

楕円体の断面積と楕円体の形状関数について

by T.Koyama

1. 直交座標系における固有値問題と標準座標系

n 次元ユークリッド空間における直交軸について、ベクトル \mathbf{x} をベクトル \mathbf{y} に移す1次変換で、ベクトルの大きさを不変に保つ変換を直交変換という。すなわち、

$$y_i = \sum_{j=1}^n l_{ij} x_j, \quad \mathbf{y} = \mathbf{L}\mathbf{x}$$

$$\sum_{i=1}^n x_i^2 = \sum_{i=1}^n y_i^2, \quad |\mathbf{x}| = |\mathbf{y}|$$

であり、このときの行列 \mathbf{L} を直交行列という。基本的に直交行列は n 次元ユークリッド空間における回転を意味し、直交行列には

$$\mathbf{L}^T = \mathbf{L}^{-1}, \quad |\mathbf{L}| = \pm 1$$

の性質がある。

2. 主軸問題

ある直交変換 $\mathbf{x} = \mathbf{L}\mathbf{y}$ によって、2次形式

$$\mathbf{x}^T \mathbf{A}\mathbf{x} = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j, \quad (a_{ij} = a_{ji})$$

を標準形

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2 = \lambda_1 y_1^2 + \lambda_2 y_2^2 + \cdots + \lambda_n y_n^2$$

に変換する問題を主軸問題と言う。

$\mathbf{x} = \mathbf{L}\mathbf{y}$ より、この転置行列は、

$$\mathbf{x}^T = (\mathbf{L}\mathbf{y})^T = \mathbf{y}^T \mathbf{L}^T$$

である。したがって、

$$\mathbf{x}^T \mathbf{A}\mathbf{x} = (\mathbf{y}^T \mathbf{L}^T) \mathbf{A} (\mathbf{L}\mathbf{y}) = \mathbf{y}^T (\mathbf{L}^T \mathbf{A} \mathbf{L}) \mathbf{y} = \mathbf{y}^T (\mathbf{L}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{L}) \mathbf{y}$$

となり、これが $\sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2$ に一致するためには、行列 $\mathbf{L}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{L}$ が対角行列 $\mathbf{\Lambda}$ (対角要素 λ_i) とならなくてはならない。

この意味を明確にするために、

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j - \lambda \sum_{i=1}^n x_i^2 = \mathbf{x}^T (\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E}) \mathbf{x}$$

の $\mathbf{x} = \mathbf{L}\mathbf{y}$ による 1 次変換を計算して見よう。第一項は一次変換の定義から、および第二項は直交変換の定義に基づき

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2 - \lambda \sum_{i=1}^n y_i^2 = \mathbf{y}^T (\mathbf{\Lambda} - \lambda \mathbf{E}) \mathbf{y}$$

となる。したがって、係数間には、

$$\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E})\mathbf{L} = (\mathbf{\Lambda} - \lambda \mathbf{E})$$

の関係が成立する。両辺の行列式を取ると、

$$|\mathbf{L}^{-1}(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E})\mathbf{L}| = |\mathbf{L}^{-1}| |\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E}| |\mathbf{L}| = |\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E}| = |\mathbf{\Lambda} - \lambda \mathbf{E}|$$

であるので、これより、

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \lambda_1 - \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 - \lambda & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_n - \lambda \end{vmatrix} = (\lambda_1 - \lambda)(\lambda_2 - \lambda) \cdots (\lambda_n - \lambda)$$

が成立する。したがって、 λ_i は λ に関する n 次方程式

$$|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E}| = 0$$

の解でなくてはならない。この n 次方程式が固有方程式、解の λ_i が固有値である。固有値の 1 つを λ_1 とする。このとき、

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \lambda_1 \mathbf{x}$$

を満たすベクトル \mathbf{x} を行列 \mathbf{A} の固有値 λ_1 に対する固有ベクトルを言う。

3 . 楕円の回転について

(x, y) 直交座標系における 2 次元ユークリッド平面において、

$$ax^2 + 2hxy + by^2 = 0$$

は楕円を表す。この式は 2 次形式であるので、行列を用いて、

$$ax^2 + 2hxy + by^2 = x(ax + hy) + y(hx + by) = \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} ax + hy \\ hx + by \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & h \\ h & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 1$$

