

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ گروه علوم کامییوتر

دستگاههای مختصات و تغییر مختصات

۱- دستگاه مختصات دکارتی

معادلات z=c و y=b ، x=a و معادلات کارتی صفحه می دردستگاه مختصات را مشخص می کنند.

with(plots):	فراخوانی بسته plots
setoptions3d (axes = normal, labels = ['x','y','z'], transparency = 0.5, $style = patchnogrid$)	تعیین مشخصات ظاهری نمودارها
plot3d([1, y, z], y = -33, z = -33)	x=ارسم نمودار $x=$
plot3d([x, 1, z], x = -33, z = -33, color = red)	y=1 رسم نمودار
plot3d([x, y, 1], x = -33, y = -33, transparency = 0.5)	z=ارسم نمودار $z=$
plot3d([1, 1, z], y = -33, z = -33, style = patch)	x = 1, y = 1رسم نمودار
plot3d([1, y, 2], x = -33, y = -33, style = patch)	x=1,z=2رسم نمودار
$plot3d(\{[x, 2, 1], [-1, 1, z]\}, x = -33, z = -33, style = patch)$	رسم نمودارهای $x = -1, y = 1$ و $y = 2, z = 1$

نکته: برای تعیین مشخصات ظاهری نمودارها، می توان به جای این که در هر دستور رسم آنها را مشخص کرد، یکبار با استفاده از دستور setoptions3d آنها را مشخص کرد. پس از اجرای این دستور آن مشخصههایی که در دستور رسم نمودار تعیین نشوند، از طریق این دستور تعیین می شوند. در مثال بالا ویژگیهای زیر برای نمودارها تعیین شده است:

- عبارت labels در دستور setoptions3d باعث می شود برچسب های سه محور به صورت تعریف شده در نمودار نمودار نمایش داده شوند.
- عبارت transparency نشان دهنده میزان شفافیت نمودار است و مقدار آن بین صفر تا ۱ تغییر می کند. در صورتی که شفافیت برابر با سفر باشد، رویه رسم شده غیر شفاف است و در صورتی که شفافیت آن برابر با ۱ باشد، رویه کاملا شفاف است.
 - عبارت style نشان دهنده نوع نمایش است و می تواند یکی از انواع contour ،pathnogrid ،patch ،patchcontour با line یا point ، hidden ،patchcontour

ویژگیهای دیگری را هم می توان به نمودارها اضافه کرد که در راهنمای Maple می توانید درباره آنها بخوانید.

نکته: دقت کنید که در Maple اولویت برای تعیین یک ویژگی، دستوری است که در دستور رسم مشخص شده باشد. به همین دلیل در سه نمودار آخر نوع نمودار با کمک عبارت style = patch مشخص شده است و نه نوعی که در دستور setoptions3d تعیین شده است.

تمرین۱: نمودار معادلههای زیر را یک بار در دستگاه مختصات دو بعدی و یک بار در دستگاه مختصات سه بعدی رسم کنید.

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ گروه علوم کامییوتر



$$y + \cos(x) = 1$$
 (Y) $x^{\dagger} + fy^{\dagger} = 16$ (1)

۲- دستگاه مختصات قطبی

دستگاه مختصات قطبی در فضای دو بعدی به کار میرود. در این دستگاه مختصات، به هر نقطه دو مختص r و θ نسبت داده می شود که در آن r طول پاره خطی است که نقطه را به مبدا متخصات متصل می کند و θ اندازه زاویه بین قسمت مثبت محور x ها و این پاره خط به رادیان است. بنابراین دو دستگاه مختصات به صورت زیر به هم مربوطند:

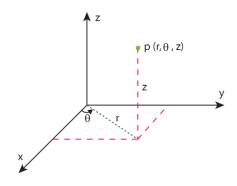
$$\theta = \arctan(\frac{y}{x})$$
, $r^{\Upsilon} = x^{\Upsilon} + y^{\Upsilon}$ $\downarrow x = r\cos(\theta)$, $y = r\sin(\theta)$

برای رسم تابع $f = f(\theta)$ از دستور polarplot که در بسته plots وجود دارد استفاده می کنیم. گرامر این دستور مانند بقیه دستورهای رسم نمودار است. در مثالهای زیر نمونههایی مشاهده می کنید.

