

対数らせん 変数 定数

<左のうずまきの座標表示 (x, y)>

$$x = L_{rr} \times L_r \times (L_a^{L_{theta}} + L_b) \times \cos(L_{theta}) + L_x + 400$$

$$y = L_{rr} \times L_r \times (L_a^{L_{theta}} + L_b) \times \sin(L_{theta}) + \frac{height}{2} - L_y$$

<右のうずまきの座標表示 (x, y)>

$$x = R_{rr} \times R_r \times (R_a^{R_{theta}} + R_b) \times \cos(R_{theta}) + R_x + 400$$

$$y = R_{rr} \times R_r \times (R_a^{R_{theta}} + R_b) \times \sin(R_{theta}) + \frac{height}{2} - R_y$$

L_a : 1回の描画に 0.001 Ltranslate 分足す。 (初期値 1.1)

L_{theta} : 1回の描画に STEP 分足す。 (初期値 5π)

単純化すると

<左のうずまき>

$$(a(e^{\theta} + c) \cos \theta + d, a(e^{\theta} + c) \sin \theta + d)$$

θ で偏微分,

$$(ae^{\theta} \cos \theta - ae^{\theta} \sin \theta - ac \sin \theta, ae^{\theta} \sin \theta + ae^{\theta} \cos \theta + ac \cos \theta)$$

e で偏微分

$$(a\theta \cos \theta \cdot e^{(\theta-1)}, a\theta \sin \theta \cdot e^{(\theta-1)})$$

つまり...

<左のうずまき>

θ で偏微分

$$(L_{rr} \cdot L_r (L_a^{L_{theta}} \cos(L_{theta}) - L_a^{L_{theta}} \sin(L_{theta}) - L_b \sin(L_{theta})), \\ L_{rr} \cdot L_r (L_a^{L_{theta}} \sin(L_{theta}) + L_a^{L_{theta}} \cos(L_{theta}) + L_b \cos(L_{theta})))$$

e で偏微分

$$(L_{rr} \cdot L_r \cdot L_{theta} \cdot \cos(L_{theta}) \cdot L_a^{(L_{theta}-1)}, L_{rr} \cdot L_r \cdot L_{theta} \cdot \sin(L_{theta}) \cdot L_a^{(L_{theta}-1)})$$

<右のうずまき>

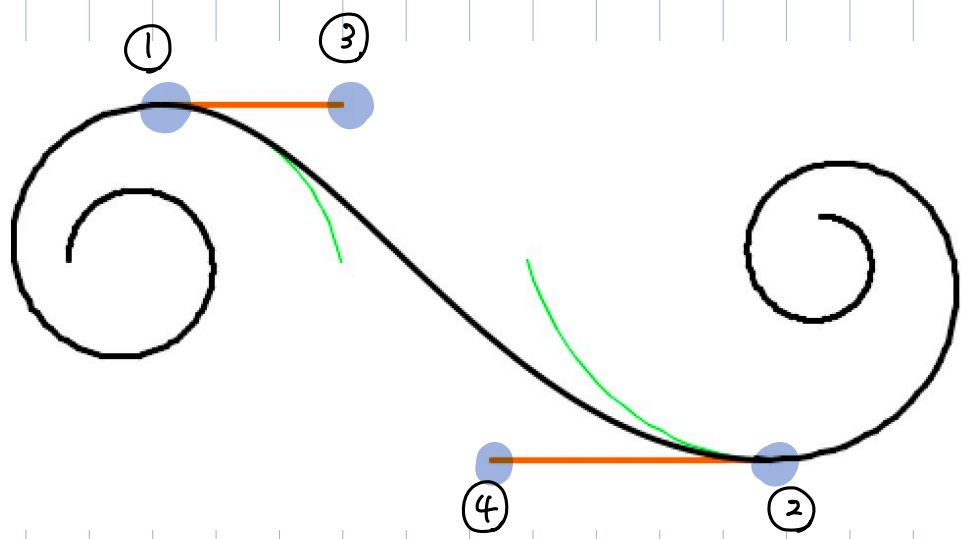
θ で偏微分

$$(R_{rr} \cdot R_r (R_a^{R_{theta}} \cos(R_{theta}) - R_a^{R_{theta}} \sin(R_{theta}) - R_b \sin(R_{theta})), \\ R_{rr} \cdot R_r (R_a^{R_{theta}} \sin(R_{theta}) + R_a^{R_{theta}} \cos(R_{theta}) + R_b \cos(R_{theta})))$$

e で偏微分

$$(R_{rr} \cdot R_r \cdot R_{theta} \cdot \cos(R_{theta}) \cdot R_a^{(R_{theta}-1)}, R_{rr} \cdot R_r \cdot R_{theta} \cdot \sin(R_{theta}) \cdot R_a^{(R_{theta}-1)})$$

