

## Werk

**Label:** Article

**Jahr:** 1947

**PURL:** [https://resolver.sub.uni-goettingen.de/purl?31311028X\\_0072|log73](https://resolver.sub.uni-goettingen.de/purl?31311028X_0072|log73)

## Kontakt/Contact

[Digizeitschriften e.V.](#)  
SUB Göttingen  
Platz der Göttinger Sieben 1  
37073 Göttingen

✉ [info@digizeitschriften.de](mailto:info@digizeitschriften.de)

(e). Je-li  $m^2 + n^2 = r^2 = \rho^2$ , degeneruje zobecněná Bernoulliova kvartika ve dvojnásobně branou rovnoběžku s osou  $x$  o rovnici  $(y - n)^2 = 0$  a elipsu

$$\frac{(x - m)^2}{r^2} + \frac{(y - n)^2}{4r^2} = 1. \quad (4,9)$$

## Základní rovnice pro pohyb proměnného rovinného útvaru a její použití v teorii rovinných křivek.

Zdeněk Pirko, Praha.

V pojednání „Pohyb proměnného rovinného útvaru“<sup>(\*)</sup>, otištěném v tomto časopise, odvodil jsem jisté velmi obecné rovnice (nazval jsem je „zobecněné rovnice Cesàrovy“) a ukázal, že vhodnou jejich specialisací lze dospět k rovnicím, které v podstatě nejsou nic jiného než „základní rovnice Mannheimovy — d'Ocagneovy“, z nichž vychází kinematická geometrie při studiu vlastností proměnného rovinného útvaru. Metoda, kterou jsem dospěl k zobecněným rovnicím Cesàrovým a odtud k základní rovnici pro pohyb proměnného rovinného útvaru, byla metoda pohyblivé soustavy souřadnic.

V tomto článku podávám jiné (dva) elementární důkazy této základní rovnice a to metodou klasické diferenciální geometrie a zároveň ukazují na jinou možnost jejího použití, totiž v teorii rovinných křivek.

1. Budiž dána rovinná křivka  $\Gamma$  s obloukem  $\sigma$  a s parametrickými rovnicemi

$$\xi = \xi(\sigma), \quad \eta = \eta(\sigma), \quad (1)$$

kdež  $\xi(\sigma)$ ,  $\eta(\sigma)$  jsou jednoznačné funkce parametru  $\sigma$  v jistém společném oboru, které mají první a druhou derivaci. Je-li  $\tau$  úhel, který svírá kladná tečna této křivky s kladnou osou úseček soustavy, k níž je křivka  $\Gamma$  rovnicemi (1) vztažena, tu platí nejprve  $\xi' = \cos \tau$ ,  $\eta' = \sin \tau$  čili  $\xi'^2 + \eta'^2 = 1$  (jestliže jsme akcenty označili derivace podle oblouku  $\sigma$ ) a tedy

$$\xi' \xi'' + \eta' \eta'' = 0. \quad (2_1)$$

Dále ze vztahu  $\operatorname{tg} \tau = \eta' : \xi'$  plyne

$$\xi' \eta'' - \eta' \xi'' = \tau'. \quad (2_2)$$

Z obou rovnic obdržíme

$$\xi'' = -\eta' \tau', \quad \eta'' = \xi' \tau'. \quad (3)$$

<sup>\*</sup>) Časopis pro pěst. mat. a fys., 71 (1946), 71—77.

Obecnému bodu ( $\sigma$ ) křivky  $\Gamma$  přiřadme nyní bod  $(x; y)$  takto: na tečnu křivky  $\Gamma$  v bodě ( $\sigma$ ) nanese od bodu dotyku v kladném smyslu jejím délku  $l = l(\sigma)$ , kdež  $l(\sigma)$  je daná jednoznačná funkce proměnné  $\sigma$  v jistém oboru, v němž jsou jednoznačné i funkce  $\xi(\sigma)$ ,  $\eta(\sigma)$ , která má první derivaci. Krajní bod takto sestrojené úsečky (jiný než bod dotyku  $(\xi; \eta)$ ) měž souřadnice  $(x; y)$ . Nabývá-li parametr  $\sigma$  všech svých hodnot na křivce  $\Gamma$ , vytvoří body  $(x; y)$  křivku  $C$ , jejíž parametrické rovnice jsou

$$x = \xi + l\xi', \quad y = \eta + l\eta', \quad (4)$$

parametrem na křivce  $C$  je nyní ovšem oblouk na křivce  $\Gamma$ .

