



1824

Methodus nova et generalis problema synchronarum inversum aliaque eiusdem generis resolvendi

Leonhard Euler

Follow this and additional works at: <https://scholarlycommons.pacific.edu/euler-works>



Part of the [Mathematics Commons](#)

Record Created:

2018-09-25

Recommended Citation

Euler, Leonhard, "Methodus nova et generalis problema synchronarum inversum aliaque eiusdem generis resolvendi" (1824). *Euler Archive - All Works*. 766.

<https://scholarlycommons.pacific.edu/euler-works/766>

METHODUS NOVA ET GENERALIS PROBLEMA SYNCHRONARUM INVERSUM

ET ALIAQUE EJUSDEM GENERIS RESOLVENDI.

AUCTORE

L. EULERO.

Conventui exhib. die 28. Maii 1781.

§. 1. Quo clarius haec methodus excoli queat ipsum problema Synchronarum directum breviter considerari convenit. Propositiones sunt infinitae curvae AMM' , amm' , etc. quae contineantur aequatione quacunque inter binas coordinatas $IP = x$ et $PM = y$, quae in aequatione includitur parameter $= a$, ex cujus variatione omnes hae infinitae curvae nascantur. Jam super singulis his curvis concipiantur corpora descendere, quorum celeritates ubique sint ut radix quadrata ex abscissa, sicque cum elementum curvae AM , posito $dy = p dx$, si $Dx = \sqrt{1 + pp}$, erit tempus descensus per arcum $AM = \int \frac{dx \sqrt{1 + pp}}{\sqrt{x}}$.

§. 2. Jam in problemate Synchronarum directo quaeruntur eiusmodi curvae CMm , quae ab omnibus illis curvis abscindant arcus AM , am , aequalibus temporibus percurtos, sive isochronos; quam ob causam istae curvae CMm vocatae sunt Synchronae, quarum numerus etiam manifesto est infinitus, prout pro qualibet tempus descensus sive majus fuerit sive minus assumptum. Hinc igitur constructio hujusmodi Synchronarum nulla laborat difficultate. Quando vero pro ista aequatione inter binas coordinatas $IP = x$ et $PM = y$ requiritur, saepe numero utique maximae difficultates occurrunt. Postquam enim

Tab. II.
Fig. 1.

positum fuerit $\int \frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}} = C$, scilicet constantis magnitudinis, hac formula integrali parameter ille a continetur et pro constanti habetur, qui quoniam pro diversis curvis AM est variabilis, is nequaquam in aequationem pro curva synchrona CM ingredi potest. Quamobrem ex aequatione pro illis curvis, data inter x, y et a , valor ipsius a per x et y expressus erui debet; qui pro a in aequatione $\int \frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}} = C$, postquam jam fuerit integrata, substituitur dabit aequationem pro curva synchrona. Tum vero ipsa quantitas C , quae pro diversis Synchronis est diversa, tanquam earum parameter variabilis spectari potest.

§. 3. Quoniam autem hujusmodi quaestiones multo latius extendi possunt, dum scilicet aliae formulae integrales proponuntur quae pro omnibus arcibus abscindendis AM aequales valores sentiantur, curvas istas AM in sequentibus appellabo *secandas*, atque curvas, quae hactenus Synchronae sunt vocatae, in posterum curvas *secantes* vocabo, et problema inversum, nunc ita erit enunciandum ut datis omnibus curvis secantibus CM, C'M', aequatione quacunque inter coordinatas x et y , una cum parametro earum variabili, contentis curvae secandae investigentur, a quibus scilicet quaelibet secans AM ejusmodi portiones abscindat, quibus idem valor certae formulae integralis conveniat, hocque modo quaestio, quam hic tractandam suscepi, in latissimo sensu enunciatur. Interim tamen, donec ipsam methodum a me inventam exposuero, formulam illam temporis $\int \frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}}$ in calculo retinebo, quippe cui deinceps facile et amplio-rem significatum tribuere.

