cy [R1\_, R2\_, R3\_, n1\_, n2\_, n3\_] :=

R1 Sin [2 Pi n1 t] + R2 Sin [2 Pi n2 t] + R3 Sin [2 Pi n3 t]}, {t, 0, 12}] |正弦 | 円周率 | 正弦 | 円周率 | 正弦 | 円周率

とする。

ただし、R1 , R2 , R3 はそれぞれ中円盤の回転半径、小円盤の回転半径、乗っている人のコーヒーカップの中心からの距離を表し、n1 , n2 , n3 は中円盤、小円盤、コーヒーカップの円盤の回転する速さを表している。今回は大円盤、中円盤、小円盤の半径は12 , 5 , 2 とする。また、「コーヒーカップの描く軌跡」 に書かれている角速度の比を用いてみる。

\* ParametricPlotとは

#### ? ParametricPlot

ParametricPlot[ $\{f_x, f_y\}$ ,  $\{u, u_{min}, u_{max}\}$ ] u の関数としての x 座標とy 座標を  $f_x$  と  $f_y$  とする曲線のパラメトリックプロットを生成する.

ParametricPlot[ $\{\{f_x,f_y\},\{g_x,g_y\},\ldots\},\{u,u_{min},u_{max}\}$ ] 複数のパラメトリック曲線をプロットする.

ParametricPlot[ $\{f_x, f_y\}$ ,  $\{u, u_{min}, u_{max}\}$ ,  $\{v, v_{min}, v_{max}\}$ ] パラメトリック領域をプロットする.

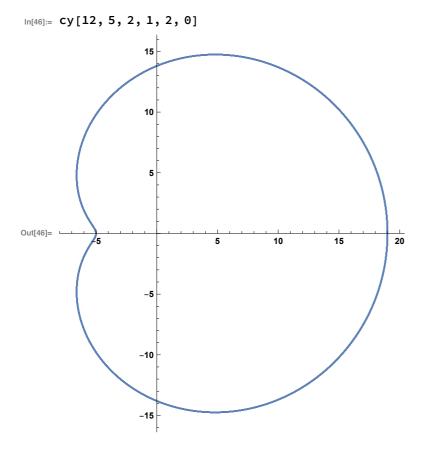
ParametricPlot[ $\{\{f_x, f_y\}, \{g_x, g_y\}, ...\}, \{u, u_{min}, u_{max}\}, \{v, v_{min}, v_{max}\}$ ]

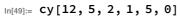
複数のパラメトリック領域をプロットする.

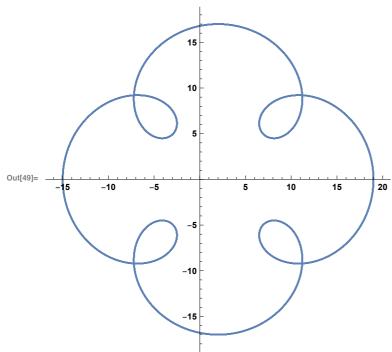
ParametricPlot[...,  $\{u, v\} \in reg$ ] パラメータ $\{u, v\}$ が、幾何学領域 reg にあると解釈する。  $\gg$ 