with(plots):	فراخوانی بسته plots
polarplot (1, theta = 02 Pi)	$o \leq heta \leq au\pi$ رسم نمودار $r=1$ برای
$polarplot\left(\left[r, \frac{\text{Pi}}{4}, r = 02\right], \text{theta} = 0\text{Pi}\right)$	$o \leq r \leq$ رسم نمودار $\displaystyle heta = rac{\pi}{\epsilon}$ برای $\displaystyle heta = r$
$polarplot\left(\left\{\left[r,\frac{\mathrm{Pi}}{4},r=12\right],\left[r,\frac{\mathrm{Pi}}{3},r=01.5\right]\right\},\mathrm{theta}=0\mathrm{Pi},$ $thickness=3\right)$	$ heta=rac{\pi}{\pi}$ و $ heta=rac{\pi}{\epsilon}$ رسم دو نمودار
$polarplot(3 + 5 \cos(\text{theta}), \text{theta} = 02 \text{ Pi})$	$r = \texttt{T} + \Delta \cos(\theta)$ رسم نمودار تابع
$polarplot([\sin(5 \text{ theta} + Pi), \sin(5 \text{ theta})], \text{ theta} = 0Pi)$	رسم نمودارهای $r=\sin(\Delta heta+\pi), r=\sin(\Delta heta)$

٣- دستگاه مختصات استوانهای

در دستگاه مختصات استوانهای برای هر نقطه سه مختص θ و z نسبت داده می شود. این دستگاه مختصات تلفیقی از دستگاه قطبی در صفحه xy و مختص دکارتی z است. این سه مختص در شکل زیر نشان داده شدهاند. مقادیر z و z در این دستگاه مختصات مانند آنچه در مختصات قطبی گفته شد، به مقادیر z و z مربوطند.

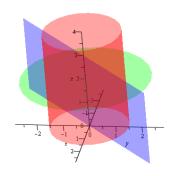


پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ گروه علوم کامییوتر



برای مشاهده دستگاه مختصات استوانهای از دستور coordplot که در بسته plots وجود دارد، استفاده کنید. coordplot3d (cylindrical)

شکل زیر نمودار سه معادله c=c , d=c , d=c , وا به ترتیب با رنگهای سبز، آبی و قرمز نشان میدهد.



برای رسم نمودارها در دستگاه مختصات استوانهای میتوان از دستور cylinderplot از بسته plots استفاده کرد. شکل کلی این دستور به صورت زیر است.

cylinderplot(L, r1, r2, options)

که در آن یکی از دو حالت زیر اتفاق میافتد:

- حدود z یک لیست سه تایی است که اعضای آن به ترتیب مقادیر شعاع، زاویه و z را نشان میدهند و z و z حدود متغیرهای پارامتری صفحه هستند. این پارامترها می توانند همان z و z باشند.
- ل یک عبارت برحسب دو متغیر است که r1 و r2 حدود آن متغیرها را نشان می دهند. در این صورت، z2 تابعی از دو متغیر مشخص شده در z2 است که نشان دهنده شعاع z3 در مختصات قطبی است و z3 به ترتیب نشان دهنده زاویه z3 و z3 هستند.

در ادامه مثالهایی از روش استفاده از این دستور برای رسم نمودارهای ساده را آوردهایم.

with(plots):	فراخوانی بسته plots
setoptions3d (axes = normal, scaling = constrained)	تعيين مشخصات نمودارها
cylinderplot ([1, θ , z], θ = 02 Pi, z = 02)	$o \leq \theta \leq T \pi, o \leq z \leq T$ رسم نمودار $r = I$ با
cylinderplot $\left(\left[r, \frac{3 \text{ Pi}}{4}, z\right], r = -11, z = 02\right)$	$o \leq z \leq$ ۲, $-1 \leq r \leq$ ۱ با $\theta = \frac{\pi\pi}{\epsilon}$ رسم نمودار
cylinderplot ($[r, \theta, 2], r = 02, \theta = 0$ Pi)	$o \leq heta \leq \pi, o \leq r \leq$ با $z = au$ رسم نمودار $z = au$

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ گروه علوم کامییوتر



دستورهای زیر نمودار رنگی ابتدای بخش را تولید م*ی ک*ند.

