

從棣美弗定理談圓內之完全彈性碰撞

高中組數學科第三名

省立新竹中學

作者：陳盈佑

指導教師：黃靜卿

一、研究動機

在花式撞球中，發現球與球、球與桌壁之間的碰撞屬於彈性碰撞。有人可以以「一顆星進洞」、「二顆星進洞」……等，甚至球與桌壁碰撞好幾次後回到原出發點。這使我們聯想到如果將桌面改為圓形，那就是我們所要研究球在圓形桌面內之完全彈性碰撞。

二、研究內容

平面上令 $Z_0 (1, 0)$ 表單位圓 $x^2 + y^2 = 1$ 上之定點，一質點 P 由 Z_0 出發向圓內某一方向前進時，勢必與圓周相碰，如果每當 P 點可以與圓一直相碰下去，而碰撞之點分別為 $Z_1, Z_2, Z_3, \dots, Z_n$ 時， P 之前進路線為 $Z_0 \rightarrow Z_1 \rightarrow Z_2 \rightarrow Z_3 \rightarrow \dots \rightarrow Z_n \rightarrow \dots$ ，由彈性碰撞原理知，只要確定 Z_1 之位置，便可確定所有之 $Z_1, Z_2, Z_3, \dots, Z_n, \dots$ 。為了方便起見，若 Z_1 之複數坐標為 $Z_1(\alpha)$ ， $\alpha = \cos \theta + \sin \theta$ 時，令 $R_\alpha = Z_0 \rightarrow Z_1 \rightarrow Z_2 \rightarrow \dots \rightarrow Z_n \rightarrow \dots$ ，稱為由 $Z_1(\alpha)$ 所確定之彈性碰撞路線。今天我們要討論的方向有三：

- (一) θ 在什麼條件下可使 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n, \dots \}$ 之點重覆出現？可使 R_α 重回 Z_0 ？
- (二) 由 R_α 之能否重回 Z_0 ，可以進一步研究 θ 之三角函數值是否為有理數。
- (三) R_α 是否能通過圓周上另一定點、二個定點……。

論述 1 : $Z_1(\alpha)$, $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$ 時, $\{Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n, \dots\}$ 有相同點之充要條件為 θ 是有理度數。

※註：1°之有理數倍稱之為有理度數。

由彈性碰撞原理知當 $Z_1(\alpha)$, $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$ 時, Z_2, Z_3, \dots, Z_n 之複數坐標分別為 $Z_2 = \cos 2\theta + i \sin 2\theta = \alpha^2$, $Z_3 = \cos 3\theta + i \sin 3\theta = \alpha^3 \dots Z_n = \cos n\theta + i \sin n\theta = \alpha^n$

(\Rightarrow) 若 $\{Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n, \dots\}$ 中出現相同之點

令 $Z_x = Z_y$ ($0 \leq x < y$, $x, y \in \mathbb{N}$) 且 $m = y - x$

則 $\alpha^x = \alpha^y \therefore \alpha^x (\alpha^{y-x} - 1) = 0$

$\therefore \alpha^x \neq 0 \therefore \alpha^{y-x} - 1 = 0 \therefore \alpha^m = 1$

$\cos m\theta + i \sin m\theta = 1 = \cos 0 + i \sin 0$

$\therefore m\theta = 2k\pi$ ($k \in \mathbb{Z}$)

$\therefore \theta = \frac{k}{m} (2\pi)$

(\Leftarrow) $\theta = \frac{k}{m} (2\pi)$ ($m \in \mathbb{N}, k \in \mathbb{Z}$)

則 $\alpha^m = \left(\cos \frac{2k\pi}{m} + i \sin \frac{2k\pi}{m} \right)^m = 1$

$\therefore Z_m = Z_0 \therefore \{Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n, \dots\}$ 中出現相同之點。

即 $\{Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n, \dots\}$ 中出現相同之點

$\Leftrightarrow \theta = \frac{k}{m} \cdot (2\pi)$ ($m, k \in \mathbb{Z}$)

論述 2 : $Z_1(\alpha)$, $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$, 其中 $\theta = \frac{k}{m} (2\pi)$

, ($m \in \mathbb{N}, k \in \mathbb{Z}$, 且互質)