Z rovnic (4) vypočtème

$$x' = (1 + l') \xi' + l\xi'', \quad y' = (1 + l') \eta' + l\eta'', \quad (5)$$

takže platí nejprve

$$y'\xi' - x'\eta' = (\xi'\eta'' - \eta'\xi'') l$$

a tedy, vzhledem k rovnici (2<sub>2</sub>),

$$y'\xi' - x'\eta' = l\tau'. \quad (6)$$

Z rovnic (5) vypočtème ještě

$$x'\eta'' - y'\xi'' = (\xi'\eta'' - \eta'\xi'') (1 + l');$$

i platí opět vzhledem k rovnici (2<sub>2</sub>)

$$x'\eta'' - y'\xi'' = (1 + l') \tau'.$$

Zjednodušíme ještě levou stranu této rovnice na základě vztahů (3), vylučme dále případ, že by čára  $\Gamma$  byla přímkou a vylučme ony body křivky  $\Gamma$ ; v nichž má nulovou křivost; obdržíme posléze

$$x'\xi' + y'\eta' = 1 + l'. \quad (7)$$

Definujme jako kladný smysl na křivce  $C$  smysl, v němž roste její oblouk  $s$ . Označíme-li pak  $t$  úhel, který svírá kladná tečna křivky  $C$  s kladnou osou úseček soustavy, k níž je křivka  $C$  rovnicemi (4) vztažena, pak pro úhel  $\nu$ , který svírají odpovídající si tečny křivek  $\Gamma$ ,  $C$  platí

$$\nu = t - \tau$$

čili

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{\operatorname{tg} t - \operatorname{tg} \tau}{1 + \operatorname{tg} t \operatorname{tg} \tau} = \frac{(y' : x') - (\eta' : \xi')}{1 + (y' : x') (\eta' : \xi')} = \frac{y'\xi' - x'\eta'}{x'\xi' + y'\eta'}. \quad (8_1)$$

Použijeme-li tedy rovnic (6), (7), nalezneme pro úhel  $\nu$  výraz, který není závislý na soustavě souřadnic, totiž:

$$\nu = \operatorname{arctg} \frac{l\tau'}{1 + l'}. \quad (9)$$

Vypočtème nyní (za předpokladu, že  $1 + l' \neq 0$ )

$$\sin \nu = \frac{\operatorname{tg} \nu}{\sqrt{1 + \operatorname{tg}^2 \nu}} = \frac{l}{\sqrt{l^2 + (1 + l')^2 \tau'^{-2}}}.$$

Použijeme-li znovu rovnice (6), (7), nalezneme nejprve

$$\begin{aligned} l^2 + (1 + l')^2 \tau'^{-2} &= [(y' \xi' - x' \eta')^2 + (x' \xi' + y' \eta')^2] \tau'^{-2} = \\ &= (x'^2 + y'^2) (\xi'^2 + \eta'^2) = s'^2 \tau'^{-2} = \left( \frac{ds}{d\tau} \right)^2. \end{aligned}$$

Obdrželi jsme tedy tento výraz pro element oblouku křivky  $C$ , nezávislý na soustavě souřadnic:

$$ds = \frac{l d\tau}{\sin \nu}. \quad (10)$$

Jiný způsob, jímž můžeme odvodit vztah (9), je tento: Označíme-li  $\kappa$  křivost křivky  $\Gamma$  v bodě  $(\sigma)$ , platí nejprve známý vztah

$$\kappa = \left| \frac{\xi' \eta'' - \xi'' \eta'}{\xi'^2 + \eta'^2} \right|; \quad (11)$$

pro křivku  $C$  platí parametrické rovnice (4) a z nich vyplývající rovnice (5); pro úhel  $\nu$  pak platí vztah (8<sub>1</sub>)

$$\operatorname{tg} \nu = \left| \frac{\xi' \eta'}{x' y'} \right| : (x' \xi' + y' \eta'). \quad (8_2)$$

Používající rovnice (5), můžeme psát rovnici (8<sub>2</sub>) také ve tvaru

$$\operatorname{tg} \nu = \left| \frac{\xi' + l \xi'' + l' \xi' \eta' + l \eta'' + l' \eta'}{[(\xi' + l \xi'' + l' \xi') \xi' + (\eta' + l \eta'' + l' \eta') \eta']} \right|.$$

Snadnou úpravou však nalezneme

$$\operatorname{tg} \nu = \left| \frac{\xi' \eta'}{\xi'' \eta''} \right| l : (1 + l')$$

a tedy podle (11)

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{\kappa l}{1 + l'},$$

což je rovnice (9).

