta\right) \\ & \Leftrightarrow r = \sin(n\theta), \end{aligned}$$



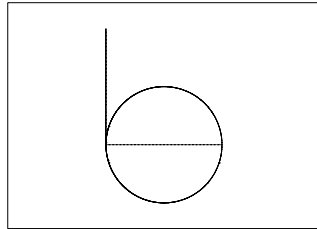
Example 4 描繪出 $r = \cos(\frac{\theta}{n})$ 和 $r = \sin(\frac{\theta}{n})$ 的參數曲線。

$$\begin{aligned}
 r &= \cos\left(\frac{\theta}{n}\right) && \circlearrowleft \frac{n\pi}{2} \\
 \Leftrightarrow r &= \cos\left(-\frac{\theta}{n}\right) && \xrightarrow{\quad} \\
 &&& r = \cos\left(-\left(\theta - \frac{n\pi}{2}\right)/n\right) \\
 \Leftrightarrow r &= \cos\left(\frac{\pi}{2} - \frac{\theta}{n}\right) \\
 \Leftrightarrow r &= \sin\left(\frac{\theta}{n}\right),
 \end{aligned}$$

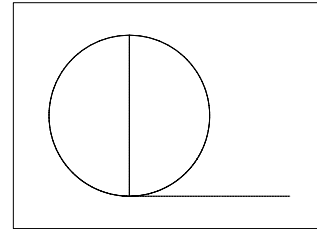
不過, $\frac{n\pi}{2}$ 可能繞了好幾圈, 等同於 只轉 $\frac{n\pi}{2} - \lfloor \frac{n}{4} \rfloor 2\pi$:

$$\begin{aligned}
 r = \cos\left(\frac{\theta}{n}\right) &&& \circlearrowleft \frac{n\pi}{2} - \lfloor \frac{n}{4} \rfloor 2\pi \Rightarrow \\
 &&& \Leftarrow \frac{n\pi}{2} - \lfloor \frac{n}{4} \rfloor 2\pi \circlearrowleft \\
 r = \sin\left(\frac{\theta}{n}\right) &&&
 \end{aligned}$$