と表現できる。座標軸を回転させ、新たな座標軸を (x', y') としよう。座標系 (x', y') には、上記の楕円が、

$$\alpha x'^2 + \beta y'^2 = x' \alpha x + y' \beta y = (x' \ y') \begin{pmatrix} \alpha x' \\ \beta y' \end{pmatrix} = (x' \ y') \begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = 1$$

と表現できたとする。これは先に説明した主軸問題であるので、 α, β は、

$$\begin{vmatrix} a - \lambda & h \\ h & b - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

$$(a - \lambda)(b - \lambda) - h^2 = \lambda^2 - (a + b)\lambda + ab - h^2 = 0$$

の解である。 $h > 0$ の時、2つの解の内大きな方が α である。また $h < 0$ では、2つの解の内小さなが α である。(なお、いま楕円を考えているので、 $\alpha, \beta > 0$ である。)

また2次方程式解の積の公式($ax^2 + bx + c = 0$, $x_1 x_2 = c/a$, $x_1 + x_2 = -b/a$)から、2つの解の積は、

$$\alpha\beta = ab - h^2$$

であるので、楕円の方程式を、

$$\alpha x'^2 + \beta y'^2 = 1$$

$$\frac{x'^2}{(1/\sqrt{\alpha})^2} + \frac{y'^2}{(1/\sqrt{\beta})^2} = 1$$

と変形することにより、楕円の面積 S は、

$$S = \pi \frac{1}{\sqrt{\alpha}} \frac{1}{\sqrt{\beta}} = \frac{\pi}{\sqrt{\alpha\beta}} = \frac{\pi}{\sqrt{ab - h^2}}$$

と与えられる。

4. 楕円体の断面積の導出 1

楕円体

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$

と平面

$$lx + my + nz = 0$$

の交わりの面積(楕円体の断面積)を算出する。ただし $l^2 + m^2 + n^2 = 1$ とする。

まず、 $n \neq 0$ と仮定して、平面の方程式を

$$z = -\frac{1}{n}(lx + my)$$

と変形する。これを楕円体の方程式に代入し、

$$\begin{aligned} \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} &= \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{1}{c^2} \left\{ -\frac{1}{n}(lx + my) \right\}^2 \\ &= \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{1}{n^2 c^2} (l^2 x^2 + m^2 y^2 + 2lmxy) \\ &= \left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{n^2 c^2} \right) x^2 + \frac{2lm}{n^2 c^2} xy + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{n^2 c^2} \right) y^2 = 1 \end{aligned}$$

を得る。これは、楕円体の断面の外周を xy 平面に投影した方程式で、楕円形状であることがわかる。この楕円の面積を S' とすると、先の議論から、

$$\begin{aligned} &\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{n^2 c^2} \right) \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{n^2 c^2} \right) - \left(\frac{lm}{n^2 c^2} \right)^2 \\ &= \left(\frac{n^2 c^2 + a^2 l^2}{a^2 c^2 n^2} \right) \left(\frac{n^2 c^2 + b^2 m^2}{b^2 c^2 n^2} \right) - \frac{l^2 m^2}{n^4 c^4} \\ &= \frac{(c^2 n^2 + a^2 l^2)(c^2 n^2 + b^2 m^2) - a^2 b^2 l^2 m^2}{a^2 b^2 c^4 n^4} \\ &= \frac{c^4 n^4 + (a^2 l^2 + b^2 m^2) c^2 n^2 + a^2 b^2 l^2 m^2 - a^2 b^2 l^2 m^2}{a^2 b^2 c^4 n^4} \\ &= \frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2} \end{aligned}$$

$$S' = \frac{\pi}{\sqrt{\frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2}}} = \frac{\pi abc |n|}{\sqrt{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}}$$

にて求められる。ところで、平面 $lx + my + nz = 0$ と xy 平面のなす角の余弦が $|n|$ であるので、求める断面積は、面積は、

$$\begin{aligned} S|n| = S' &= \frac{\pi abc |n|}{\sqrt{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}} \\ \therefore S &= \frac{\pi abc}{\sqrt{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}} \end{aligned}$$