ベジエ



① 最高点 (bezier x_L, bezier y_L)

$\begin{cases} \text{bezier } x_L : \\ \text{bezier } y_L : \end{cases}$
 $\begin{cases} \text{対数関数に } x \\ \text{対数関数に } y \end{cases}$
 の式に: $\text{top } L_{\text{theta}}, \text{top } L_a$
 \pm 代入 $C_T = \text{値} \times \lambda^2$

② 最低点 (bezier x_R, bezier y_R)

$\begin{cases} \text{bezier } x_R : \\ \text{bezier } y_R : \end{cases}$
 $\begin{cases} \text{対数関数に } x \\ \text{対数関数に } y \end{cases}$
 の式に: $\text{bottom } R_{\text{theta}}, \text{bottom } R_a$
 \pm 代入 $C_T = \text{値} \times \lambda^2$

③ (s₂, bezier y_L)
省略

s₁ の初期値 (仮の $L_{\text{max } R}, L_{\text{max } R}, L_{rr}$ など) に:
 L_{rr} 変更時、 $L_{rr}, \text{kind } L_{\text{max } R}$ など決まる数値を足す

④ (s₃, bezier y_R)
省略

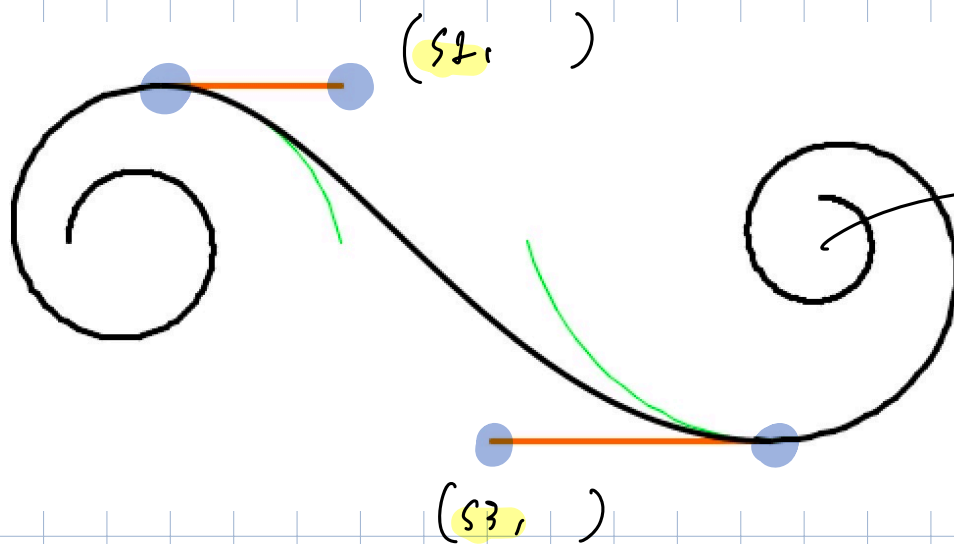
s₃ の初期値 ($L_{\text{max } R}$ など決まる) に:
 L_{rr}, R_{rr} 変更時、 $\begin{cases} L_{rr}, \text{kind } L_{\text{max } R} \\ R_{rr}, \text{kind } R_{\text{max } R} \end{cases}$ など決まる数値を足す。

< Rx に 1112 >

Rx の初期値 (max: $L_{\text{max } R}, R_{\text{max } R}$ など決まる) に:

L_{rr}, R_{rr} 変更時、 $\begin{cases} L_{rr}, \text{kind } L_{\text{max } R} \\ R_{rr}, \text{kind } R_{\text{max } R} \end{cases}$ など決まる数値を足す。

目的: $s1, s3, R_x$ の適切な値を求める!



R_x :

右渦巻きの
座標
を決定
する
変数.

($400R_x$ の
中心