つまり、2個以上の関数を同時に一つのグラフとして表示するということ。 サイクロイドとかに用いやすい。

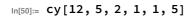
### I. 小円盤無回転の場合

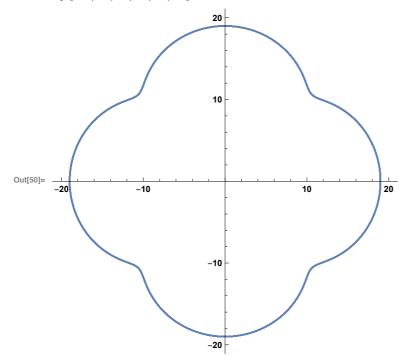




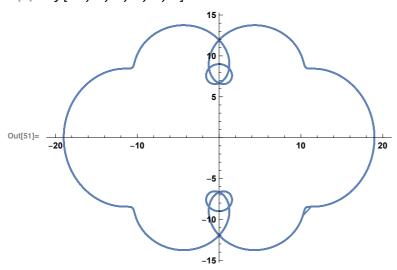


## Ⅱ.全円盤回転している



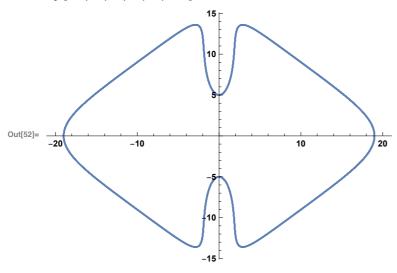


# ln[51]:= cy[12, 5, 2, 1, 3, 9]

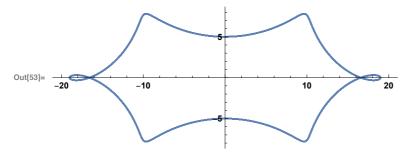


III. 角速度の比が負と正の2通りの場合

ln[52]:= cy[12, 5, 2, 1, 3, -5]

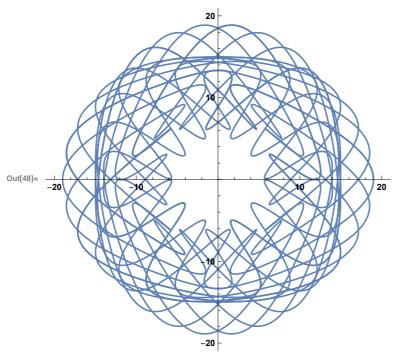


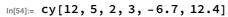
ln[53]:= cy[12, 5, 2, 1, -1, -5]

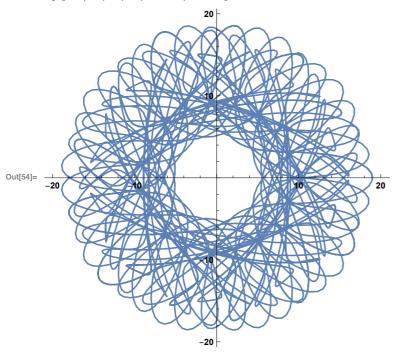


# Ⅳ. 小数点が含まれる場合 (ここからは独自の判断で数字を打ってみる。)

ln[48] = cy[12, 5, 2, 1.3, 4.5, -6.1]

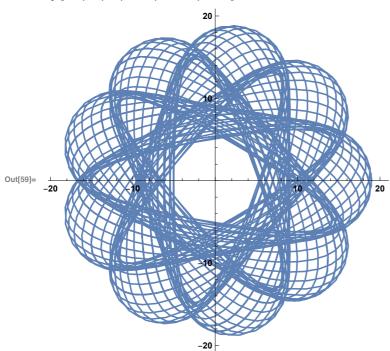






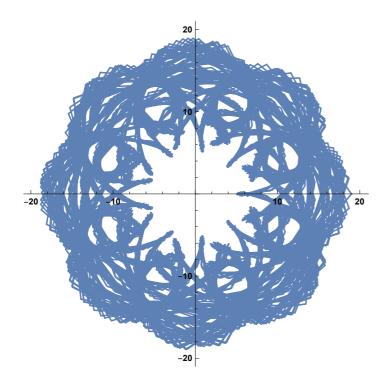
## V. 何かしらの形になった軌跡編

In[59]:= cy[12, 5, 2, 6.3, -7.1, 9.4]

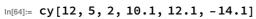


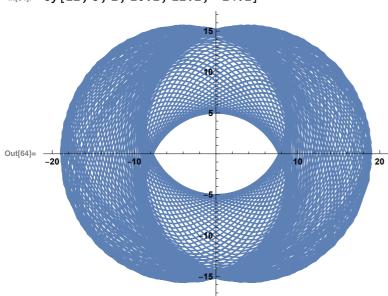
comment なんかものすごく綺麗になった

ln[94]:= cy[12, 5, 2, 12, 53, -43]



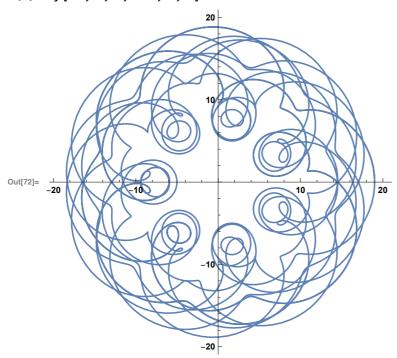
comment 喜び合う小学生みたいな。バンザイしている姿に見える。





comment 逃o中に出てくるクロoス社みたい

ln[72]:= cy[12, 5, 2, 0.9, 3, 8]



comment 肩と肩を寄せ合って世界平和を望もう!って図が思い出される