(1) $\{Z_0, Z_1, \dots, Z_n, \dots\}$ 中第一個與前面同之點為 Z_m

($Z_m = Z_0$)

$\{Z_0, Z_1, \dots, Z_n, \dots\}$ 中每 m 個點循環一次。

(2) P 沿 R_α 前進時，在第 m 步時首次重回 Z_0 ，以後每 m 步重回 Z_0 一次。

$$(1) \quad \because \alpha^m = \left(\cos \frac{2k\pi}{m} + i \sin \frac{2k\pi}{m} \right)^m = 1$$

$\therefore Z_m = Z_0$ ， Z_m 與前面的點相同。

從 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_{m-1} \}$ 中任取二點 Z_p, Z_q ($0 \leq p < q \leq m-1$)

若 $Z_p = Z_q$ 則 $\alpha^p = \alpha^q$

$$\therefore \alpha^p - \alpha^q = \alpha^p (\alpha^{q-p} - 1) = 0$$

但 $\alpha^p \neq 0 \quad \therefore \alpha^{q-p} = 1$

$$\therefore \cos(q-p)\theta + i \sin(q-p)\theta = 1$$

$$\therefore (q-p)\theta = 2k'\pi; (q-p) \left(\frac{2k\pi}{m} \right) = 2k'\pi$$

$$\therefore (q-p)k = mk'$$

$\because (m, k) = 1 \quad \therefore m \mid q-p$ 且 $0 < q-p < m$ 顯然不合

$\therefore Z_p \neq Z_q$ 即 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_{m-1} \}$ 中各點均相異。

則 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n \dots \}$ 第一次與前面相同之點為 Z_m 。

而 P 沿 R_α 前進時在第 m 步時首次重回 Z_0 。

$$(2) \quad \because \alpha^{m+p} = \alpha^m \cdot \alpha^p \quad \therefore Z_{m+p} = Z_p$$

$\therefore \{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n \dots \}$ 中各點每 m 個點重複一次。

即 P 沿 R_α 方向前進時，每 m 步重回 Z_0 一次。

論述 3： $Z_1(\alpha)$ ， $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$ ， $\theta = \frac{k}{m} (2\pi)$ ，(

$m \in \mathbb{N}$ ， $k \in \mathbb{Z}$ ，且互質)，P 沿 R_α 方向前進，要重回 Z_0 一次時與圓周相碰之點 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_{m-1} \}$ 恰為圓內接正 m 邊形之 m 個頂點 (不一定按照正 m 邊形頂點之順序)，由此可知：

$$\overline{Z_0 Z_1} \cdot \overline{Z_0 Z_2} \cdot \overline{Z_0 Z_3} \cdots \overline{Z_0 Z_{m-1}} = m$$

$$\text{且 } \overline{Z_0 Z_1}^2 + \overline{Z_0 Z_2}^2 + \cdots + \overline{Z_0 Z_{m-1}}^2 = 2m$$

$$(1) \quad \therefore \alpha^m = \left(\cos \frac{2k\pi}{m} + i \sin \frac{2k\pi}{m} \right)^m = 1$$

$$\therefore (\alpha^2)^m = (\alpha^m)^2 = 1, (\alpha^3)^m = (\alpha^m)^3 = 1, \dots\dots$$

$$(\alpha^{m-1})^m = (\alpha^m)^{m-1} = 1$$

$\therefore 1, \alpha, \alpha^2, \alpha^3, \dots, \alpha^{m-1}$ 均滿足方程式 $z^m = 1$ ，又由論述 2 知 $1, \alpha, \alpha^2, \dots, \alpha^{m-1}$ 中兩兩相異。

$\therefore 1, \alpha, \alpha^2, \dots, \alpha^{m-1}$ 恰為 $z^m = 1$ 之 m 個根。

$\therefore Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_{m-1}$ 在複數平面上正好是單位圓之內接正 m 邊形之 m 個頂點。(不一定按照順序)

(2) $1, \alpha, \alpha^2, \dots, \alpha^{m-1}$ 為 $z^m - 1 = 0$ 之 m 個根

$$\therefore z^m - 1 = (z - 1)(z - \alpha) \dots (z - \alpha^{m-1}) \text{ 兩邊除以 } z - 1$$

$$\therefore z^{m-1} + z^{m-2} + \dots + z + 1 = (z - \alpha)(z - \alpha^2) \dots (z - \alpha^{m-1})$$

