

## Полиполярная лемнискатическая система координат

Т. А. Ракчеева<sup>1,a</sup>

<sup>1</sup> Институт машиноведения им. А. А. Благонравова РАН,  
101990, г. Москва, Малый Харитоньевский переулок, д. 4

E-mail: <sup>a</sup> rta\_ra@list.ru

*Получено 27 апреля 2009 г.,  
после доработки 24 июня 2009 г.*

Полиполярная система координат, как и классическая полярная, характеризует точку плоскости полярным радиусом  $\rho$  и полярным углом  $\varphi$ , но имеет не один центр-полус, а несколько полюсов. Такое координирование обеспечивается классом многофокусных лемнискат. Семейство изометрических кривых  $\rho = \text{const}$  — лемнискат — и семейство градиентных кривых  $\varphi = \text{const}$  — являются взаимно ортогональными сопряженными семействами.

Ключевые слова: полиполярная система координат

### Polypolar lemniscate coordinate system

T. A. Rakcheeva<sup>1</sup>

<sup>1</sup> *Blagonravov Institute of Mechanical Engineering, Maliy Khariton'evskiy pereulok 4, Moscow, 101990, Russia*

**Abstract.** — The polypolar coordinate system, as well as classical polar, characterizes a point on a plane by polar radius  $\rho$  and polar angle  $\varphi$ , but utilizes multiple poles instead of one pole. Such referencing can be provided by a class of multifocal lemniscates. The family of isometric curves  $\rho = \text{const}$  — lemniscates — and family of gradient curves  $\varphi = \text{const}$  are mutually orthogonal conjugate families.

Key words: polypolar coordinate system

Citation: *Computer Research and Modeling*, 2009, vol. 1, no. 3, pp. 251–261 (Russian).

В решении как прикладных, так и теоретических задач многое определяется адекватным выбором факторов-переменных, в пространстве которых ищется решение. Каждая задача в описании своих объектов имеет общую часть, относящуюся к предметной области, и специальную, характеризующую именно данную задачу. Успешность решения зависит от выбора подходящей системы координат (СК), представляющей факторное пространство, в которое можно было бы «вложить» всю предметную часть задачи с тем, чтобы вычлененная часть имела наиболее простое описание в этой СК. Несмотря на универсальность и простоту повсеместно используемой декартовой СК, разработано много других СК, применение которых оказывается более удобным для решения той или иной задачи.

Хорошо организованные системы координат, как прямолинейные, так и криволинейные, характеризуются, как известно, началом отсчета, направляющими и метрическими единицами по этим направляющим. Так, прямоугольная декартова СК имеет точку отсчета в пересечении координатных осей и равноправные ортогональные направляющие с одинаковыми метрическими единицами. В общем случае имеющиеся у точки плоскости две степени свободы координируются по-разному в разных СК. Наиболее простая из криволинейных СК — полярная — характеризует точку относительно единого центра также двумя координатами: полярным радиусом  $\rho$  и полярным углом  $\varphi$ , где  $\rho$  — евклидово расстояние от полюса до точки, а  $\varphi$  — радианная мера угла относительно полярной оси. Такое координирование обеспечивается, как известно, двумя ортогональными семействами: семейством концентрических окружностей  $\rho = \text{const}$  и семейством прямых  $\varphi = \text{const}$ , проходящих через полюс, при этом в каждой точке плоскости, кроме полюса, ортогонально пересекаются одна окружность с одной прямой.

В данной работе предлагается новая полярная система координат, которая так же, как и классическая полярная СК, характеризует точку плоскости двумя координатами: полярным радиусом  $\rho$  и полярным углом  $\varphi$ , но имеет не один центр-полюс, а несколько (конечное число) полюсов. Такое координирование обеспечивается семействами *многофокусных лемнискат*.

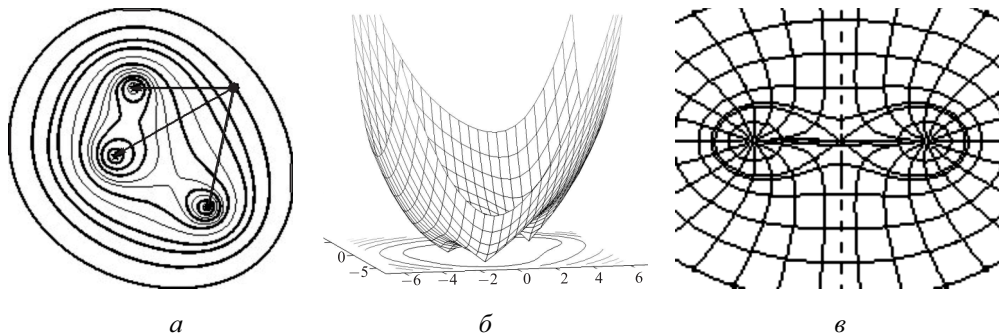


Рис. 1. Лемнискаты: *a* —  $3f$ -семейство; *b* — рельеф и линии уровня  $P(x, y)$ ; *в* —  $2f$ -СК

## Многофокусные лемнискаты

Многофокусные лемнискаты представляют собой гладкие замкнутые кривые без самопересечений, не обязательно односвязные, содержащие внутри себя конечное число фокусов [1, 5]. Лемниската определяется через  $k$  точек-фокусов на плоскости и числовой параметр  $R$  как геометрическое место точек, для которого сохраняется постоянным, равным  $R^k$ , произведение расстояний до всех  $k$  фокусов (рис. 1*a*).

Определяющий инвариант лемнискаты можно записать в виде

$$\prod_{j=1}^k r_j = R^k, \quad (1)$$

где  $r_j$  — евклидово расстояние от произвольной точки лемнискаты до  $j$ -го фокуса,  $k$  — число фокусов ( $j = 1, \dots, k$ ),  $R$  — радиус лемнискаты.

Левая часть этого инварианта — в комплексном представлении модуль полинома — является неотрицательной функцией и определяет аппликативную поверхность  $P(x, y)$ , касающуюся плоскости только в точках фокусов (рис. 1б). По определению, лемниската является линией уровня этой поверхности. Таким образом, каждая лемниската соответствует горизонтальному сечению на уровне  $R^k$  поверхности  $P(x, y)$ , а каждая линия уровня этой поверхности проецируется в лемнискату с соответствующим значением радиуса  $R^k$ . И, как следствие, для фиксированного набора  $k$  фокусов лемнискаты с разными радиусами образуют семейство вложенных кривых от  $k$ -связных для малых значений радиуса  $R$  до односвязных для больших значений, причем кривые с большим радиусом охватывают кривые с меньшим радиусом без пересечений (рис. 1а).

## Полиполярная система координат

Семейство многофокусных лемнискат позволяет построить обобщение классического полярного представления в виде полиполярной плоскости.

Введем абсолютную декартову систему отсчета (АСО), в которой координируются  $k$  точек-фокусов:  $f_j = \{a_j, b_j\}$ ,  $j = 1, \dots, k$ . Эти  $k$  фокусов образуют фокусную систему, которую будем в дальнейшем называть  $kf$ -системой, а соответствующие лемнискаты —  $kf$ -лемнисками.

Произвольная точка плоскости с АСО-координатами  $(x, y)$  в полиполярной лемнискатической системе координат (ЛСК) имеет полярные координаты  $(\rho, \varphi)$ , где  $\rho$  — метрическая, а  $\varphi$  — угловая координата, которые являются, соответственно, функциями фокусных  $\rho_j$  и  $\varphi_j$  — полярных координат относительно каждого из фокусов  $f_j$ .

В такой постановке классическая полярная СК оказывается частным случаем полиполярной ЛСК, когда фокусная система либо состоит из одного фокуса, либо все фокусы сосредоточены в одной точке. Структура полиполярной ЛСК должна быть такова, чтобы допускать предельный переход от полиполярной к классической полярной системе координат при переходе от  $k$  фокусов к одному.

**Требования к координации в ЛСК:** а) каждой точке  $(x, y)$  соответствует пара координат  $(\rho, \varphi)$ ; б) каждая пара координат  $(\rho, \varphi)$  соответствует точке  $(x, y)$ . Соответствия должны быть однозначными, непрерывными и монотонными (по  $\rho$  при  $\varphi = \text{const}$  и по  $\varphi$  при  $\rho = \text{const}$ ).

## Метрическая координата $\rho$

Определим функцию  $\rho$  радиус-векторов от произвольной точки плоскости до системы фокусов как среднегеометрическое:

$$\rho = \sqrt[k]{r_1 \cdot r_2 \cdot \dots \cdot r_k} \quad (2)$$

фокусных полярных радиусов  $\rho_j \equiv r_j$ , равных, соответственно:

$$\rho_j \equiv r_j = \sqrt{(x - a_j)^2 + (y - b_j)^2}. \quad (3)$$

Метрическая координата  $\rho$  для произвольной точки  $(x, y)$  определяет ее расстояние до  $kf$ -системы  $\{f_1, \dots, f_k\}$ .

В качестве функции расстояния координата  $\rho$  должна обладать свойствами положительности всюду, кроме начала координат, обращения в начале координат в ноль и иметь диапазон значений от 0 до  $\infty$ .

Лемнискатическая метрическая координата  $\rho$  существует, очевидно, для любой точки плоскости  $(x, y)$ , так как для любой точки плоскости существует фокусный полярный радиус  $\rho_j$  (3), который имеет единственное положительное значение. Нулевое значение  $\rho$  принимает только в полярных точках фокусной системы, которая и является системным началом координат. Метрическая координата  $\rho$  может принимать любое неотрицательное значение в диапазоне  $[0, \infty]$ , поскольку радиус  $kf$ -лемнискаты меняется непрерывно от 0 до  $\infty$ . Монотонность координаты  $\rho$  обусловлена отмеченным выше свойством лемнискат с большим радиусом охватывать лемнискаты с меньшим радиусом без соприкосновений и пересечений.

Таким образом,  $kf$ -лемниската, удовлетворяя условию постоянства расстояния до  $kf$ -системы  $\rho = \text{const} \equiv R^k$ , может рассматриваться на плоскости как многофокусный аналог координатной окружности.

Подобно семейству концентрических окружностей, семейство изофокусных  $kf$ -лемнискат координирует расстояние до  $kf$ -системы. При этом сама  $kf$ -система является началом системы координат, а радиус  $R$  служит метрической (радиальной) координатой  $\rho$  полиполярной ЛСК. Каждая точка плоскости  $(x, y)$  имеет, очевидно, определенное и единственное значение  $\rho$  расстояния до  $kf$ -системы, с одной стороны, и, с другой, каждое значение радиуса  $R$  однозначно соответствует определенной лемнискате, а значит, и определенному значению метрической координаты  $\rho$ .

## Угловая координата $\varphi$

Угловую координату полиполярной лемнискатической СК введем как среднее арифметическое:

$$\varphi = (\varphi_1 + \varphi_2 + \dots + \varphi_k) / k \quad (4)$$

фокусных полярных углов  $\varphi_j$ , каждый из которых определяется как классический полярный угол относительно  $j$ -го полюса-фокуса:

$$\varphi_j = \text{arctg} \frac{y - b_j}{x + a_j}. \quad (5)$$

Обоснованность подобного определения угловой координаты в одну сторону очевидна: для любой точки  $(x, y)$  плоскости можно однозначно определить ее направление на каждый полюс-фокус, т. е. угол  $\varphi_j$ , а тем самым и сумму этих углов  $\varphi$ . Таким образом, для каждой точки плоскости существует однозначная координата  $\varphi$ .

Диапазон изменения угловой координаты  $\varphi$  дает нам принцип аргумента. Лемниската естественным образом определяется на комплексной плоскости. Аргумент комплексной точки, движущейся вдоль замкнутого контура с  $k$  нулями внутри контура и совершающей полный обход, изменяется согласно принципу аргумента на  $2\pi k$ . Для фиксированного значения  $\rho$  точка  $(x, y)$  принадлежит выделенной лемнискате с  $k$  фокусами, и полный обход этой точки вдоль лемнискаты приведет к изменению угловой компоненты на  $2\pi k$ . Определение  $\varphi$  как среднего арифметического полярных углов  $\varphi_j$  дает диапазон изменения  $[0; 2\pi]$ .

Каждый отдельный полярный угол  $\varphi_j$  при обходе лемнискаты в общем случае меняется в разных направлениях, поэтому для введенной полиполярной координаты  $\varphi$  требуется доказать ее однозначность и монотонность изменения вдоль произвольной лемнискаты, т. е. требуется доказать, что никакие две разные точки с одинаковым значением  $\rho$  не могут иметь одинаковые значения  $\varphi$ .

Кроме того, важнейшей задачей является определение для произвольной  $kf$ -системы семейства изопараметрических кривых, удовлетворяющих условию  $\varphi = \text{const}$ , — семейства, сопряженного к семейству изометрических  $kf$ -лемнискат.

Доказательства проведем сначала для наиболее простого случая  $2f$ -системы, затем для общего случая  $kf$ -системы и закончим предельным переходом к классической полярной СК. Проанализируем также особенности введенной полиполярной ЛСК.

## Двухфокусная система координат

Рассмотрим 2-полярную систему с одним параметром  $a$ , координирующим систему из двух фокусов. Без ограничения общности можно расположить оба фокуса на оси  $x$ , симметрично относительно начала АСО (рис. 1в) на расстоянии  $a$ , т. е.  $2f$ -система задается фокусами с координатами  $f_1 = (-a, 0), f_2 = (a, 0)$ .

Конечное уравнение изометрического семейства  $2f$ -лемнискат:

$$r_1^2 r_2^2 \equiv \left[ (x+a)^2 + y^2 \right] \cdot \left[ (x-a)^2 + y^2 \right] = R^4 = \text{const}. \quad (6)$$

Алгебраические преобразования приведут к известному уравнению овалов Кассини, частным случаем которых являются лемнискаты:

$$(x^2 + y^2)^2 - 2a^2(x^2 - y^2) = R^4 - a^4.$$

Дифференциальное уравнение для семейства лемнискат имеет вид

$$\left[ (x+a)r_2 + (x-a)r_1 \right] dx + \left[ yr_2 + yr_1 \right] dy = 0. \quad (7)$$

Заменой  $y'$  на  $-1/y'$ , получим дифференциальное уравнение

$$-y(x^2 + y^2 + a^2) dx + x(x^2 + y^2 - a^2) dy = 0, \quad (8)$$

решением которого, как известно, является семейство градиентных кривых. Несмотря на внешнюю простоту, решение его представляет значительные трудности, поэтому подойдем к этой задаче с другой стороны. Рассмотрим инвариантное уравнение для угловой координаты

$$\varphi_1 + \varphi_2 \equiv \arctg \frac{y}{x+a} + \arctg \frac{y}{x-a} = \text{const}. \quad (9)$$

Дифференциальное уравнение для изопараметрического семейства кривых, на которых неизменно значение  $\varphi$ , получим из него в виде

$$\left( -\frac{y}{(x+a)^2 + y^2} - \frac{y}{(x-a)^2 + y^2} \right) dx + \left( -\frac{x+a}{(x+a)^2 + y^2} - \frac{x-a}{(x-a)^2 + y^2} \right) dy = 0.$$

Приводя к общему знаменателю, получим окончательно дифференциальное уравнение для сопряженного к лемнискатам семейства

$$-y(x^2 + y^2 + a^2) dx + x(x^2 + y^2 - a^2) dy = 0.$$

Сравнивая это уравнение с уравнением (8), видим, что они идентичны. Следовательно, решением дифференциального уравнения (8) является семейство инвариантных кривых (9).

Таким образом, для  $2f$ -системы доказаны утверждения о том, что семейство изопараметрических кривых для угловой координаты  $\varphi = \text{const}$  является семейством *градиентных* кривых к семейству лемнискат, и наоборот, и что сопряженные семейства изопараметрических кривых  $\rho = \text{const}$  и  $\varphi = \text{const}$  являются *взаимно ортогональными* (рис. 1в).

Осталось показать, что изменение  $\varphi$  вдоль произвольной  $2f$ -лемнискаты обладает свойством *монотонности*. Для этого рассмотрим поведение производной  $\varphi$  по направлению вдоль лемнис-

каты. Оценим скалярное произведение градиента  $\varphi$  и вектора касательной для произвольной точки лемнискаты. Компоненты градиента координаты  $\varphi$  есть

$$\text{grad } \varphi = \{2x(x^2 + y^2 - a^2), 2y(x^2 + y^2 + a^2)\},$$

а компоненты касательной к лемнискате —

$$\text{tang } \rho = \{4x(x^2 + y^2 - a^2), 4y(x^2 + y^2 + a^2)\}.$$

Поскольку, как показано выше, семейства лемнискат и сопряженных кривых ортогональны, то компоненты  $\text{grad } \varphi$  и  $\text{tang } \rho$  получились с точностью до постоянного множителя равными, и, значит, искомое скалярное произведение является заведомо неотрицательным. Действительно:

$$(\text{grad } \varphi \cdot \text{tang } \rho) = 8(x^2 + y^2)R^4 \geq 0. \quad (10)$$

Отсюда видно, что скалярное произведение обращается в нуль в особых точках: на полюсах, где  $R = 0$ , и в начале АСО  $x = y = 0$  (особенности ЛСК рассмотрены ниже).

Рис. 2 иллюстрирует поведение угловых компонент точки, движущейся вдоль некоторой лемнискаты и совершающей вокруг нее полный оборот (параметризованное по радиусу семейство  $2f$ -лемнискат приведено на рис. 1в).

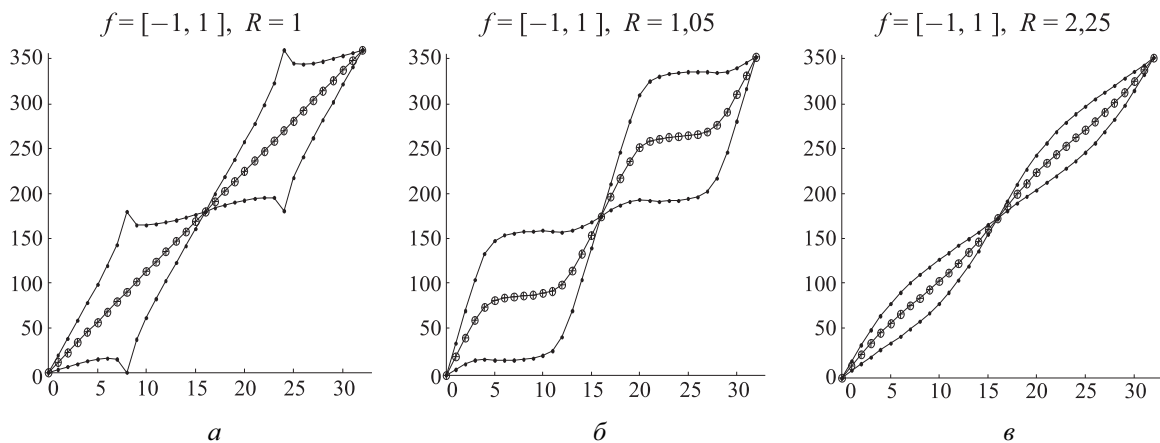


Рис. 2. Графики угловых координат для  $2f$ -лемнискат с разным радиусом

На каждом из рисунков приведены пересекающиеся графики двух полярных координат  $\varphi_1$  и  $\varphi_2$  и график полиполярной координаты  $\varphi$  (серединные линии с отметками точек). Графики на рис. 2а относятся к лемнискате Бернулли ( $R = a$ , рис. 1в), на рис. 2б — к выпукло-вогнутой односвязной лемнискате рядом с лемнискатой Бернулли и на рис. 2в — к выпуклой лемнискате большого радиуса. Как видно из рисунков, для малых значений радиуса поведение угловых координат  $\varphi_1$  и  $\varphi_2$  имеет большие вариации производных, а для больших значений фокусные углы  $\varphi_1$  и  $\varphi_2$  наиболее близки между собой и к полиполярной координате  $\varphi$ . Для невыпуклых (и несвязных) лемнискат поведение  $\varphi_1$  и  $\varphi_2$  немонотонное; вместе с тем, полиполярная координата  $\varphi$  всюду монотонна.

## К-фокусная ЛСК — общий случай

Пусть на плоскости в АСО задана произвольная  $kf$ -система фокусов координатами:  $f_j = \{a_j, b_j\}$ . Конечное уравнение изометрического  $kf$ -семейства лемнискат представим в виде

$$r_1 \cdot r_2 \cdot \dots \cdot r_k \equiv \prod_{j=1}^k r_j = R^{2k}, \quad (11)$$

а конечное уравнение семейства инвариантных кривых для угловой компоненты  $kf$ -системы запишем в виде

$$\frac{1}{k} \sum_{j=1}^k \operatorname{arctg} \frac{y-b_j}{x-a_j} = \operatorname{const}. \quad (12)$$

Дифференциальное уравнение, которому удовлетворяет семейство  $kf$ -лемнискат, получается в форме полного дифференциала

$$\left( \sum_{j=1}^k r_{jx}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i \right) dx + \left( \sum_{j=1}^k r_{jy}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i \right) dy = 0. \quad (13)$$

Градиентное семейство, определяющее направление максимального изменения лемнискаты как линии уровня, получим заменой  $y'$  на  $-1/y'$ :

$$\left( \sum_{j=1}^k r_{jx}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i \right) dy - \left( \sum_{j=1}^k r_{jy}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i \right) dx = 0. \quad (14)$$

Дифференциальное уравнение, имеющее решением уравнение для угловой компоненты (12), в форме полного дифференциала имеет вид

$$-\sum_{j=1}^k \frac{y-b_j}{(x-a_j)^2 + (y-b_j)^2} dx + \sum_{j=1}^k \frac{x-a_j}{(x-a_j)^2 + (y-b_j)^2} dy = 0.$$

Знаменатели этого уравнения представляют собой квадраты фокусных расстояний  $r_j^2$ , а числители — производные знаменателя по  $x$  и  $y$ . Выполняя соответствующие замены, перепишем уравнение в форме

$$-\sum_{j=1}^k \frac{r_{jy}'}{r_j} dx + \sum_{j=1}^k \frac{r_{jx}'}{r_j} dy = 0.$$

Приведение к общему знаменателю, который можно отбросить, т. к. нигде, кроме полюсов, он не обращается в 0, дает уравнение в виде

$$\left( -\sum_{i=1}^k r_{iy}' \cdot \prod_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^k r_j \right) dx + \left( \sum_{i=1}^k r_{ix}' \cdot \prod_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^k r_j \right) dy = 0.$$

Полученное дифференциальное уравнение совпадает с уравнением (14).

Таким образом, утверждения, доказанные для  $2f$ -системы, справедливы для общего случая  $kf$ -системы, а именно:

*семейство изопараметрических кривых угловой координаты  $\varphi = \operatorname{const}$  есть семейство градиентных кривых к семейству лемнискат  $\rho = \operatorname{const}$ ;*

*сопряженные семейства изопараметрических кривых  $\rho = \operatorname{const}$  и  $\varphi = \operatorname{const}$  являются взаимно ортогональными;*

*на градиентных к лемнискатам кривых сохраняется неизменной сумма полярных углов:  $\varphi_1 + \varphi_2 + \dots + \varphi_k$ .*

Для доказательства *монотонности* изменения углового параметра  $\varphi$  вдоль произвольной лемнискаты также рассмотрим производную  $\varphi$  по направлению касательной к лемнискате в произвольной ее точке.

Компоненты градиента угловой переменной  $\varphi$  равны

$$\text{grad } \varphi = \left\{ \frac{\sum_{j=1}^k r_{jx}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i}{\prod_{j=1}^k r_j}; \frac{\sum_{j=1}^k r_{jy}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i}{\prod_{j=1}^k r_j} \right\},$$

а компоненты вектора касательной к лемнискате равны

$$\text{tang } \rho = \left\{ \sum_{j=1}^k r_{jx}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i; \sum_{j=1}^k r_{jy}' \cdot \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^k r_i \right\}.$$

Поскольку компоненты  $\text{grad } \varphi$  и  $\text{tang } \rho$  получились ожидаемо одинаковыми с точностью до одного и того же неотрицательного знаменателя в компонентах градиента  $\varphi$ , скалярное произведение векторов градиента и касательной ( $\text{grad } \varphi \cdot \text{tang } \rho$ )  $\geq 0$ .

На рис. 3 приведены координатные сетки для полиполярных систем координат с разным числом полюсов и их конфигураций: несимметричный случай с  $k = 3$  (а) и симметричный с  $k = 4$  (б). Из приведенных рисунков виден характер взаиморасположения сопряженных семейств лемнискат и градиентных к ним кривых, как для симметричной, так и для не симметричной  $kf$ -системы. В частности, хорошо видно, что эти семейства взаимно ортогональны.

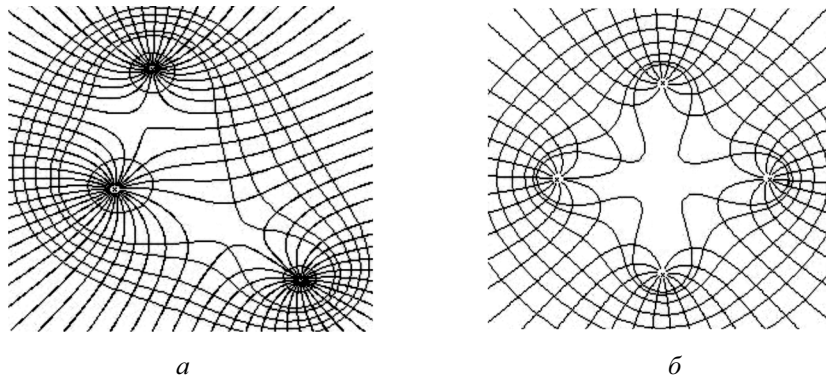


Рис. 3. Полиполярные ЛСК: а — 3f-асимметричная; б — 4f-симметричная

## Особенности полиполярной ЛСК

Скалярное произведение (10), как было отмечено, обращается в 0 в двух случаях: 1) в точках полюсов фокусной системы, где обращается в ноль фокусный радиус  $r_j = 0$  и 2) в точке начала АСО, где лемниската теряет гладкость. Первый случай имеет место в полиполярной системе с любым числом полюсов. В классической полярной СК такой особой точкой является, как известно, единственный полюс, а в предлагаемой полиполярной — это  $k$  полюсов  $kf$ -системы, где  $\rho = 0$ , а угловая координата  $\varphi$  не определена.

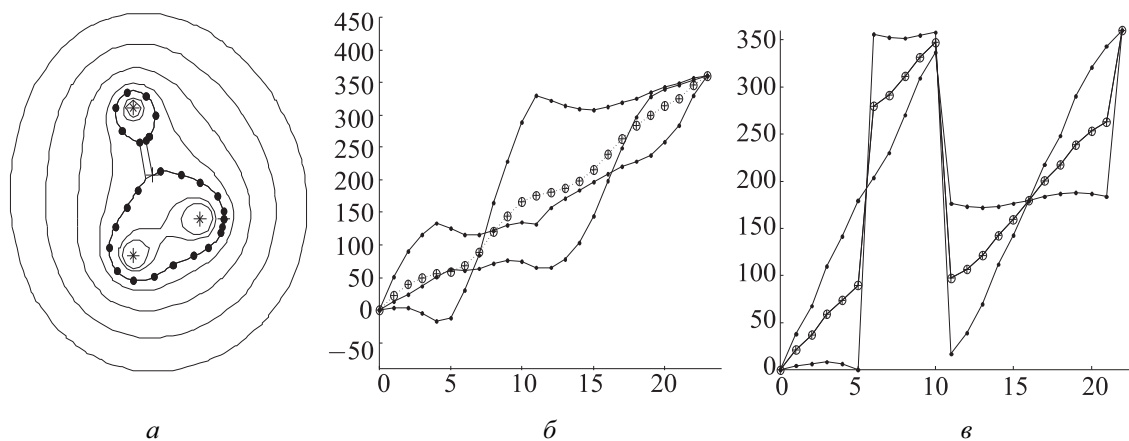
Второй случай специфичен для полиполярной СК, когда  $k$  полюсов расположены в вершинах правильного  $k$ -угольника, — лемниската, содержащая центральную точку, претерпевает в ней изломы. Особая точка двухполюсной СК находится на лемнискате Бернулли ( $R = a$ ) — точка соприкосновения двух петель «восьмерки» (рис. 1б). Особенность этой точки в неоднозначности  $\varphi$ . При обходе «восьмерки» она проходится дважды: в первый раз  $\varphi = \pi/2$ , а во второй  $\varphi = 3\pi/2$ .



В общем случае  $kf$ -системы это  $k$ -кратная точка с равными фокусными радиусами, одним  $\rho$  и разными углами  $\varphi$ :  $\varphi(j) = j2\pi/k$ ,  $j = 1, \dots, k$ . Пример 4-полюсной СК с симметричной организацией приведен на рис. 3б.

Обращение в 0 обеих компонент градиента (8) для  $2f$ -ЛСК приводит к решению:  $\{y = 0; x = a(r_1 - r_2) / (r_1 + r_2)\}$ , соответствующему межфокусному отрезку (рис. 1в). Это особая линия  $2f$ -ЛСК — межфокусная сепаратриса — геометрическое место пар симметричных точек двухсвязной лемнискаты, имеющих одинаковые координаты  $(\rho, \varphi)$ .

Монотонность угловой координаты  $\varphi$  для несвязных лемнискат требует особого рассмотрения (рис. 4а, б). Для  $2f$ -системы (рис. 1в) обход двух ее петель выполняется от полярной оси до межфокусной сепаратрисы, переход на другую петлю, полный обход ее, возврат на первую и завершение периода. На рис. 4в приведен результат полного обхода каждой петли (1-я половина — одной петли, 2-я — другой), что привело к немонотности  $\varphi$ . То же и для  $kf$ -системы — обход несвязных лемнискат выполняется по межфокусным сепаратрисам, т. к. на них  $\varphi = \text{const}$ , что гарантирует монотную и гладкую непрерывность угловой координаты  $\varphi$  (рис. 3, 4а, б). Межфокусные сепаратрисы хорошо обозначены на рис. 3а, на рис. 3б — это линии, связывающие полюсы с центром.



**Рис. 4.** Монотонность угловой координаты: а —  $3f$ -семейство, б — графики  $\varphi_1$ ,  $\varphi_2$ ,  $\varphi_3$  и  $\varphi$  для 2-связной  $3f$ -лемнискаты, в —  $\varphi_1$ ,  $\varphi_2$ ,  $\varphi$  для несвязной  $2f$ -лемнискаты

Другие сепаратрисы, ортогональные межфокусным, не представляют особенностей для координации — разделяя зоны принадлежности градиентных кривых к разным полюсам, они также задают порядок обхода несвязных лемнискат (рис. 1в, рис. 3).

## 1f-полярная СК: предельный переход

Полиполярная система координат в предельном случае совмещения всех фокусов в одной точке сводится к случаю классической однополярной СК. В случае одного фокуса, как известно, изометрическое семейство составляют окружности разного радиуса, а градиентные кривые представляют собой радиальные прямые. Проверим уравнения, полученные для  $2f$ - и  $kf$ -систем на предельный переход при подстановках:  $k = 1$  и  $a_j = b_j = 0$ ,  $j = 1, \dots, k$ .

Действительно, метрическая и угловая координаты получаются из (2, 3) и (4, 5) в естественном виде

$$\rho \equiv r = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \text{и} \quad \varphi = \text{arctg} \frac{y}{x}.$$

Конечные инвариантные уравнения для радиальной координаты (семейства  $kf$ -лемнискат) (6, 11) и для угловой (9, 12) вырождаются в:

$$r = \text{const}, \quad \varphi = \text{const}.$$

Дифференциальные уравнения семейства  $kf$ -лемнискат (7, 13) и градиентного семейства (8, 14) приобретают, соответственно, вид

$$xdx + ydy = 0, \quad xdy - ydx = 0, \quad (15)$$

решениями которых являются семейства софокусных окружностей и прямых, проходящих через начало координат:

$$x^2 + y^2 = C, \quad y = Cx.$$

Полученные семейства являются сопряженными ортогональными семействами, что также следует и из дифференциальных уравнений (15), различающихся заменой  $y'$  на  $-1/y'$ . Монотонность изменения угловой координаты вдоль окружности с очевидностью следует из (10).

Таким образом, результаты предельных переходов дают известные формулы и объекты классической полярной системы координат. Градиентные прямые  $y = Cx$   $1f$ -системы являются асимптотами соответствующих градиентных кривых  $\varphi = \text{const}$   $kf$ -системы с тем же центром.

## Комбинированная структура метрической компоненты

Метрическая структура полиполярной ЛСК такова, что в ней возможны разные локальные метрики, связанные с отдельными фокусами. Рис. 5 иллюстрирует результаты компьютерного эксперимента с полиполярными СК. Сочетание двух локальных метрик представлено на рис. 5а, где правый полюс с обычным евклидовым расстоянием, а левый — с расстоянием в гиперболической (псевдоевклидовой) метрике. Рис. 5б представляет сочетание трех метрик: евклидовой и двух эллиптических с разной ориентацией большой оси.

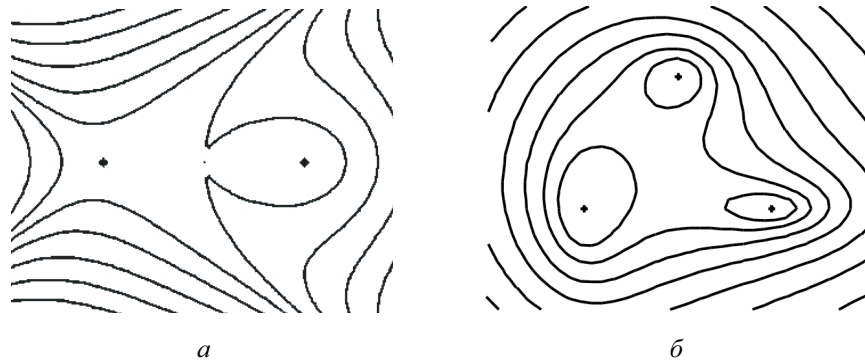


Рис. 5. Композиции локальных метрик, связанных с разными фокусами

## Заключение

Полиполярная система координат представляется хорошо организованной СК в большом списке имеющихся криволинейных систем. Особенностью предложенной в данной работе СК является ее широкий диапазон от универсальности до узкой специализированности. Такая особенность является следствием возможностей рассматриваемого класса функций — *многофокусных лемнискат*, которые допускают множество самых разнообразных приложений. Наиболее значительным из приложений является аппроксимация эмпирических кривых, заданных пото-

чно. В определенном диапазоне значений радиуса лемнискаты обладают большой вариабельностью формы, обуславливающей применение их в качестве приближающих функций для разнообразных форм кривых [2–4], примеры чего приведены на рис. 6.



Рис. 6. Примеры приближения лемнисками (крестиками отмечены фокусы)

Манипулируя визуально положением фокусов и их количеством, можно решать также задачу интерактивной генерации форм для дизайнерских, диагностических и других целей. Когда все фокусы сосредоточены в одной точке, как было показано выше, получается однополярная универсальная СК. В случае нескольких фокусов настройку на прикладную задачу можно осуществить в мануально-визуальном режиме. Более того, с предметным образом можно связать собственную систему координат. Например, с результатом какого-либо из приближений, приведенных на рис. 6. Таким образом, метрическая компонента может быть произвольной, достаточно сложной, настраиваемой вручную или автоматически, и при любой форме метрической компоненты угловая компонента получается ортогональной.

## Список литературы

1. Маркушевич А. И. Теория аналитических функций. Т. 1. М.: Наука, 1967. С. 486.
2. Ракчеева Т. А. Приближение кривых многофокусными лемнисками // Человеко-машинные системы и анализ данных. М.: Наука, 1992. С. 93–110.
3. Ракчеева Т. А. Приближение кривых: фокусы или гармоники // МКО: Сб. науч. тр. Вып. 14, т. 2. М.–Ижевск, 2007. С. 83–90.
4. Ракчеева Т. А. Приближение кривых многофокусными лемнисками на комплексной плоскости // МКО: Сб. науч. тр. Вып. 15, т. 2. М.–Ижевск, 2008. С. 68–75.
5. Hilbert D. Gessamelte Abhandlungen. Berlin: Springer, 1935. Bd. 3. P. 435.