と計算される。

5. 楕円体の断面積の導出 2

以上の問題は、平面が原点を通る平面であったが、次にこの制約を外す。すなわち、

楕円体

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$

と平面

$$lx + my + nz = w$$

の交わりの面積（楕円体の断面積）を算出する。ただし $l^2 + m^2 + n^2 = 1$ とし、また w は原点から平面までの垂直距離である。

先と同様に、 $n \neq 0$ と仮定して、平面の方程式を

$$z = -\frac{1}{n}(lx + my - w)$$

と変形する。これを楕円体の方程式に代入し、

$$\begin{aligned} \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} &= \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{1}{c^2} \left\{ -\frac{1}{n}(lx + my - w) \right\}^2 \\ &= \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{1}{c^2 n^2} \{ l^2 x^2 + m^2 y^2 + 2lmxy - 2w(lx + my) + w^2 \} \\ &= \left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} \right) x^2 + \frac{2lm}{c^2 n^2} xy + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \right) y^2 - \frac{2wl}{c^2 n^2} x - \frac{2wm}{c^2 n^2} y + \frac{w^2}{c^2 n^2} = 1 \end{aligned}$$

を得る。これは、楕円体の断面の外周を xy 平面に投影した方程式で、やはり楕円形状であることがわかる。しかし、楕円の原点は xy 平面の原点には一致しない。まずこの楕円の中心座標を求める。中心座標を (x_1, y_1) とすると、 $x = x - x_1$ および $y = y - y_1$ を上式に代入することにより、 x と y の係数は 0 とならなくてはならない。したがって、

$$\begin{aligned} \left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} \right) (x - x_1)^2 + \frac{2lm}{c^2 n^2} (x - x_1)(y - y_1) + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \right) (y - y_1)^2 \\ - \frac{2wl}{c^2 n^2} (x - x_1) - \frac{2wm}{c^2 n^2} (y - y_1) + \frac{w^2}{c^2 n^2} = 1 \end{aligned}$$

より、

$$-2\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x_1 - \frac{2lm}{c^2 n^2}y_1 - \frac{2wl}{c^2 n^2} = 0$$

$$-2\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y_1 - \frac{2lm}{c^2 n^2}x_1 - \frac{2wm}{c^2 n^2} = 0$$

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} & \frac{lm}{c^2 n^2} \\ \frac{lm}{c^2 n^2} & \frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{wl}{c^2 n^2} \\ -\frac{wm}{c^2 n^2} \end{pmatrix}$$

であり、 (x_1, y_1) は、

$$x_1 = \frac{-\frac{wl}{c^2 n^2}}{\frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2}} = -a^2 l \frac{w}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}$$

$$y_1 = \frac{-\frac{wm}{c^2 n^2}}{\frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2}} = -b^2 m \frac{w}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}$$

にて与えられる。

ここで、

$$\begin{vmatrix} \frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} & \frac{lm}{c^2 n^2} \\ \frac{lm}{c^2 n^2} & \frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \end{vmatrix} = \left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right) - \left(\frac{lm}{c^2 n^2}\right)^2 = \frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2}$$

$$\begin{vmatrix} -\frac{wl}{c^2 n^2} & \frac{lm}{c^2 n^2} \\ \frac{wm}{c^2 n^2} & \frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \end{vmatrix} = -\left(\frac{wl}{c^2 n^2}\right)\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right) + \frac{lm}{c^2 n^2} \frac{wm}{c^2 n^2} = -\frac{wl}{b^2 c^2 n^2}$$

$$\begin{vmatrix} \frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} & -\frac{wl}{c^2 n^2} \\ \frac{lm}{c^2 n^2} & -\frac{wm}{c^2 n^2} \end{vmatrix} = -\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)\left(\frac{wm}{c^2 n^2}\right) + \frac{wl}{c^2 n^2} \frac{lm}{c^2 n^2} = -\frac{wm}{a^2 c^2 n^2}$$

$$\begin{aligned}
& \left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{n^2 c^2} \right) \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{n^2 c^2} \right) - \left(\frac{lm}{n^2 c^2} \right)^2 = \left(\frac{n^2 c^2 + a^2 l^2}{a^2 c^2 n^2} \right) \left(\frac{n^2 c^2 + b^2 m^2}{b^2 c^2 n^2} \right) - \frac{l^2 m^2}{n^4 c^4} \\
& = \frac{(c^2 n^2 + a^2 l^2)(c^2 n^2 + b^2 m^2) - a^2 b^2 l^2 m^2}{a^2 b^2 c^4 n^4} = \frac{c^4 n^4 + (a^2 l^2 + b^2 m^2) c^2 n^2 + a^2 b^2 l^2 m^2 - a^2 b^2 l^2 m^2}{a^2 b^2 c^4 n^4} \\
& = \frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2}
\end{aligned}$$