以 $z = 1$ 代入

$$m = (1 - \alpha)(1 - \alpha^2) \dots (1 - \alpha^{m-1})$$

$$\text{兩邊取絕對值} \quad |m| = |1 - \alpha| \cdot |1 - \alpha^2| \dots |1 - \alpha^{m-1}|$$

$$\text{即 } \overline{Z_0 Z_1} \cdot \overline{Z_0 Z_2} \dots \overline{Z_0 Z_{m-1}} = m$$

(3) 令 $\omega = \cos \frac{2\pi}{m} + i \sin \frac{2\pi}{m}$ 顯然可見 $1, \omega, \omega^2 \dots \omega^{m-1}$ 為

$z^m = 1$ 之 m 個根。

$$\therefore \overline{Z_0 Z_1}^2 + \overline{Z_0 Z_2}^2 + \dots + \overline{Z_0 Z_{m-1}}^2$$

$$= |1 - \alpha|^2 + |1 - \alpha^2|^2 + \dots + |1 - \alpha^{m-1}|^2$$

$$= |1 - \omega|^2 + |1 - \omega^2|^2 + \dots + |1 - \omega^{m-1}|^2 \quad (\text{不一定依序相同})$$

$$= \left| 1 - \cos \frac{2\pi}{m} - i \sin \frac{2\pi}{m} \right|^2 + \left| 1 - \cos \frac{4\pi}{m} \right.$$

$$\left. - i \sin \frac{4\pi}{m} \right|^2 + \dots + \left| 1 - \cos \frac{2(m-1)\pi}{m} \right.$$

$$\left. - i \sin \frac{2(m-1)\pi}{m} \right|^2$$

$$\begin{aligned}
&= 2m - 2 \left\{ \cos \frac{2\pi}{m} + \cos \frac{4\pi}{m} + \dots + \cos \frac{2(m-1)\pi}{m} \right\} \\
&= 2m - 2 \cdot \frac{1}{2 \sin \frac{\pi}{m}} \left\{ 2 \sin \frac{\pi}{m} \cos \frac{2\pi}{m} \right. \\
&\quad \left. + 2 \sin \frac{\pi}{m} \cos \frac{4\pi}{m} + \dots + 2 \sin \frac{\pi}{m} \cos \frac{2(m-1)\pi}{m} \right\} \\
&= 2m
\end{aligned}$$

※例：P 由 $Z_0(1, 0)$ 出發，朝單位圓 $x^2 + y^2 = 1$ 內某一方向前進，若 P 與圓周碰撞 100 次而首次回到 Z_0 時 (1) P 之走法有幾種？(2) 在這些走法中，首次回到 Z_0 所經過距離之最大值與最小值為何？

解：令 $\alpha = \cos \frac{k}{100} \cdot 2\pi + i \sin \frac{k}{100} \cdot 2\pi$

$\therefore (100, k) = 1$ 又 $100 = 2^2 \cdot 5^2$

1 ~ 100 自然數中與 100 互質的有

$$100 \left(1 - \frac{1}{2}\right) \left(1 - \frac{1}{5}\right) = 40 \text{ 個}$$

首次回到 z_0 之總距離和 $200 \left| \sin \frac{k\pi}{100} \right|$ ，

\therefore 最大值發生在 $k = 49$ 或 51 ，

最小值發生在 $k = 1$ 或 99 。

論述 4：m ∈ N 時，若 m 之質因數分解式為 $m = P_1^{\alpha_1} \cdot P_2^{\alpha_2} \cdot P_3^{\alpha_3} \dots P_k^{\alpha_k}$ ，($P_1, P_2, P_3, \dots, P_k$ 相異質數， $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k \in \mathbb{N}$) 將 P 由 Z_0 出發朝單位圓 $x^2 + y^2 = 1$ 內某一方向前進，欲使 P 與圓周碰撞 m 次而首次回到 Z_0 ，則 P 之走法有 $m \left(1 - \frac{1}{P_1}\right) \left(1 - \frac{1}{P_2}\right) \dots \left(1 - \frac{1}{P_k}\right)$ 種。