$$\begin{aligned} &plot1 := cylinderplot\left(\left[r,\theta,2\right],r=0...2.5,\theta=0...2 \text{ Pi, } color=green\right)\\ &plot2 := cylinderplot\left(\left[r,\frac{\text{Pi}}{4},z\right],r=-4..4,z=0...3,color=blue\right)\\ &plot3 := cylinderplot\left(\left[1.5,\theta,z\right],\theta=0...2 \text{ Pi, } z=0..4,color=red\right)\\ &display\left(\left[plot1,plot2,plot3\right],style=patchnogrid,transparency=0.8\right) \end{aligned}$$

نکته ۱: در دستورهای بالا، نام متغیرها نشان دهنده دستگاه مختصات نیست. در Maple اولین مختص در مختصات استوانهای، معرف r دومین متغیر نشان دهنده θ و سومین متغیر نشان دهنده z است. ما برای این که خواننده با مفاهیم این سه متغیر آشنا است، از این نام ها استفاده کردیم.

نکته ۲: دستور display از بسته plots، نمودارهای از قبل تعریف شده را در یک دستگاه مختصات رسم می کند. در این دستور می توان ویژگیهای مشترکی برای همه نمودارها تعریف کرد.

مثالهای زیر روش استفاده از دستور cylinderplot در حالتی که L یک عبارت است، را نشان می دهد.

with(plots):	فراخوانی بسته plots
setoptions3d (axes = normal, scaling = constrained)	تعيين مشخصات نمودارها
cylinderplot $(1 + \cos(t), t = 02 \text{ Pi}, z = 02)$	$r=1+\cos(t)$ رسم نمودار
cylinderplot (a $cos(t)$, $t = 0$ Pi, $a = 0$ 2)	$o \leq z \leq $ ۲, $o \leq \theta \leq \pi$ با $r = z \cos(\theta)$ رسم نمودار

برای رسم نمودارها در دستگاه مختصات استوانهای میتوان از دستورهای plot3d و implicitplot3d هم استفاده کرد. در این صورت باید در دستور، با استفاده از عبارت coords = cylindrical دستگاه مختصات را به استوانهای تغییر داد. در ادامه مثالهایی را آوردهایم.

$plot3d(1 + cos(\theta), \theta = 02 \text{ Pi}, z = -33, coords = cylindrical})$	$r = 1 + \cos(\theta)$ رسم نمودار
$plot3d([1-2\sin(3\theta), \theta, z], \theta = 02 \text{ Pi}, z = -33, coords$ = $cylindrical, grid = [60, 60])$	$r = 1 - r\sin(\theta)$ رسم نمودار
plot3d (height, angle = 02π , height = -55 , coords = cylindrical, title = CONE)	رسم نمودار $r=z$ که در آن نام متغیر height به z
$plot3d$ (angle, angle = 02 π , height = -55, coords = cylindrical, title = spiral)	hetaرسم نمودار $r= heta$ که در آن نام متغیر angle به angle تغییر کرده است.
implicitplot3d(z=r, r=03, theta=02 Pi, z=03, coords = $cylindrical, grid=[20, 20, 20])$	r=z رسم نمودار

ڎٳؿڲٳ؋ بهشی

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی۲ نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ کروه علوم کامپیوتر

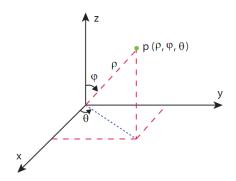
نکته: دقت کنید در دستورهای رسم نمودار، برای تعیین حدود متغیرها، باید ترتیب آنها حفظ شود. به عبارت دیگر برای Maple اولین متغیری که دامنه آن در دستور plot3d با مختصات استوانهای مشخص می شود، زاویه و متغیر دوم، z را نشان می دهد. در دستور implicitplot3d هم متغیر اول، شعاع، متغیر دوم زاویه و متغیر سوم، z را نشان می دهد.

تمرین ۳: نمودارهای زیر را یک بار در دستگاه مختصات دو بعدی و یک بار در دستگاه مختصات سه بعدی رسم کنسد. سپس توضیح دهید دو نمودار رسم شده چه رابطهای با هم دارند.

- $r = \cos(\Upsilon\theta)$ ()
- $r\cos(\theta) = 1$ (Y
 - r = z (Υ
 - (4

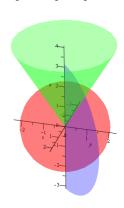
۴- دستگاه مختصات کروی

در این دستگاه مختصات محل نقطه P در فضا به وسیله دو زاویه و یک طول مشخص می شود. مختص اول که با P نشان داده می شود، زاویه P و همواره مثبت است، مختص دوم، که با P نشان داده می شود، زاویه P و همواره مثبت است، مختص دوم، که با P نشان داده می شود، زاویه P در مختصات قطبی مثبت محور P ها است. این متغیر مقادیر بین صفر تا P را اختیار می کند. مختص سوم، همان زاویه P در مختصات قطبی است. شکل زیر این سه مختص را نشان می دهد.



