

通过绕 z 轴旋转 $\frac{\pi}{4}$, 或令

$$x' = \frac{\sqrt{2}}{2}(x+y), \quad y' = \frac{\sqrt{2}}{2}(x-y), \quad z' = z,$$

则方程变换为 (x', y', z') 满足的方程

$$z' = \frac{x'^2}{2} - \frac{y'^2}{2}.$$

因此 $z = xy$ 表示的也是马鞍面, 只是图5.17 中的马鞍面绕 z 轴旋转了 $\frac{\pi}{4}$ 而已.

§5.4 其它常用坐标系

直角坐标系是通过确定原点和空间三个两两正交的单位向量构成的. 这样坐标系称为**线性坐标系**. 它们的特征之一是, 一个坐标分量等于常数对应的都是平面. 例如 $z = c$ 表示空间中平行于坐标平面 Oxy 的平面. 下面介绍常用的极坐标系、柱坐标系和球坐标系, 但这些坐标系已经不再是线性坐标系.

1° 平面的极坐标系

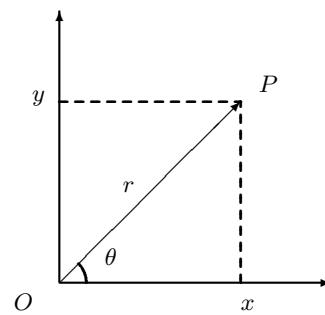
为了保持完整性, 首先介绍平面极坐标系. 在平面上取定一点 O (称为极点), 从极点引一条射线 Ox (称为极轴), 再选定一个长度单位和角度的正向 (通常取极轴正向的逆时针方向), 这样就构成了平面上的**极坐标系**. 对于平面上任意一点 P , 用 r 表示 P 到极点 O 的距离 (线段 \overline{OP} 的长度或向量 \overrightarrow{OP} 的大小), θ 表示从极轴到向量 \overrightarrow{OP} 的正向夹角 (幅角), 则数组 (r, θ) 可以用来确定点 P 在空间的位置, 并称为 P 点的极坐标. 这里, r 的取值范围为 $[0, +\infty)$, θ 的取值范围为 $[0, 2\pi]$.

如果在平面直角坐标系 Oxy 中, 取原点为极坐标系的极点, x 轴为极轴, 那么平面上任意一点 P 的直角坐标和极坐标之间的关系 (变换) 如下:

$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases} \quad \text{或者} \quad \begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \arctan \frac{y}{x} \end{cases}.$$

P 的位置向量可以表示为

$$\mathbf{r} = xi + yj = r \cos \theta i + r \sin \theta j.$$



不难发现, $r = \text{常数}$ 是平面上以原点为圆心的同心圆,

$\theta = \text{常数}$ 是从原点出发的射线.

图 5.18

2° 柱面坐标系

设空间取定直角坐标系 $Oxyz$ 对任意一点 $P(x, y, z)$, 位置向量 \overrightarrow{OP} 在 Oxy 平面上的投影向量

$$\overrightarrow{OP'} = xi + yj,$$

用极坐标表示

$$\overrightarrow{OP'} = r \cos \theta i + r \sin \theta j,$$

因此, 位置向量可表示为

$$\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP'} + zk = r \cos \theta i + r \sin \theta j + zk.$$

或者

$$x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta, \quad z = z,$$

其中

$$0 \leq r < +\infty, \quad 0 \leq \theta < 2\pi, \quad -\infty < z < +\infty.$$

这样就给出了空间的柱面坐标系. 数组 (r, θ, z) 称为点 P 的柱面坐标. 在柱面坐标系中, $r = c$ (正的常数) 表示以 c 为半径的圆柱面 $x^2 + y^2 = c^2$, $\theta = \theta_0$ (常数) 是以 z 轴为边的半平面.

3° 球面坐标系

设位置向量 \overrightarrow{OP} 与 z 轴的方向角为 θ , \overrightarrow{OP} 在 Oxy 平面上的投影向量为 $\overrightarrow{OP'}$, 则

$$z = |OP| \cos \theta, \quad \mathbf{r} = \overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP'} + |OP| \cos \theta \mathbf{k}.$$

将点 P' 用 Oxy 平面上的极坐标表示出, 设 φ 是 $\overrightarrow{OP'}$ 在 Oxy 平面上的幅角, 则

$$\overrightarrow{OP'} = |OP'| \cos \varphi i + |OP'| \sin \varphi j.$$

令 $r = |OP| = |\mathbf{r}|$, 则 $|OP'| = |OP| \sin \theta$, 因此

$$\mathbf{r} = \overrightarrow{OP} = r \sin \theta \cos \varphi i + r \sin \theta \sin \varphi j + r \cos \theta \mathbf{k},$$

或

$$x = r \sin \theta \cos \varphi, \quad y = r \sin \theta \sin \varphi, \quad z = r \cos \theta.$$

其中

$$0 \leq r < +\infty, \quad 0 \leq \theta \leq \pi, \quad 0 \leq \varphi < 2\pi.$$

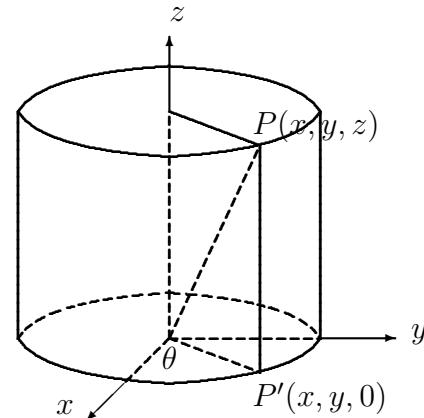


图 5.19

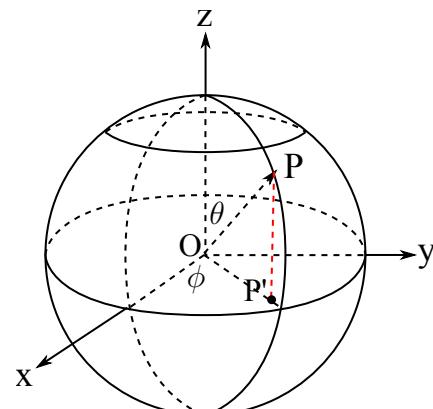


图 5.20