§. 4. In superiore quidem dissertatione super hoc argumentum jam eos casus feliciter expediui, quibus lineae secantes sunt rectae quaecunque inter se parallelae, neque vero eo tempore mihi quidem occurrerat hanc investigationem, sive ad alias rectas inter se non para-

linis, sive ad lineas curvas, instituere. Postquam autem multum de hoc argumento essem meditatus in methodum satis facilem atque adeo maxime generalem incidi, quam ad quasvis hujus generis quaestiones accommodare licebit. Eam igitur hic clare ac dilucidè explicare constitui.

5. Cum igitur quaelibet linearum secantium CM suo parametro c determinetur, atque omnia tempora per curvas secandas usque etiam sint eadem, ea vel ipsi parametro c , vel cuivis ejus functioni C aequata erunt statuenda, ita ut sit $\int \frac{\partial x \sqrt{1+p^2}}{\sqrt{x}} = C$, unde cum C infinitos valores recipere possit, ex quorum quolibet totus ordo curvarum secandarum oriri possit, manifestum est problemam inversum, quod hic tractamus, multo latius patere quam directum.

6. Cum igitur pro curvis secandis habeatur haec aequatio generalissima $\int \frac{\partial x \sqrt{1+p^2}}{\sqrt{x}} = C$, si ponamus, dum ipse parameter incrementum accipit ∂c , fieri $\partial C = C' \partial c$, tum omnia tempora per curvas secandas usque ad proximam curvam secantem pertingere debebunt, unde differentiatio nos perducit ad hanc aequationem: $\frac{\partial x \sqrt{1+p^2}}{\sqrt{x}} = C' \partial c$, ejus aequationis integrale completum, ob constantem arbitrariam ingressam, infinitas producet curvas secandas, quantum scilicet variabilis parameter erit illa ipsa constans.

7. Verum ista aequatio nihil plane lucri adferre videtur ad ipsas curvas secandas definiendas, siquidem parameter ille curvarum secantium c nullo modo in determinationem secandarum admitti potest, quoniam curvae secandae ad omnes plane secantes paritate referri debent, quemadmodum etiam in problemate directo parameteri curvarum secandarum a penitus ab investigatione curvarum secantium removeri debuit, dum scilicet ex aequatione pro cur-

vis secandis inter binas coordinatas x et y et parametrum a val
ipsius a erui debebat ejusque loco substitui.

§. 8. Cum igitur hic similis occurrat casus, dum natura cu
varum secantium aequatione inter coordinatas x , y et parametrum
 c data sumitur, nihil aliud opus est, nisi ut ex hac ipsa aequatione
valorem parametri c per ambas coordinatas x et y exprimamus
hoc enim valore substituto formula $\int \frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}}$ aequari debebit cer
tae functioni binarum tantum variabilium x et y , quam statuamus
 $= V$, unde differentiando prodeat $\partial V = P \partial x + Q \partial y$, ita ut ista
forma sit differentiale verum ideoque $(\frac{\partial p}{\partial y}) = (\frac{\partial Q}{\partial x})$. Hinc igitur pro
curvis secandis obtinebitur ista aequatio differentialis:

$$\frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}} = P \partial x + Q \partial y,$$

et quia posuimus $\partial y = p \partial x$, differentialia penitus ex calculo exce
dent, eritque $\frac{\sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}} = P + Qp$, quae praeter binas variables
et y adhuc litteram p involvit, cujus valor hinc facile definiri poterit,
ope scilicet aequationis tantum quadraticae. Invento autem isto
valore p , ejus loco restituatur valor $\frac{\partial y}{\partial x}$, hocque modo habebimus
aequationem differentialem primi gradus inter binas coordinatas x et
cujus integratio completa suppeditabit omnes curvas secandas, hanc
que solutione in genere acquiescere oportet.