$$-\left(\frac{wl}{c^2 n^2} \right) \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \right) + \frac{lm}{c^2 n^2} \frac{wm}{c^2 n^2} = -\frac{wl(n^2 c^2 + b^2 m^2)}{b^2 c^4 n^4} + \frac{lm^2 w}{c^4 n^4} = -\frac{wl}{b^2 c^2 n^2}$$

$$-\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} \right) \left(\frac{wm}{c^2 n^2} \right) + \frac{wl}{c^2 n^2} \frac{lm}{c^2 n^2} = -wm \frac{n^2 c^2 + a^2 l^2}{a^2 c^4 n^4} + \frac{ml^2 w}{c^4 n^4} = -\frac{wm}{a^2 c^2 n^2}$$

である。

また定数項は、

$$\begin{aligned}
& \left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2} \right) x_1^2 + \frac{2lm}{c^2 n^2} x_1 y_1 + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2} \right) y_1^2 + \frac{2wl}{c^2 n^2} x_1 + \frac{2wm}{c^2 n^2} y_1 + \frac{w^2}{c^2 n^2} \\
& = -\frac{lm}{c^2 n^2} x_1 y_1 - \frac{wl}{c^2 n^2} x_1 + \frac{2lm}{c^2 n^2} x_1 y_1 - \frac{lm}{c^2 n^2} x_1 y_1 - \frac{wm}{c^2 n^2} y_1 + \frac{2wl}{c^2 n^2} x_1 + \frac{2wm}{c^2 n^2} y_1 + \frac{w^2}{c^2 n^2} \\
& = \frac{wl}{c^2 n^2} x_1 + \frac{wm}{c^2 n^2} y_1 + \frac{w^2}{c^2 n^2} \\
& = \frac{1}{c^2 n^2} (w l x_1 + w m y_1 + w^2) \\
& = \frac{1}{c^2 n^2} \left(-w l a^2 l \frac{w}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2} - w m b^2 m \frac{w}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2} + w^2 \right) \\
& = \frac{w^2}{c^2 n^2} \left(\frac{-a^2 l^2 - b^2 m^2 + a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2} \right) \\
& = \frac{w^2}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}
\end{aligned}$$

と変形できる。ここで、

$$-\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x_1 - \frac{lm}{c^2 n^2}y_1 - \frac{wl}{c^2 n^2} = 0$$

$$\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x_1 = -\frac{lm}{c^2 n^2}y_1 - \frac{wl}{c^2 n^2}$$

$$\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x_1^2 = -\frac{lm}{c^2 n^2}x_1 y_1 - \frac{wl}{c^2 n^2}x_1$$

$$-\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y_1 - \frac{lm}{c^2 n^2}x_1 - \frac{wm}{c^2 n^2} = 0$$

$$\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y_1 = -\frac{lm}{c^2 n^2}x_1 - \frac{wm}{c^2 n^2}$$

$$\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y_1^2 = -\frac{lm}{c^2 n^2}x_1 y_1 - \frac{wm}{c^2 n^2}y_1$$

を用いた。

以上から、原点を中心に持つ楕円の式は、

$$\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)(x - x_1)^2 + \frac{2lm}{c^2 n^2}(x - x_1)(y - y_1) + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)(y - y_1)^2$$

$$- \frac{2wl}{c^2 n^2}(x - x_1) - \frac{2wm}{c^2 n^2}(y - y_1) + \frac{w^2}{c^2 n^2} = 1$$

$$\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x^2 + \frac{2lm}{c^2 n^2}xy + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y^2 + \frac{w^2}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2} = 1$$

$$\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x^2 + \frac{2lm}{c^2 n^2}xy + \left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y^2 = \frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2 - w^2}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}$$

$$t\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{c^2 n^2}\right)x^2 + t\frac{2lm}{c^2 n^2}xy + t\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{c^2 n^2}\right)y^2 = 1$$