這些走法中，首次回到 Z_0 所經過距離之最小值 $2m \sin \frac{\pi}{m}$

最大值(1) m 為奇數， $m = 2\gamma + 1$ ， $\gamma \in \mathbb{N}$ 為 $2m \sin \frac{\gamma\pi}{m}$

(2) m 為偶數， $m = 2^s$ ， $s \in \mathbb{N}$ 為 $2m \sin \frac{(s-1)\pi}{m}$

論述 5：設 $Z_1(\alpha)$ ， $\alpha = \frac{4}{5} + \frac{3}{5}i$ 時，若 P 沿 R_α 方向前進，則

P 出發之後不可能重回 Z_0 。(換言之 $Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n$
 \dots 各點均相異)

設 P 沿 R_α 前進時在第 n 步時重回 Z_0 ，顯然地，若 P 沿 $R_{\bar{\alpha}}$ 前進時也會在第 n 次時重回 Z_0 。

$$\begin{aligned} \text{得 } \left(\frac{4}{5} + \frac{3}{5}i\right)^n &= \left(\frac{4}{5} - \frac{3}{5}i\right)^n \\ (4 + 3i)^n &= (4 - 3i)^n \\ \therefore (4 - 3i)^n &= (4 - 3i + 6i)^n \\ &= (4 - 3i)^n + C_1^n (4 - 3i)^{n-1} (6i) \\ &\quad + C_2^n (4 - 3i)^{n-2} (6i)^2 + \dots \\ &\quad + C_{n-1}^n (4 - 3i) (6i)^{n-1} + C_n^n (6i)^n \\ \therefore C_1^n (4 - 3i)^{n-1} (6i) &+ C_2^n (4 - 3i)^{n-2} (6i)^2 + \dots \\ &+ C_{n-1}^n (4 - 3i) (6i)^{n-1} = -(6i)^n \\ (4 - 3i) (6i) [C_1^n (4 - 3i)^{n-2} &+ C_2^n (4 - 3i)^{n-3} \\ (6i) + \dots + C_{n-1}^n (6i)^{n-2}] & \\ = -(6i)^n & \end{aligned}$$

又將 $C_1^n (4 - 3i)^{n-2} + C_2^n (4 - 3i)^{n-3} (6i) + \dots + C_{n-1}^n (6i)^{n-2}$ 展開化簡必形如 $A + Bi$ ($A, B \in \mathbb{Z}$)

$$\therefore (4 - 3i)(A + Bi) = -(6i)^{n-1} \quad \text{兩邊取絕對值平方}$$

$$|4 - 3i|^2 |A + Bi|^2 = |-(6i)^{n-1}|^2$$

$$\therefore 5^2 (A^2 + B^2) = (6^{n-1})^2 \quad \therefore 5^2 \mid (6^{n-1})^2$$

$\therefore 5 \mid 6^{n-1}$ 顯然不合。

故 P 沿 R_α 前進時無法重回 Z_0 。

論述 6：I(a, b) 為坐標平面上，不在坐標軸且不在 $x = \pm y$ 上任意之整數點， \vec{OI} 與單位圓 $x^2 + y^2 = 1$ 交於 Z_1 ($\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}}, \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}}$)，則 Z_1 之複數坐標為 $Z_1(\alpha)$ ， $\alpha = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} + \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}}i$ ，得若 P 沿 R_α 方向前進時，P 不能重回原出發點。

論述 7： θ 為不屬於集合 $S = \{ 90^\circ \times n \mid n \in \mathbb{Z} \} \cup \{ 180^\circ \times n \pm 45^\circ \mid n \in \mathbb{Z} \}$ 之任意有理度數，則 $\tan \theta$ 必不為有理數。

基於銳角可以表示任意角之三角函數值，故只須證明 $0^\circ < \theta < 90^\circ$ ， $\theta \neq 45^\circ$ 且 θ 為有理度數時 $\tan \theta$ 不為有理數即可。

設 θ 為滿足該條件之有理度數且 $\tan \theta$ 為有理數

令 $\tan \theta = \frac{b}{a}$ ($a, b \in \mathbb{N}$ 且 a, b 互質， $a \neq b$)