§. 9. Quando autem omnes curvae secantes sunt inter
similes, centro similitudinis in initio coordinatarum I constituto, quod
fit si aequatio inter x , y et c fuerit homogenea, tum pro c in
venietur semper functio homogenea unius dimensionis ipsarum
et y , hocque modo pro V habebitur functio homogenea ipsarum
et y , cujus numerus dimensionum si fuerit n , posito $y = ux$ ista
functio V induet hanc formam $x^n U$, denotante U certam functionem
ipsius u , ideoque pro curvis secandis habebimus istam aequationem

$$\int \frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}} = x^n U,$$

ad quam differentiam sit $\partial U = U \partial u$, et quia $\partial y = u \partial x + x \partial u$,
 hinc oritur $\frac{\partial x}{x} = \frac{\partial u}{p-u}$. Instituta ergo differen-
 tiatione loco ∂x ubique scribamus $\frac{x \partial u}{p-u}$, atque differentialia ex calculo
 excedente reperietur enim talis aequatio:

$$\frac{\partial}{\partial u} \left(\frac{x^n U}{p-u} \right) = x^n U', \text{ sive } \sqrt{x(1+pp)} = nx^n U + x^n(p-u)U',$$

quae tandem tres variables p, u, x involvit, at vero hoc nobis
 praestat commodum, ut inde x facile eliminari possit; dividendo
 enim per x pervenietur ad hanc aequationem:

$$\sqrt{1+pp} = x^{n-\frac{1}{2}}(nU + (p-u)U'),$$

unde sumtis differentialibus logarithmicis et loco $\frac{\partial x}{x}$ scribendo $\frac{\partial u}{p-u}$
 orietur haec aequatio:

$$\frac{p \partial p}{1+pp} = (n-\frac{1}{2}) \frac{\partial u}{p-u} + \frac{d(nU + (p-u)U')}{nU + (p-u)U'}.$$

quae jam binas tantum variables p et u involvit; unde si valorem
 ipsius p per u completo modo definire licuerit, sine ulteriore inte-
 gratione omnia elementa pro curvis secandis assignare valebimus,
 per solam variabilem u . Primo enim erit

$$x^{n-\frac{1}{2}} = \frac{\sqrt{1+pp}}{nU + (p-u)U'};$$

unde cum valore ipsius x erit $y = ux$, hocque modo omnia erunt
 praestita, quae desiderari possunt.

§. 10. Casus autem hic singularis occurrit prae ceteris ma-
 xime memorabilis, scilicet quando $n = \frac{1}{2}$; tum enim statim se offert
 aequatio, duas tantum variables p et u involvens, scilicet:

$$\sqrt{1+pp} = \frac{1}{2}U + (p-u)U,$$

unde jam facile definitur p , qui valor si in formula $\frac{\partial x}{x} = \frac{\partial u}{p-u}$ sub-
 stituitur, integration completa peracta exprimetur x per u , indeque
 fit $y = ux$, quae relatio, una cum constante ingressa, infinitas cur-
 vas secandas exhibebit. Cum autem pro C functionem quamcunque
 ipsius c assumere liceat, semper pro V talis functio $x^n U$ accipi

poterit, ubi sit $n = \frac{1}{2}$, ex quo casu plerumque simplicissimae solutiones eruantur.

§. 11. Superfluum jam foret monere, eandem methodum per successu adhiberi posse, si loco formulae $\int \frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{\sqrt{x}}$, qua tempus exprimitur, quaecunque alia formula integralis proponatur, cum omnes valores inter binas quascunque curvas secantes intercepti sint inter se aequales. Quin etiam res extendi poterit ad formulam integram maxime generalem $\int Z \partial x$, qualis in doctrina de curvis maximi minimive proprietate gaudentibus tractari solet, ubi scilicet posito $\partial y = p \partial x$, $\partial q = r \partial x$, etc. sit

$$\partial Z = M \partial x + N \partial y + P \partial p + Q \partial q + \text{etc.}$$

veluti si tales curvae secandae quaerantur, ut lineae secantes datae ab iis omnibus arcus aequales abscindant. At vero exposita methodo generali omnes hujusmodi quaestionus resolvendi nihil aliud superesse videtur, nisi ut quaedam problemata hujus generis specialissima resolvamus.

