

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面的都是平面. 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),  $\theta$  表示从极轴到向量  $\overrightarrow{OP}$  的正向夹角 (幅角), 则数组  $(r, \theta)$  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  $[0, +\infty)$ ,  $\theta$  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

$$\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} = r \cos \theta \mathbf{i} + r \sin \theta \mathbf{j}.$$

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.

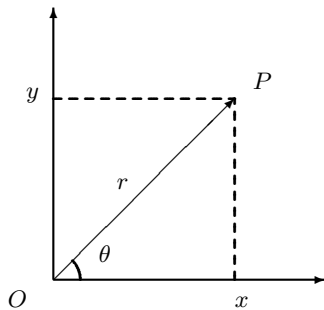


图 5.18

### 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  $Oxy$  平面的投影向量

$$\overrightarrow{OP'} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j},$$

用极坐标表示

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

因此, 位置向量可表示为

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

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  $(r, \theta, z)$  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.

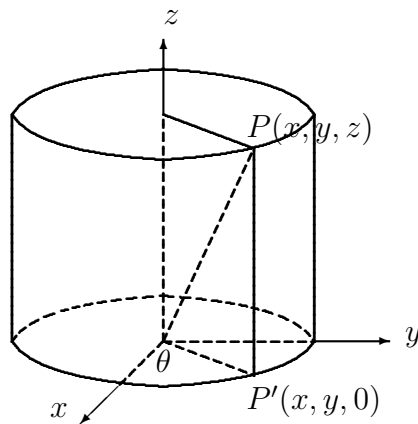


图 5.19

### 3° 球面坐标系

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

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

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

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

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

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

或

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

其中

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

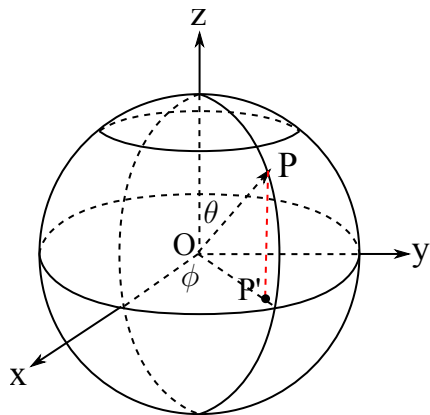


图 5.20