# 圓錐曲線

沈威宇 2024年12月27日

## 目錄

第一	-節	圓錐曲線	1
	<u> </u>	定義	1
	= \	代號與關係	1
	Ξ、	自由度	1
	四、	圓錐曲線一般式	1
	五、	圓錐曲線的標準式	2
		(一) 標準位向橢圓標準式	2
		(二) 標準位向拋物線標準式	2
		(三) 標準位向雙曲線標準式	2
		(四) 反比例函數雙曲線標準式	3
	六、	標準圓錐曲線的參數式	3
		(一) 標準位向橢圓參數式	3
		(二) 標準位向拋物線參數式	3
		(三) 標準位向雙曲線參數式	3
		(四) 反比例函數雙曲線參數式	3
	七、	標準圓錐曲線的一般式	3
		(一) 標準方向任意位置橢圓一般式	3
	八、	判別式	4
		(一) 圖形判別式	4
		(二) 退化判別式	4
		(三) 旋轉方向	5
	九、	圓	5
		(一) 圓的直徑式	5
		(二) 圓的判別式	5
		(三) 圓與直線集合關係的代數判定	5

## 第一節 圓錐曲線

#### 一、定義

設 F 為定點,l 為定直線,e 為正常數,P' 為 l 上的動點且滿足  $|PP'| \perp l$ ,稱滿足  $\frac{|PF|}{|Pl|} = e$  的動點的軌跡為圓錐曲線,其中 F 為其焦點 (Focus),l 為其準線 (Directrix),e 為其離心率 (Eccentricity)。即:當一個圓錐曲線上的每一點到一固定點(焦點)的距離與該點到一定直線(準線)的距離之比為常數(離心率)時,就可以確定該曲線的形狀和位置。

### 二、 代號與關係

- 1. 本文均使用笛卡爾坐標
- 2. 離心率 e
- **3.** 半焦距 *c*
- 4. 半正焦弦 ℓ
- 5. 焦點準線距離 p

$$\ell = pe$$

$$c = ae$$

$$p + c = \frac{a}{e}$$

## 三、 自由度

- 1. 不考慮位置、方向、大小,圓錐曲線的圖形有一個自由度。
- 2. 不考慮位置、方向,但考慮大小,圓錐曲線的圖形有兩個自由度。
- 3. 不考慮位置,但考慮方向、大小,圓錐曲線的圖形有三個自由度。
- 4. 不考慮方向,但考慮位置、大小,圓錐曲線的圖形有四個自由度。
- 5. 考慮位置、方向、大小,圓錐曲線的圖形有五個自由度。

## 四、 圓錐曲線一般式

$$Ax^2 + Bx^2 + Cxy + Dx + Ey + F = 0$$

1

其中: $A \times B \times C \times D \times E \times F$  為常數。 $ABC \neq 0$ ,否則為圓錐曲線之退化

## 五、 圓錐曲線的標準式

#### (一) 標準位向橢圓標準式

$$ab \neq 0 \quad a \geq b$$

$$a: 半長軸$$

$$b: 半短軸$$

$$\left(\frac{x}{a}\right)^2 + \left(\frac{y}{b}\right)^2 = 1$$

$$e = \sqrt{1 - \frac{b^2}{a^2}}$$

$$c = \sqrt{a^b - b^2}$$

$$\ell = \frac{b^2}{a}$$

$$p = \begin{cases} \frac{b^2}{\sqrt{a^2 - b^2}}, & a \neq b \\ \infty, & a = b \end{cases}$$

當 
$$a = b$$
,圖形為圓形, $e = c = 0$ ,  $\ell = a$ ,  $p = \infty$ 

準線方程:
$$x = \pm \frac{a^2}{\sqrt{a^2 - b^2}}$$

### (二) 標準位向拋物線標準式

$$y^{2} = 4ax$$

$$e = 1$$

$$c = \infty$$

$$\ell = 2a$$

$$p = 2a$$

準線方程:x = -a

## (三) 標準位向雙曲線標準式

$$ab \neq 0$$
 $a: 半貫/主軸$ 
 $b: 半共軛軸$ 
 $\left(\frac{x}{a}\right)^2 - \left(\frac{y}{b}\right)^2 = 1$ 
 $e = \sqrt{1 + \frac{b^2}{a^2}}$ 
 $c = \sqrt{a^b + b^2}$ 