Problema I.

Tab. II. Si lineae secantes omnes fuerint lineae rectae, ex ipso motu initio I tanquam radii emissae, invenire curvas secandas simpliciores saltem, quarum arcus inter binos radios quovis intercepti aequalibus temporibus percurrantur.

Solutio.

§. 12. Sit igitur IM talis radius quicunque, et posita abscissa $IP = x$, applicata $PM = y$, aequatio omnes has lineas secantes se complectens erit $y = cx$; ubi scilicet c locum tenet parametrum variabilis. Cum igitur hinc sit $c = \frac{y}{x}$, tempus descensus per curvam secandam IM aequari debet functioni cuicunque ipsius y haecque aequatio omnes plane curvas secandas in se continebit.

§ 13. Ponamus nunc $y = ux$, et cum posuerimus $dy = p dx$,
nunc sequitur $\frac{\partial u}{\partial x} = p - u$. Denotante jam v functionem quam-

cunque positis v aequatio generalis pro omnibus curvis secundis erit
 $\int \frac{dx \sqrt{1+pp}}{x} = \int v du$, ideoque $\frac{\partial x \sqrt{1+pp}}{x} = v du$. Nunc loco ∂x

scribamus $\frac{\partial u}{p-u}$, orieturque haec aequatio finita:

$$\sqrt{x(1+pp)} = v(p-u).$$

§ 14. Sumamus nunc differentia logarithmorum, ut loco
scribi possit $\frac{\partial u}{p-u}$ atque obtinebitur ista aequatio:

$$\frac{\partial u}{p-u} = \frac{\partial v}{v} \quad \text{sive} \quad \frac{3 \partial u}{p-u} = \frac{2 \partial v}{v} = \frac{2 \partial p (1+pu)}{(p-u)(1+pp)},$$

ubi quidam variables p et u non parum sunt permixtae. Verum
in talibus formulis haec substitutio $p = \frac{t+u}{1-tu}$ optimo successu ad-

hiberi potest: hinc enim fit $p+u = \frac{1+uu}{1-tu}$ et $1+pu = \frac{1+uu}{1-tu}$.

Ita $\frac{\partial u}{p-u} = \frac{\partial t}{1-tt} + \frac{\partial u}{1+uu}$. Deinde vero erit $1+pp = \frac{(1+tt)(1+uu)}{(1-tu)^2}$ et

$$\frac{\partial p}{1+pp} = \frac{\partial t}{1+tt} + \frac{\partial u}{1+uu}, \quad \text{ex quo derivatur} \quad \frac{\partial p}{1+pp} = \frac{\partial t}{1+tt} + \frac{\partial u}{1+uu},$$

§ 15. Facta ergo hac substitutione aequatio nostra induet
hanc formam:

$$\frac{\partial u}{1+uu} = \frac{2 \partial v}{v} = \frac{2 \partial t}{1+tt} + \frac{2 \partial u}{1+uu}.$$

Resolvatur jam primum hujus aequationis membrum in suas partes
fractionum, atque evidens est, si fiat $\frac{2 \partial v}{v} + \frac{3 u \partial u}{1+uu} = 0$,

hinc $\frac{\partial u}{1+uu} = \frac{\partial t}{1+tt}$; reliqua membra aequationis per t multiplicata

praebent $\frac{\partial u}{1+uu} = \frac{2 \partial t}{1+tt}$, cujus integrale est:

$$\text{Arc. tag. } u + \text{Arc. tag. } a = 2 \text{ Arc. tag. } t = A \text{ tag. } \frac{2t}{1-tt}.$$