取 $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} + \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}}i$ ，由論述 6

知 P 沿 R_α 方向前進不能回到 Z_0 。

$\therefore \theta$ 不為有理度數，(顯然不合)，

$\therefore \tan \theta$ 必為無理數。

論述 8： $z_1(\alpha)$ ， $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$ 表單位圓上異於 z_0 之定點，P 沿 R_α 前進時，可通過另一定點 $A(z)$ ， $z = \cos \phi + i \sin \phi$ 時，求 θ 與 ϕ 之關係。

分 θ 為有理度數與無理度數兩種情形討論如下：

(1) θ 為有理度數時，令 $\theta = \frac{k}{m}(2\pi)$ ，($m \in \mathbb{N}$ ， $k \in \mathbb{Z}$ 且互質)

則 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n \dots \} = \{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_{m-1} \}$

若 P 沿 R_α 前進時可通過 A 點之條件為 $\phi = \frac{k'}{m} (2\pi)$,

$$k' \in \{ 1, 2, \dots, m-1 \}$$

(2) θ 為無理度數時 $\{ Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n \dots \}$ 中不出現相同之兩點

若 P 沿 R_α 方向前進時，可過 A 點之條件為 $\alpha^n = z$

$$\therefore \cos n\theta + i \sin n\theta = \cos \phi + i \sin \phi$$

$$\text{即 } \phi = n\theta + 2K\pi, n \in \mathbb{N}, K \in \mathbb{Z}$$

論述 9 : A (z_1), B (z_2) 為單位圓上異於 Z_0 之兩個定點, $z_1 = \cos \phi_1 + i \sin \phi_1$, $z_2 = \cos \phi_2 + i \sin \phi_2$, 若存在一點 $z_1(\alpha)$, $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$, 使 P 沿 R_α 方向前進時可通過 A 點與 B 點, 求 ϕ_1 與 ϕ_2 之關係。

(1) ϕ_1, ϕ_2 皆為有理度數時, 令 $\phi_1 = \frac{k_1}{m} (2\pi)$, $\phi_2 = \frac{k_2}{m} (2\pi)$

$$(m, k_1, k_2 \in \mathbb{Z})$$

$$\text{取 } \alpha = \cos \frac{2\pi}{m} + i \sin \frac{2\pi}{m}$$

則 P 沿 R_α 前進時, 可在第 k_1 步時通過 A 點, 而在第 k_2 步時通過 B 點。

(2) ϕ_1, ϕ_2 皆為無理度數時

若 P 沿 R_α 方向前進時在第 m 步時通過 A 點, 而在第 n 步通過 B 點。

$$\text{則 } \alpha^m = z_1, \alpha^n = z_2$$

$$\therefore z_1^n = (\alpha^m)^n = \alpha^{mn}, z_2^m = (\alpha^n)^m = \alpha^{mn}$$

$$\therefore z_1^n = z_2^m$$

$$\text{令 } (m, n) = d, m = dx, n = dy, (x, y) = 1$$

$$\text{得 } z_1^{dy} = z_2^{dx} \therefore (z_1^y)^d = (z_2^x)^d \therefore z_1^y = z_2^x$$

$$\cos(y\phi_1) + i \sin(y\phi_1) = \cos(x\phi_2) + i \sin(x\phi_2)$$

$$\therefore y\phi_1 = x\phi_2 + 2k\pi$$

即 $\phi_1 = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi)$, ($x, y \in \mathbb{N}$ 且 x, y 互質, $k \in \mathbb{Z}$)

反之若 $\phi_1 = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi)$, ($x, y \in \mathbb{N}$, 且 x, y 互質,

$k \in \mathbb{Z}$) 時考慮方程式為

$$\begin{cases} m\theta = \phi_1 + 2l_1\pi \\ n\theta = \phi_2 + 2l_2\pi \end{cases} \quad (m, n \in \mathbb{N}, l_1, l_2 \in \mathbb{Z})$$