にて与えられる。ここで、

$$t = \frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2 - w^2}$$

である。したがって、この楕円の面積を S' とすると、

$$t\left(\frac{1}{a^2} + \frac{l^2}{n^2 c^2}\right)t\left(\frac{1}{b^2} + \frac{m^2}{n^2 c^2}\right) - t^2\left(\frac{lm}{n^2 c^2}\right)^2 = \frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2} t^2$$

$$S' = \frac{\pi}{\sqrt{\frac{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}{a^2 b^2 c^2 n^2} t^2}} = \frac{\pi abc |n|}{t \sqrt{a^2 l^2 + b^2 m^2 + c^2 n^2}}$$

にて求められる。ところで、平面 $lx + my + nz = 0$ と xy 平面のなす角の余弦が $|n|$ であるので、求める断面積は、面積は、

$$S|n| = S' = \frac{\pi abc|n|}{t\sqrt{a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2}}$$

$$\therefore S = \frac{\pi abc}{t\sqrt{a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2}} = \frac{\pi abc(a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2 - w^2)}{(a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2)^{3/2}}$$

と計算される。

ところで方向余弦は、角度 (θ, φ) を用いて、

$$l = \sin \theta \cos \varphi$$

$$m = \sin \theta \sin \varphi$$

$$n = \cos \theta$$

にて表現でき、さらに楕円体において、

$$a = a$$

$$b = aq$$

$$c = ap$$

と置くとともに、

$$K(\theta, \varphi) = \sqrt{\sin^2 \theta \cos^2 \varphi + q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + p^2 \cos^2 \theta}$$

を定義すると、

$$a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2$$

$$= a^2l^2 + a^2q^2m^2 + a^2p^2n^2$$

$$= a^2 \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + a^2q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + a^2p^2 \cos^2 \theta$$

$$= a^2 (\sin^2 \theta \cos^2 \varphi + q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + p^2 \cos^2 \theta)$$

$$= a^2 K^2(\theta, \varphi)$$

であるので、

$$S = \frac{\pi abc(a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2 - w^2)}{(a^2l^2 + b^2m^2 + c^2n^2)^{3/2}} = \frac{\pi a^3 pq \{a^2 K^2(\theta, \varphi) - w^2\}}{\{a^2 K^2(\theta, \varphi)\}^{3/2}} = \frac{\pi pq \{a^2 K^2(\theta, \varphi) - w^2\}}{K^3(\theta, \varphi)}$$

となる。

6 . 楕円体状粒子の形状関数の導出

楕円体の3軸を x, y, z 軸とし、楕円体表面と軸との交点を a, aq, ap と置く。実空間におけ

る楕円体の関数式は、

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{a^2 q^2} + \frac{z^2}{a^2 p^2} = 1$$

および、極座標表示では、

$$\begin{aligned} x &= a \sin \theta \cos \varphi \\ y &= a q \sin \theta \sin \varphi \\ z &= a p \cos \theta \end{aligned}$$

となる。 θ を \mathbf{h} 方向と z 軸のなす角度と置き、 \mathbf{h} の xy 面内の方位角を φ とする。 \mathbf{h} 方向上で原点から距離 w の点を通り、 \mathbf{h} 方向に垂直な面が楕円体と交わる曲線は楕円となる。ここで次の関数 $K(\theta, \varphi)$ を定義する。

$$K(\theta, \varphi) = \sqrt{\sin^2 \theta \cos^2 \varphi + q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + p^2 \cos^2 \theta}$$

これより、切り取られた楕円の面積 A は、

$$\begin{aligned} A &\equiv \frac{\pi q p (w_0^2 - w^2)}{K^3(\theta, \varphi)} \\ w_0 &\equiv a K(\theta, \varphi) \end{aligned}$$

にて与えられる。 w_0 は w の最大値である ($w > w_0$ の時、平面は楕円体と交わらない)。この解析のキーポイントは、 A が w の関数になる点にある。したがって、この A が w の関数になる条件が満足される場合には、回転楕円体以外の他の形状に関しても、以下の解析は同様となる。(θ, φ は \mathbf{h} によって決まる点にも注意)

また、以上の式から、

$$\begin{aligned} K(\theta, \varphi) &= \sqrt{\sin^2 \theta \cos^2 \varphi + q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + p^2 \cos^2 \theta} \\ K^2(\theta, \varphi) &= \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + p^2 \cos^2 \theta \\ a^2 K^2(\theta, \varphi) &= a^2 \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + a^2 q^2 \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + a^2 p^2 \cos^2 \theta \\ a^2 K^2(\theta, \varphi) &= x^2 + y^2 + z^2 \\ w_0^2 &= a^2 K^2(\theta, \varphi) = x^2 + y^2 + z^2 \end{aligned}$$