§ 16. Quo jam haec solutio clarior reddatur ponatur
 $A \text{ tag. } u = \Phi$, ut sit $u = \text{tag. } \Phi$, atque nunc habebimus $\frac{2t}{1-tt} = \text{tag. } (\Phi + a)$:

$$\frac{2t}{1-tt} = \text{tag. } (\Phi + a).$$

unde deducitur $t = \frac{1 - \cos. (\Phi + \alpha)}{\sin. (\Phi + \alpha)}$, quo valore invento, regrediendo ad valores praecedentes, sine ulteriori integratione omnes curvas secandas determinare licebit, siquidem constans α vicem gerit parametri variabilis.

§. 17. Initio invenimus $\sqrt{x} = \frac{v(p-u)}{\sqrt{1+pp}}$, quae aequatio, introducta littera t , in hanc abit: $\sqrt{x} = \frac{vt\sqrt{1+uu}}{\sqrt{1+tt}}$. Quare cum $v = \frac{b}{(1+uu)^{\frac{3}{2}}}$, fiet $\sqrt{x} = \frac{bt}{\sqrt{1+tt}\sqrt{(1+uu)}}$, et loco u posito tag. hic valor erit $\sqrt{x} = \frac{bt}{\sqrt{1+tt}\sqrt{\cos.\Phi}} = \frac{bt\sqrt{\cos.\Phi}}{\sqrt{(1+tt)}}$. Tandem etiam pro t valor inventus substituitur, quo facto habebimus

$$\sqrt{x} = b \sqrt{\frac{\cos.\Phi (1 - \cos. (\Phi + \alpha))}{2}}.$$

Ponatur $\frac{b}{\sqrt{2}} = f$, sumtisque quadratis colligitur

$$x = f^2 \cos.\Phi (1 - \cos. (\Phi + \alpha)), \text{ hincque}$$

$$y = xu = x \text{ tag. } \Phi = f^2 \sin.\Phi (1 - \cos. (\Phi + \alpha)).$$

§. 18. Cum igitur sit tag. $\Phi = u = \frac{y}{x}$, patet Φ exprimere angulum PIM; unde si ponatur chorda IM = z erit

$$z = f (1 - \cos. (\Phi + \alpha)),$$

unde manifestum est, omnes curvas ex variabilitate anguli α oriri aliter a se invicem non differre, nisi quod eadem curva IM circum punctum I convertatur, tum enim in quolibet situ dabit omnes curvas secandas, quae ergo omnes facile describentur, si modo una curva, veluti pro casu $\alpha = 0$, fuerit constructa, pro qua ergo curvam habeamus inter angulum PIM = Φ et rectam IM = z aequationem $f(1 - \cos.\Phi) = z$, haud difficulter perspicitur hanc curvam esse *Epicycloidem* ex revolutione circuli super alio sibi aequali nata, quippe ejus cuspis in ipsum punctum I incidit, quae ergo curva

circuli punctum, et promota, in quolibet situ exhibebit unam curvarum
secundarum.

19. Plurimum etiam ostendisse juvabit hanc ipsam aequa-
tionem $z = \frac{b}{1 - \cos(\Phi + \alpha)}$ conditionibus problematis perfecte

satisfacere. Quacratum primo elementum curvae, quod est $\sqrt{\partial z^2 + z z \partial \Phi^2}$,
et cum sit $\partial z = f \partial \Phi \sin(\Phi + \alpha)$, erit

$$\partial z^2 + z z \partial \Phi^2 = 2 f f \partial \Phi^2 (1 - \cos(\Phi + \alpha))$$

ergo elementum curvae erit $f \partial \Phi \sqrt{2(1 - \cos(\Phi + \alpha))}$, quod

per calculum $\frac{1}{z} = \frac{1}{b} \cos \Phi = \frac{1}{f} \cos \Phi (1 - \cos(\Phi + \alpha))$

divisum dabit elementum temporis $\frac{\partial \Phi / 2f}{\sqrt{\cos \Phi}}$, unde cum parameter va-

riabilis ex calculo sponte excesserit, patet omnia tempora a quo-

vis angulo Φ ad quemvis alium extensa aequalia inter se esse fu-

tura. Tales curvas figura adjecta exhibet.