2. Rovnice (9) a její důsledek, rovnice (10), byly v práci, o níž se zmiňuji v úvodu, východiskem k odvození základních rovnic Mannheimových — d'Ocagneových v kinematické geometrii proměnného rovinného útvaru. Ukažme zde na možnost jiného použití rovnice (9)! Žádáme-li, aby úhel  $\nu$  byl stálý, je nutno a stačí volit funkci  $l(\sigma)$  tak, aby vyhovovala lineární diferenciální rovnici prvního řádu

$$l' - \kappa l \operatorname{cotg} \nu + 1 = 0 \quad (\nu = \text{konst.}).$$

Bude tedy

$$l = \exp(\operatorname{cotg} \nu f \kappa d\sigma) [C - \int \exp(-\operatorname{cotg} \nu f \kappa d\sigma) d\sigma] \\ (C \text{ integrační konstanta})$$

a z rovnic (4) obdržíme

$$\begin{aligned} x &= \xi + \exp(\operatorname{cotg} \nu f \kappa d\sigma) [C - \int \exp(-\operatorname{cotg} \nu f \kappa d\sigma) d\sigma] \xi' \\ y &= \eta + \exp(\operatorname{cotg} \nu f \kappa d\sigma) [C - \int \exp(-\operatorname{cotg} \nu f \kappa d\sigma) d\sigma] \eta' \end{aligned} \quad (12_1)$$

Budiž nyní  $\kappa = \kappa(\sigma)$  přirozená rovnice křivky  $\Gamma$ . Pak rovnice (12<sub>1</sub>) vyjadřují parametricky (parametrem je oblouk  $\sigma$ ) všechny trajektorie, které protínají tečny křivky  $\Gamma$  pod stálým úhlem  $\nu$ , vyjadřují tudíž *isogonální trajektorie tečen křivky  $\Gamma$* . Tuto okolnost je však možno vyjádřit ještě jinak. Tečna křivky  $\Gamma$  svírá s normálou křivky  $C$  stálý úhel  $\frac{1}{2}\pi - \nu$ , jinými slovy: křivka  $\Gamma$  je obálkou přímk, které svírají s normálami křivky  $C$  stálý úhel čili křivka  $\Gamma$  je *evolutoidou* křivky  $C$ . Považujeme-li nyní křivku  $\Gamma$  za křivku základní, jak jsme to dosud činili, je křivka  $C$  *inversní evolutoidou* čili *evolventoidou* křivky  $\Gamma$ ; (12<sub>1</sub>) jsou parametrické rovnice všech těchto evolventoid.

Ve zvláštním případě, když křivkou  $\Gamma$  je kružnice

$$\xi = a \cos \frac{\sigma}{a}, \quad \eta = a \sin \frac{\sigma}{a}, \quad \text{t. j. } \kappa = \frac{1}{a}, \quad (13)$$

obdržíme z rovnic (12<sub>1</sub>)

$$\begin{aligned} x &= a \cos \frac{\sigma}{a} - \left[ a \operatorname{tg} \nu + C \exp \left( \frac{\sigma}{a} \operatorname{cotg} \nu \right) \right] \sin \frac{\sigma}{a} \\ y &= a \sin \frac{\sigma}{a} + \left[ a \operatorname{tg} \nu + C \exp \left( \frac{\sigma}{a} \operatorname{cotg} \nu \right) \right] \cos \frac{\sigma}{a} \end{aligned} \quad (14)$$

jakožto parametrické vyjádření všech evolventoid kružnice (13).

Poznamenejme ještě, že rovnice (14) ztrácejí platnost v případě trajektorií ortogonálních, t. j. pro  $\nu = \frac{1}{2}\pi$ . V tomto případě je podle (9)

$$1 + l' = 0 \quad \text{čili } l = C - \sigma$$

( $C$  integrační konstanta)

a rovnice (12<sub>1</sub>) se redukují na

$$\begin{aligned} x &= \xi + (C - \sigma) \xi' \\ y &= \eta + (C - \sigma) \eta' \end{aligned} \quad (12_2)$$

Tak zase pro kružnici (13) a  $\nu = \frac{1}{2}\pi$  nalezneme

$$\begin{aligned} x &= a \cos \frac{\sigma}{a} - (C - \sigma) \sin \frac{\sigma}{a} \\ y &= a \sin \frac{\sigma}{a} + (C - \sigma) \cos \frac{\sigma}{a} \end{aligned}$$

Žádáme-li, aby pro  $\sigma = 0$  bylo  $x = a, y = 0$ , bude i  $C = 0$  a za těchto podmínek obdržíme z předcházejících rovnic (s novým parametrem  $\omega = \frac{\sigma}{a}$ )

$$\begin{aligned} x &= a (\cos \omega + \omega \sin \omega) \\ y &= a (\sin \omega - \omega \cos \omega) \end{aligned}$$

parametrické rovnice evolventy kružnice, jak jsme mohli očekávat.