2

$$\ell = \frac{b^2}{a}$$

$$p = \frac{b^2}{\sqrt{a^2 - b^2}}$$

準線方程:
$$x = \pm \frac{a^2}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

(四) 反比例函數雙曲線標準式

$$y = \frac{k}{x}$$
$$k = \frac{c^2}{2}$$

六、 標準圓錐曲線的參數式

(一) 標準位向橢圓參數式

$$(a\cos(\theta), b\sin(\theta), 0 \le \theta < 2\pi$$

(二) 標準位向拋物線參數式

$$(at^2, 2at), t \in \mathbb{R}$$

(三) 標準位向雙曲線參數式

$$(a \sec(\theta), b \tan(\theta)), 0 \le \theta < 2\pi$$

(四) 反比例函數雙曲線參數式

$$(kt, \frac{k}{t})$$
, where  $k = \frac{c}{\sqrt{2}}$ 

七、 標準圓錐曲線的一般式

(一) 標準方向任意位置橢圓一般式

$$ab \neq 0$$

$$\left(\frac{x-h}{a}\right)^2 + \left(\frac{y-k}{b}\right)^2 = 1$$

其中: $a=\sqrt{\frac{\frac{D^2}{4A}+\frac{E^2}{4B}-F}{A}}$  為其 x 軸方向的半徑, $b=\sqrt{\frac{D^2}{4A}+\frac{E^2}{4B}-F}$  為其 y 軸方向的半徑, $b=\frac{D}{2A}$ , $b=\frac{E}{2B}$  为精圓的中心點

## 八、 判別式

#### (一) 圖形判別式

註:圖形判別式並不總是記作  $\Delta_P$ ,也不總是稱作圖形判別式,惟此處為之。

註:有時以此處定義之 $-\frac{1}{4}$ 倍作為圖形判別式,判斷上變號即可。

$$\Delta_P = -4 \begin{vmatrix} A & \frac{C}{2} \\ \frac{C}{2} & B \end{vmatrix}$$
$$= C^2 - 4AB$$

註:圖形判別式不論虛實,只論圖形。

**1.** 若圖形不退化,且  $\Delta_P > 0$ ,圖形是橢圓。特別地,當 A = B 且 C = 0 時,圖形是圓。

**2.** 若圖形不退化,且  $\Delta_P = 0$ ,圖形是拋物線。

3. 若圖形不退化,且  $\Delta_P < 0$ ,圖形是雙曲線。

**4.** 若圖形退化,且  $\Delta_P > 0$ ,圖形是一對重合的直線或一點。

**5.** 若圖形退化,且  $\Delta_P = 0$ ,圖形是一對重合的直線(在退化前拋物線的對稱軸)或一條直線(與退化前拋物線的對稱軸垂直於退化前拋物線的頂點)。

**6.** 若圖形退化,且  $\Delta_P < 0$ ,圖形是一對交叉或平行或重合的直線。

#### (二) 退化判別式

註:退化判別式並不總是記作  $\Delta_O$ ,也不總是稱作退化判別式,惟此處為之。

$$\Delta_Q = \begin{vmatrix} A & \frac{C}{2} & \frac{D}{2} \\ \frac{C}{2} & B & \frac{E}{2} \\ \frac{D}{2} & \frac{E}{2} & F \end{vmatrix}$$
$$= -\frac{\Delta_P}{4}F - \frac{AE^2 + BD^2}{4}$$

4

- 1. 如果  $\Delta_Q < 0$ ,圖形為虛圖形,即不存在實數平面上。
- **2.** 如果  $\Delta_Q = 0$ ,圖形為退化圖形。
- 3. 如果  $\Delta_O > 0$ ,圖形存在於實數平面上。
- (三) 旋轉方向

僅C可影響旋轉方向,但C不只影響方向。

九、圓

(一) 圓的直徑式

若  $P(x_1, y_1) \cdot Q(x_2, y_2)$ ,則以  $\overline{PQ}$  為直徑的圓的方程式為:

$$(x - x_1)(x - x_2) + (y - y_1)(y - y_2) = 0$$

- (二) 圓的判別式
- **1.** 因為是圓,故知:A = B,C = 0
- 2. 將兩判別式簡化後得圓的判別式:

$$\Delta_c = D^2 + E^2 - 4F$$

- 3. 如果  $\Delta_c > 0$ ,圖形為圓,圓心  $(-\frac{D}{2}, -\frac{E}{2})$ ,半徑, $\frac{1}{2}\sqrt{\Delta_c}$
- **4.** 如果  $\Delta_c = 0$ ,圖形退化為一點  $(-\frac{D}{2}, -\frac{E}{2})$
- 5. 如果  $\Delta_c < 0$ ,圖形為虛圓,圓心  $(-\frac{D}{2}, -\frac{E}{2})$ ,半徑, $\frac{1}{2}\sqrt{\Delta_c}$
- (三) 圓與直線集合關係的代數判定
- **1.** 已知圓 C:  $x^2 + y^2 + dx + ey + f = 0$  與直線 L: ax + by + c = 0  $\circ$
- **2.** 將 L 化為 y = f(x) (或 x = g(y)) 代入 C ,消去 y (或 x) 得  $\alpha x^2 + \beta x + \gamma = 0$  (或  $\alpha y^2 + \beta y + \gamma = 0$ )。
- **3.**  $\Leftrightarrow \Delta_{\mathsf{L}} = \beta^2 4\alpha\gamma$ :
- (1) 如果  $\Delta_L > 0$ ,圓 C 與直線 L 相交於相異二點(相割)。
- (2) 如果  $\Delta_L = 0$ ,圓 C 與直線 L 相交於一點(相切)。
- (3) 如果  $\Delta_L < 0$ ,圓 C 與直線 L 沒有交點(相離)。