$n = 1 :$

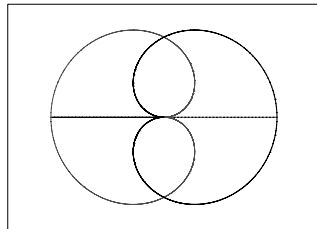


$\circlearrowleft \frac{\pi}{2} \Rightarrow$

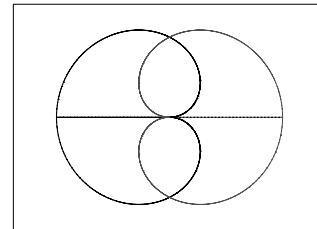


$\Leftarrow \frac{\pi}{2} \circlearrowleft$

$n = 2 :$

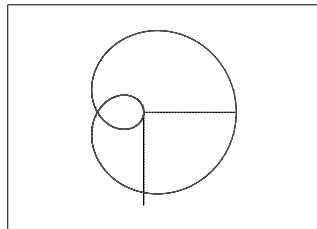


$\circlearrowleft \pi \Rightarrow$

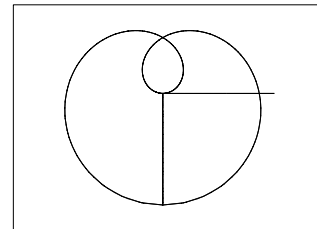


$\Leftarrow \pi \circlearrowleft$

$n = 3 :$

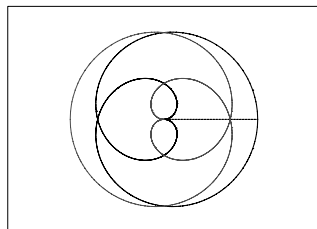


$\circlearrowleft \frac{3\pi}{2} \Rightarrow$

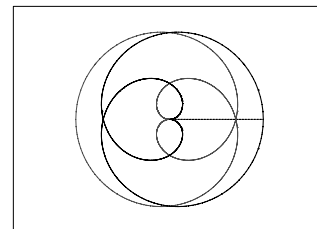


$\Leftarrow \frac{3\pi}{2} \circlearrowleft$

$n = 4 :$

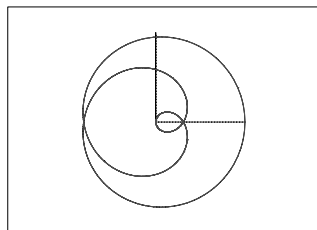


$\circlearrowleft 0 \Rightarrow$

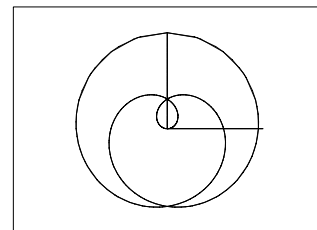


$\Leftarrow 0 \circlearrowleft$

$n = 5 :$



$\circlearrowleft \frac{\pi}{2} \Rightarrow$

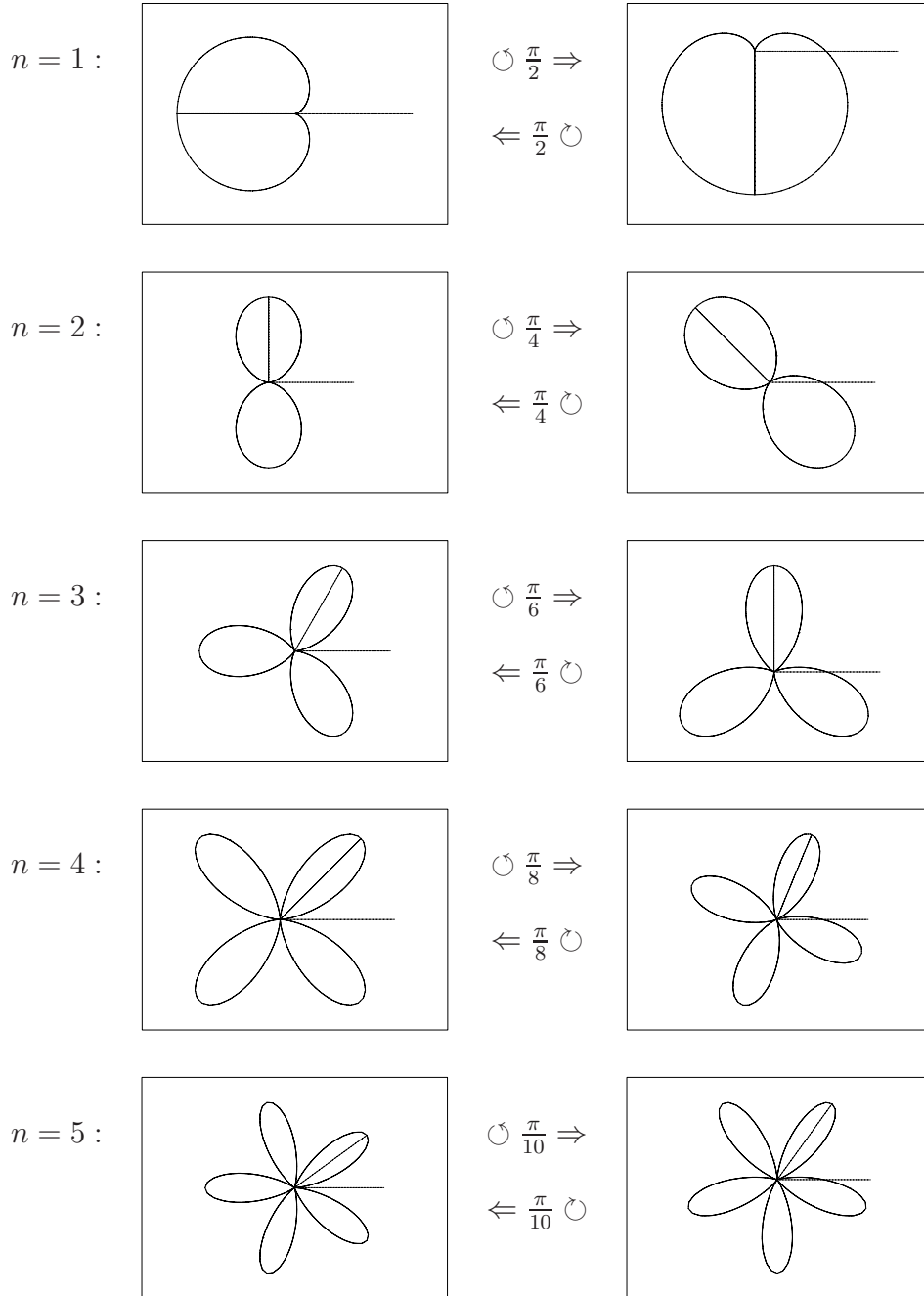


$\Leftarrow \frac{\pi}{2} \circlearrowleft$

Example 5 描繪出 $r = 1 - \cos(n\theta)$ 和 $r = 1 - \sin(n\theta)$ 的參數曲線。注意 $r = 1 - \cos(n\theta)$ 恆正。

$$\begin{aligned} r &= 1 - \cos(n\theta) && \begin{matrix} \circlearrowleft \frac{\pi}{2n} \\ \longrightarrow \end{matrix} && r = 1 - \cos\left(-n\left(\theta - \frac{\pi}{2n}\right)\right) \\ \Leftrightarrow r &= 1 - \cos(-n\theta) && && \Leftrightarrow r = 1 - \cos\left(\frac{\pi}{2} - n\theta\right) \\ &&& && \Leftrightarrow r = 1 - \sin(n\theta), \end{aligned}$$

再者, $1 - \cos(n\theta) = 2 \cos^2\left(\frac{n\theta}{2}\right)$, 所以 $r = 1 - \cos(n\theta)$ 的形狀可由 $r = \cos\left(\frac{n\theta}{2}\right)$ 看出大概。



所以, 此後既已畫 $\cos(*)$ 後就不再畫 $\sin(*)$ 了。

Example 6 $r = \frac{1}{1+e \cos(n\theta)}$, $e = 0.5, 1.0, 1.5$, $n = 1, \dots, 5$ 的參數曲線如下:

