## §1. Понятие об уравнении плоской линии. Алгебраические линии. Теорема об инвариантности порядка

Пусть на плоскости задана прямоугольная декартова система координат Oxy и некоторая линия  $\Gamma$ .

**Определение 1.1.** Уравнение F(x,y) = 0 с двумя переменными x и y называ-ется *уравнением плоской линии*  $\Gamma$ , если ему удовлетворяют координаты x, y любой точки  $\Gamma$  и не удовлетворяют координаты точек, не принадлежащих  $\Gamma$ .

В аналитической геометрии под функцией F(x, y) от двух переменных x, y понимают, как правило, многочлен.

Равенство

$$(x-a)^2 + (y-b)^2 = r^2$$
 (1.1)

есть уравнение окружности с центром в точке A(a,b) и радиусом r (рис. 1.1), так как ему удовлетворяют координаты любой её точки и не удовлетворяют координаты точек, не принадлежащих ей.

Замечание 1.1. Уравнение вида (1.1) не всегда задаёт линию. Так, уравнению  $(x-a)^2 + (y-b)^2 = 0$  удовлетворяют координаты единственной точки A(a,b), а уравнению  $(x-a)^2 + (y-b)^2 = -1$  не удовлетворяют координаты ни одной точки плоскости.

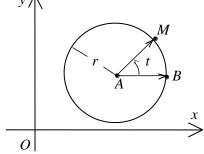


Рис. 1.1. Окружность с центром в точке A и радиусом r

## Две основные задачи аналитической геометрии на плоскости

- **1.** По описанию общего геометрического свойства всех точек линии  $\Gamma$  получить уравнение  $\Gamma$  в выбранной системе координат и по нему изучить такие её свойства, как форма, место расположения на плоскости и т. д.
- **2.** Данному уравнению сопоставить линию  $\Gamma$  и с его помощью исследовать её свойства.

и радиусом r Для окружности, задаваемой уравнением (1.1), рассмотрена первая из этих задач, а для уравнений  $(x-a)^2 + (y-b)^2 = 0$  и  $(x-a)^2 + (y-b)^2 = -1$  – вторая.

Уравнение с двумя переменными не является единственным способом задания линии  $\Gamma$  с помощью уравнения. В некоторых случаях представляется удобным выразить координаты точек этой линии через третью вспомогательную переменную (или параметр) t.

Определение 1.2. Система уравнений

$$\begin{cases} x = x(t), \\ y = y(t), \end{cases} t \in T, \tag{1.2}$$

называется *параметрическими уравнениями* линии  $\Gamma$ , если для любой её точки  $M(x_0,y_0)$  найдётся такое значение параметра  $t_0\in T$ , что её координаты

определятся из этой системы при  $t = t_0$ :  $x_0 = x(t_0)$ ,  $y_0 = y(t_0)$ , а для точек, не принадлежащих ей, такого значения t не существует.

Под x(t) и y(t) в правых частях уравнений системы (1.2) понимаются некоторые функции параметра t, например, такие, которые выражаются через элементарные функции, изученные в школьном курсе алгебры и начал анализа.

В соответствии с принятым определением система уравнений

$$\begin{cases} x = r\cos t + a, \\ y = r\sin t + b, \end{cases} t \in [0, 2\pi],$$

задаёт рассмотренную выше окружность. Параметр t в данном случае является углом поворота вектора  $\overrightarrow{AB}$ , коллинеарного оси Ox, до совмещения с вектором  $\overrightarrow{AM}$ , где M(x,y) – произвольная точка окружности (рис. 1.1).

При задании параметрическими уравнениями траектории  $\Gamma$  движущейся по плоскости точки M за параметр t принимается время, прошедшее от начала движения. Тогда функции x(t) и y(t) из уравнений (1.2) определят координаты точки M на любой момент времени t из промежутка T.

**Определение 1.3.** Плоская линия  $\Gamma$  называется *алгебраической линией порядка n*, если в некоторой прямоугольной декартовой системе координат *Оху* она может быть задана уравнением вида

$$A_1 x^{k_1} y^{l_1} + \ldots + A_s x^{k_s} y^{l_s} = 0, (1.3)$$

где все показатели степени — неотрицательные целые числа, n — степень этого уравнения, равная наибольшей из сумм  $k_i + l_i$ ,  $i = 1, \ldots, s$ , при этом отличен от нуля хотя бы один коэффициент  $A_i$ , для которого  $k_i + l_i = n$ .

На плоскости можно выбрать бесчисленное множество прямоугольных декартовых систем координат, поэтому возникает вопрос о зависимости порядка данной алгебраической линии от выбора системы координат. Ответом на этот вопрос служит теорема об инвариантности порядка.

**Теорема 1.1.** Порядок алгебраической линии инвариантен по отношению к выбору прямоугольной декартовой системы координат.

▶ Перейдём от системы координат Oxy к системе координат Oxy по формулам (6.4) из главы 2 раздела 2:

$$\begin{cases} x = x'\cos\alpha - y'\sin\alpha + a, \\ y = x'\sin\alpha + y'\cos\alpha + b. \end{cases}$$
 (1.4)

Чтобы получить уравнение линии в новой системе координат O'x'y', подставим в уравнение (1.3) равенства (1.4). При этом имеем

$$x^{k_i} = (x'\cos\alpha - y'\sin\alpha + a)^{k_s}, i = 1, ..., s, y^{l_i} = (x'\sin\alpha + y'\cos\alpha + a)^{l_s}, i = 1, ..., s.$$
 (1.5)

При возведении правых частей равенств (1.5) в степени  $k_i$  и  $l_i$  получаем слагаемые, степени которых не превышают этих чисел, поэтому заключаем, что степень  $n_1$  уравнения данной линии в новой системе координат и, тем самым, её порядок, не превышает n, т.е.  $n_1 \le n$ .

Наоборот, при переходе от O'x'y' к Oxy, рассуждая аналогичным образом, приходим к неравенству  $n \le n_1$ . Следовательно, остается принять  $n = n_1$ .

*Замечание 1.2.* Все линии, не являющиеся алгебраическими, называются *трансцендентными*. Таковыми будут, например, графики логарифмической, показательной, тригонометрических функций.