Tab. II.
Fig. 3.

Eadem solutio ita brevissime eruitur:

20. Quia methodus nostra generalis non tantum ad coor-
dinatas orthogonales, sed etiam ad obliquangulas, atque adeo ad bi-
nas alias variables, quibus curvae determinari solent, extendi potest,
attamen hic distantia $IM = z$, cum angulo $PIM = \Phi$, eritque pro li-
neis secantibus $\Phi = \alpha$, unde cum sit $\alpha = \Phi$, tempus descensus, quod
est $\int \frac{\partial z}{\sqrt{\partial z^2 + z z \partial \Phi^2}}$ functioni cuiusque ipsius Φ aequari debet. Su-

mmamus ergo $\int \frac{\partial \Phi}{\sqrt{\cos \Phi}}$ pro hac functione, ut obtineamus hanc ae-
quationem $\frac{\sqrt{\partial z^2 + z z \partial \Phi^2}}{z \cos \Phi} = \partial \Phi \sqrt{\frac{2b}{\cos \Phi}}$, unde prodit $\partial \Phi = \frac{\partial z}{\sqrt{2bz - z^2}}$,

cuius integrale est $\Phi + \alpha = A \sin. vers. \frac{z}{b}$, ideoque $\Phi + \alpha = A \cos. \frac{b-z}{b}$,

unde sequitur $\cos(\Phi + \alpha) = \frac{b-z}{b}$, consequenter

$$z = b(1 - \cos(\Phi + \alpha)).$$

Problema II,

Si lineae secantes fuerint circuli IMC, horizontalem IB in I Tab. II.
tangentes, invenire lineas secundas simpliciore, quarum Fig. 4.

portiones inter binos quosque horum circularum interceptae aequalibus temporibus percurrantur, descensus initium semper in puncto *I* constituto.

Solutio.

§. 21. Vocentur iterum coordinatae $IP = x$, $PM = y$, ac denotantur c diametrum IC singulorum horum circularum habebimus $xx + yy = c^2$, unde sequitur fore $c = \frac{xx + yy}{x}$, cujus ergo cuipiam functioni tempore descensus $\int \frac{\partial x \sqrt{1 + pp}}{\sqrt{x}}$ aequari debebunt. Quo hoc facilius fieri possit ponamus $y = ux$, atque ob $\partial y = p \partial x$ erit $\frac{\partial x}{x} = \frac{\partial u}{p - u}$. Num igitur erit $c = x(1 + uu)$; quamobrem tempus descensus statimur $= \frac{2}{n} \sqrt{x(1 + uu)}$, et per differentiationem impetramus

$$\frac{n \partial x \sqrt{1 + pp}}{\sqrt{x}} = \frac{\partial x(1 + uu) + 2xu \partial u}{\sqrt{x(1 + uu)}}$$

ubi si loco ∂x scribamus $\frac{x \partial u}{p - u}$, perveniemus ad hanc aequationem

$$n \sqrt{1 + pp} = \sqrt{1 + uu} + \frac{2u(p - u)}{\sqrt{1 + uu}}$$

§. 22. Sumamus $n = 1$, quandoquidem hoc casu statim solutio se offert simplicissima. Manifesto enim satisfacit $p = u$, cum sit $\frac{\partial x}{x} = \frac{\partial u}{p - u}$, necesse est ut u sit constans $= a$, ita ut habeamus $y = ax$, quae aequatio sumto a variabili complectitur omnes lineas rectas ex puncto I eductas, quae cum futurae sint chordae et usque circuli, manuducunt ad notissimam proprietatem, quae in omni circulo tempora descensus per omnes chordas sunt inter se aequalia.