برای مشاهده دستگاه مختصات کروی از دستور coordplot که در بسته plots وجود دارد، استفاده کنید. coordplot3d (spherical)

شکل زیر نمودار معادلات ho=c , ho=c , ho=c , ho=c , ho=c



رابطههای زیر مختصات دکارتی و کروی را به هم مربوط می کنند:

$$x = \rho \sin(\phi)\cos(\theta), y = \rho \sin(\phi)\sin(\theta), z = \cos(\phi)$$

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی 98-1397 گروه علوم کامپیوتر



نکته: در Maple مختصات کروی با سهتایی (r,θ,ϕ) تعریف شده است که در آن به جای ρ از r استفاده می شود و جای دو مختص ϕ و θ با هم عوض شده است.

برای رسم نمودار در دستگاه مختصات کروی از دستور sphereplot از بسته plots استفاده می شود. شکل کلی این دستور به صورت زیر است:

sphereplot(L, r1, r2, options)

در این دستور هم مشابه دستور cylinderplot، مقدار L به دو صورت مشخص می شود:

- به صورت عبارتی برحسب دو متغیر داده می شود که دامنه آنها در r1 و r1 مشخص شده است. در این صورت عبارت L مقادیر شعاع (p) را برحسب p و p معرفی می کند و p و p به ترتیب حدود p و p را نشان می دهند.
- به صورت یک لیست سه تایی داده می شود که در آن اولین عضو، مقدار شعاع (ϕ)، دومین عضو مقدار ϕ و سومین عضو مقدار ϕ را برحسب دو پارامتر که دامنه آنها در ϕ و ϕ مشخص شده است، را نشان می دهند.

در مثالهای زیر روش استفاده از این دستور نشان داده شده است.

sphereplot([1, theta, phi], theta = 0Pi, phi = 0 Pi)	$o \leq \theta \leq \pi, o \leq \phi \leq \pi$ با $ ho = 1$ رسم نمودار
sphereplot $\left([1, \text{ theta, phi}], \text{ theta} = 0 \frac{\text{Pi}}{3}, \text{ phi} = 0 \text{ Pi} \right)$	$o \leq \theta \leq \frac{\pi}{\pi}, o \leq \phi \leq \pi$ با $\rho = 1$ رسم نمودار $\rho = 1$
sphereplot $\left(\left[\sin(t), t, s \right], t = 0 \text{ Pi}, s = 0 \frac{\text{Pi}}{2} \right)$	t رسم نمودار $ ho = \sin(heta)$ که در آن نام متغیر $ heta$ به r تغییر کرده است.

اجرای دستورهای زیر نمودار رنگی ابتدای بخش را تولید می کند.

$$\begin{aligned} \textit{plot1} &:= \textit{sphereplot}\left(\left[2, \theta, \phi\right], \theta = 0 ... 2 \, \text{Pi}, \, \phi = 0 \, ... \text{Pi}, \, \textit{color} = \textit{red}\right) \\ \textit{plot2} &:= \textit{sphereplot}\left(\left[\theta, \frac{\text{Pi}}{4}, \phi\right], \theta = 0 \, ... \, \text{Pi}, \, \phi = 0 \, ... \text{Pi}, \, \textit{color} = \textit{blue}\right) \\ \textit{plot3} &:= \textit{sphereplot}\left(\left[s, \theta, \frac{\text{Pi}}{6}\right], \theta = 0 \, ... 2 \, \, \text{Pi}, \, s = 0 \, ... \, \text{Pi}, \, \textit{color} \right. \\ &= \textit{green} \right) \end{aligned}$$

display ([plot1, plot2, plot3], axes = normal, transparency = 0.7, scaling = constrained, style = patchnogrid)

$sphereplot\left(\{1,2\}, t=02 \text{ Pi}, s=0\frac{\text{Pi}}{2}, style=line, axes=normal\right)$	ho=رسم کرههای $ ho=$ و $ ho=$
sphereplot ($\sin(2 \text{ phi})$, theta = 0 Pi, $\text{phi} = 0$ Pi)	$ ho = \sin(($

برای رسم نمودارها در مختصات کروی میتوان از دستورهای plot3d و implicitplot3d هم استفاده کرد. در این صورت باید دستگاه مختصات را با عبارت coords=spherical در دستور معرفی کرد. در ادامه نمونههایی را آوردهایم.