得
$$\begin{cases} m\theta = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi) + 2l_1\pi \dots\dots\dots ① \\ n\theta = \phi_2 + 2l_2\pi \dots\dots\dots ② \end{cases}$$

$$① \times \left(\frac{y}{x}\right) - ②$$

$$\therefore \left(\frac{y}{x} m - n\right) \theta = 2\pi \left(\frac{k}{x} + \frac{yl_1}{x} - l_2\right)$$

$\therefore \theta$ 不為有理度數而 $\left(\frac{k}{x} + \frac{yl_1}{x} - l_2\right) \cdot 2\pi$ 為有理度數

$\therefore \frac{y}{x} m - n = 0$ 即 $\frac{y}{x} = \frac{n}{m}$ 取 $n = y, m = x$ 代入①、②式中

$$\begin{cases} x\theta = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi) + 2l_1\pi \dots\dots\dots ③ \\ y\theta = \phi_2 + 2l_2\pi \dots\dots\dots ④ \end{cases}$$

④代入③ $x\left(\frac{\phi_2}{y} + \frac{2l_2\pi}{y}\right) = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi) + 2l_1\pi$

$$\therefore xl_2 - yl_1 = k \quad \because (x, y) = 1$$

\therefore 存在方程式 $xl_2 - yl_1 = k$ 必有整數解。

而此時 $\phi_1 = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{2(xl_2 - yl_1)\pi}{y}$

$$\therefore \phi_1 + 2l_1\pi = \frac{x}{y} (\phi_2 + 2l_2\pi)$$

$$\therefore \frac{\phi_1 + 2l_1\pi}{x} = \frac{\phi_2 + 2l_2\pi}{y}$$

$$\begin{aligned} \text{取 } \alpha &= \cos \frac{\phi_1 + 2\ell_1\pi}{x} + i \sin \frac{\phi_1 + 2\ell_1\pi}{x} \\ &= \cos \frac{\phi_2 + 2\ell_2\pi}{y} + i \sin \frac{\phi_2 + 2\ell_2\pi}{y} \end{aligned}$$

$$\text{得 } \alpha^x = \cos(\phi_1 + 2\ell_1\pi) + i \sin(\phi_1 + 2\ell_1\pi) = z_1$$

$$\alpha^y = \cos(\phi_2 + 2\ell_2\pi) + i \sin(\phi_2 + 2\ell_2\pi) = z_2$$

故對 $A(z_1)$, $B(z_2)$ 言存在 α 使 P 沿 R_α 前進時可通過 A 點與 B 點之條件為

$$\phi_1 = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi)$$

三、研究結論

(一) $Z_1(\alpha)$, $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$ 時, P 點沿 R_α 前進所形成 $\{Z_0, Z_1, Z_2, \dots, Z_n, \dots\}$ 各點, 若能出現相同的點之條件為 θ 是有理度數, 反之 θ 若不為有理度數時, 則無法出現相同之點。

(二) $A(z_1)$, $B(z_2)$ 表單位圓上異於 Z_0 之兩個定點。 $z_1 = \cos \phi_1 + i \sin \phi_1$, $z_2 = \cos \phi_2 + i \sin \phi_2$, 若存在一點 $Z_1(\alpha)$, $\alpha = \cos \theta + i \sin \theta$ 使 P 沿 R_α 方向前進時可通過 A 點與 B 點, 則 ϕ_1 與 ϕ_2 之間關係可表為:

$$\phi_1 = \frac{x}{y} \phi_2 + \frac{k}{y} (2\pi)$$

(三) $I(a, b)$ 為坐標平面上, 不在坐標軸且不在 $x = \pm y$ 上任意之

整數點, \vec{OI} 與單位圓 $x^2 + y^2 = 1$ 交於 $Z_1\left(\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}},\right.$

$\left.\frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}}\right)$, 則 Z_1 之複數坐標為 $Z_1(\alpha)$, $\alpha = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}}$

$+ \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} i$, 得若 P 沿 R_α 方向前進時, P 不能重回原出發點。

四、參考資料

- (一)徐氏趣味競試問題集。
- (二)第 22 屆科學展覽優勝作品專輯。

評 語

1. 作品非常完整和系統化，顯示作者已習慣于系統性思考。
2. 作者充分理解高中程度的數學，並能靈活應用。
3. 由作品的研究過程及表現方式，可見作者有相當的研究耐力；假以時日在數學上必有多成。