の関係にあることがわかる。

以上から、形状関数の計算は、 $-v_0$ から v_0 まで、切り取られた楕円の面積 A を v に沿って積分すればよい。つまり、

$$\begin{aligned}
\theta(\mathbf{h}) &= \int_{\mathbf{r}} c(\mathbf{r}) \exp(i\mathbf{h}\mathbf{r}) d\mathbf{r} \\
&= \int_0^{r'} \int_{-w_0}^{w_0} \exp\{i\mathbf{h}(\mathbf{w} + \mathbf{r}')\} dw d\mathbf{r}' \\
&= \int_0^{r'} \int_{-w_0}^{w_0} \exp(ihw) dw d\mathbf{r}' \\
&= \int_{-w_0}^{w_0} \exp(ihw) \left\{ \int_0^{r'} d\mathbf{r}' \right\} dw \\
&= \int_{-w_0}^{w_0} \exp(ihw) A dw
\end{aligned}$$

となる。ここで、 \mathbf{w} は \mathbf{h} 方向で長さが v のベクトルで、 \mathbf{r}' は切り取られた楕円内の位置ベクトルである。また $\mathbf{h} \cdot \mathbf{w} = hw$, $\mathbf{h} \cdot \mathbf{r}' = 0$ を用いた。これより、

$$\theta(\mathbf{h}) = \int_{-w_0}^{w_0} \exp(ihw) A dw = \frac{\pi qp}{K^3(\theta)} \int_{-w_0}^{w_0} (w_0^2 - w^2) \cos(hw) dw$$

と計算される。さらに、

$$w_0^2 \int_0^{w_0} \cos(hw) dw = \frac{w_0^2}{h} \sin(hw_0)$$

および

$$\int_0^{w_0} w^2 \cos(hw) dw = \frac{w_0^2}{h} \sin(hw_0) + \frac{2w_0}{h^2} \cos(hw_0) - \frac{2}{h^3} \sin(hw_0)$$

より、

$$\begin{aligned}
\int_{-w_0}^{w_0} (w_0^2 - w^2) \cos(hw) dw &= 2 \int_0^{w_0} (w_0^2 - w^2) \cos(hw) dw \\
&= 2 \left\{ \frac{w_0^2}{h} \sin(hw_0) - \left[\frac{w_0^2}{h} \sin(hw_0) + \frac{2w_0}{h^2} \cos(hw_0) - \frac{2}{h^3} \sin(hw_0) \right] \right\} \\
&= 4 \left\{ \frac{1}{h^3} \sin(hw_0) - \frac{w_0}{h^2} \cos(hw_0) \right\} \\
&= \frac{4 [\sin(w_0 h) - w_0 h \cos(w_0 h)]}{h^3}
\end{aligned}$$

であるので、 $\theta(\mathbf{h})$ は次式にて与えられる。

$$\theta(\mathbf{h}) = \frac{4\pi qp}{K^3(\theta, \varphi)} \frac{[\sin(w_0 h) - w_0 h \cos(w_0 h)]}{h^3} = 3V \frac{qp}{K^3(\theta, \varphi)} \frac{[\sin(w_0 h) - w_0 h \cos(w_0 h)]}{(w_0 h)^3}$$

ここで、 $V = \frac{4}{3} \pi w_0^3$ である。なお回転楕円体の場合には

$$q = 1$$

$$K(\theta, p) = \sqrt{\sin^2 \theta \cos^2 \varphi + \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + p^2 \cos^2 \theta} = \sqrt{\sin^2 \theta + p^2 \cos^2 \theta}$$

$$w_0 \equiv aK(\theta, p)$$

$$\theta(\mathbf{h}) = 3V \frac{p}{K^3(\theta, p)} \frac{[\sin(w_0 h) - w_0 h \cos(w_0 h)]}{(w_0 h)^3}$$

球の場合には

$$p = q = 1$$

$$K = 1$$

$$w_0 = a$$

$$\theta(\mathbf{h}) = 3V \frac{[\sin(a_0 h) - a_0 h \cos(a_0 h)]}{(a_0 h)^3}$$

となる。