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ گروه علوم کامییوتر



$plot3d\left(\sin(\phi)\cos\left(\theta + \frac{Pi}{6}\right), \theta = 0Pi, \phi = 0\frac{Pi}{2}, coords\right)$ $= spherical$	$ \rho = \sin(\varphi)\cos(\theta + \frac{\pi}{\xi}) $ رسم نمودار
plot3d([r, s Pi, 1], s = -55, r = -66, coords = spherical)	رسم نمودار سطح پارامتری شده $ ho=r$, $ heta=s$. π , $\phi=1$

تمرین ۴: معادله $r^2 + z^2 = 4 r \cos(\theta) + 6 r \sin(\theta) + 2 z$ یک کره را در دستگاه مختصات استوانهای نشان میدهد. با استفاده از دستورهای Maple این معادله را به معادلهای در دستگاه مختصات دکارتی تبدیل کنید و مختصات مرکز و اندازه شعاع کره را به دست آورید. (راهنمایی: برای تعیین مرکز کره با استفاده از دستور sphere در بسته detail مختصات مرکز و اندازه شعاع آن را به دست آورید.)

۵- تغییر مختصات (تمرین در خانه)

برای تغییر مختصات در دستگاه های دو یا سه بعدی می توان از فرمولهای تغییر مختصات و دستور جایگذاری (subs) استفاده کرد. علاوه بر آن، دستور chagnecoord که در بدنه Maple وجود دارد، می تواند عبارتهای داده شده در دستگاه مختصات دکارتی را به دستگاه مختصات دلخواه تبدیل کند. شکل کلی این دستور به صورت زیر است:

changecoords(expr, vars, coord, new_vars)

در این دستور، expr عبارتی در دستگاه مختصات دکارتی (دو یا سه بعدی)، var لیست متغیرها در این دستگاه، coords نام دستگاه مختصات جدید را نشان می دهد.

نمونههایی از اجرای این دستور در ادامه آمده است.

changecoords $(x, [x, y], polar, [r, theta])$	تغییر مختصات به قطبی برای عبارت X
changecoords $(z x, [x, y, z], spherical, [\rho, \theta, \phi])$	تغییر مختصات به کروی برای عبارت Z . X
changecoords $(x^2 + y^2 + z, [x, y, z], cylindrical, [r, \theta, z])$ simplify(%)	$x^{T} + y^{T} + z$ تغییر مختصات به استوانهای برای
$\int Simplify(70)$	ساده سازی حاصل اجرای دستور بالا

در Maple دستگاه مختصات پیش فرض، دستگاه مختصات دکارتی است. بنابراین همه محاسبات در این دستگاه انجام می شود. برای تغییر دستگاه مختصات در زمان کارکردن با ساختمان داده بردار می توان از دستور SetCoordinates که در بسته Student[VectorCalculus و PectorCalculus و VectorCalculus و وجود دارد، استفاده کرد. برای تعیین مختصاتی که بردار ۷ در آن مختصات تعریف شده است، دستور GetCoordinates از همان بستهها استفاده می شود. مثالهای زیر روش استفاده از این دستور و کاربرد آن را نشان می دهند.

SetCoordinates (polar)	تغییر دستگاه مختصات به قطبی
$a := \left\langle 1, \frac{\mathbf{r}_1}{2} \right\rangle$	، بردار a در این دستگاه مختصات

پروژه کلاسی درس نرم افزر ریاضی2 نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ گروه علوم کامپیوتر



SetCoordinates (spherical) $b := \left\langle 2, \frac{\text{Pi}}{3}, 0 \right\rangle$	تغییر دستگاه مختصات به کروی معرفی بردار b در این دستگاه مختصات
GetCoordinates (a) GetCoordinates (b)	به دست آوردن دستگاه مختصاتی که بردار a در آن تعریف شده است. به دست آوردن دستگاه مختصاتی که بردار b در آن تعریف شده است.

تمرین ۵: معادله محل تقاطع کره ho= au و مخروط $\dfrac{\pi}{4}= heta$ را به دست آورید.