§. 23. Quia autem iste casus tantum est integrale particulare nostrae aequationis, praeter illas chordas exhiberi quoque possunt lineae curvae pari proprietate praeditae, ad quas inveniendum utamur iterum hac substitutione $p = \frac{t + u}{1 - tu}$, unde fit

$$\sqrt{1 + pp} = \frac{\sqrt{(1 + t)(1 + u)}}{1 - tu} \text{ et } p - u = \frac{t(1 + uu)}{1 - tu}$$

neque nostra æquatio hanc induet formam: $\sqrt{1+tt} = 1+tu$,
 quæ si in æquationem præbet $t = \frac{2u}{1-uu}$, ubi quia per t dividere
 æquationem $\sqrt{1+tt} = 1+tu$ dat solutionem, unde fit $p=u$, qui est ipse ca-
 sus jam supra observatus. Curvas igitur præterea satisfaciētes
 æquationi $\frac{2u}{1-uu} = p$ erui oportet, qui cum det $p = \frac{3u-u^3}{1-3uu}$,
 nonnullum magis dignum est, quod posito $u = \text{tag. } \Phi$ prodierit
 $p = \text{tag. } 2\Phi$ et $p = \text{tag. } 3\Phi$, ubi Φ est angulus quo chorda IM ad
 tangentem in B inclinatur, et quia $p = \frac{dy}{dx}$, angulus, quem tangens curvæ
 IM in M cum verticali facit, erit 3Φ , quæ est insignis proprietas
 curvarum quas invenimus.

Tab. II.
Fig. 5.

¶ 24. Ad has autem penitus evolvendas cum sit $p=u = \frac{2u(1+uu)}{1-3uu}$,
 habebimus $\frac{2dx}{x} = \frac{2u(1+uu)}{1-3uu} \frac{du}{u}$, quæ hoc modo repræsentetur: $\frac{2dx}{x} = \frac{du}{u} + \frac{4udu}{1+uu}$ et
 cuius integrale est $2\log x = \log u + 2\log(1+uu) + 2\log a$; unde deducitur
 hæc æquatio algebraica $xx = \frac{a^2 u}{(1+uu)^2}$, quæ ob $u = \frac{y}{x}$ præbet
 hanc æquationem biquadraticam: $(xx + yy)^2 = aaxy$, idèque pro
 linea quarti ordinis. Simul vero in hac æquatione, ob parametrum
 a variabilem, infinitæ curvæ secundæ continentur, quæ omnes hac
 insigni eandem proprietate, quod tempus descensus per arcum quem-
 cunque IM semper æquale sit tempori descensus per ejus chor-
 dam IM.

¶ 25. Ad figuram hujus curvæ explorandam introducamus
 angulum BIM = Φ , ponamusque IM = z , erit $xx(1+uu) = zz$,
 inde prodit hæc æquatio: $zz = a^2 \text{tag. } \Phi \cos. \Phi^2 = \frac{1}{2} a^2 \sin. 2\Phi$.
 Unde patet distantiam z evanescere tam casu $\Phi = 0$ quam casu
 $\Phi = 90^\circ$; maxima autem fiet hæc distantia z , quando $\Phi = 45^\circ$;
 tum enim fit $z = \frac{a}{\sqrt{2}}$, atque hæc ipsa maxima distantia simul erit
 diameter. Tota scilicet curva formam habebit in figura exhibitam, Fig. 6.
 minimum folis duobus IM, IM præditam. Dum autem parameter

α augetur vel diminuitur infinitae tales curvae describi poterunt ampliores quam arctiores, quae omnes praescriptam habebunt proprietatem, ut earum portiones, inter binos quosvis circulos rectae IB in I tangentes interceptae, aequalibus temporibus percurrantur atque adeo iisdem, quibus chordae absolvuntur.

Ceterum curva jam dudum propter alias proprietates maxime memorabiles cognita est sub nomine *Lemniscatae*.



Fig. 1

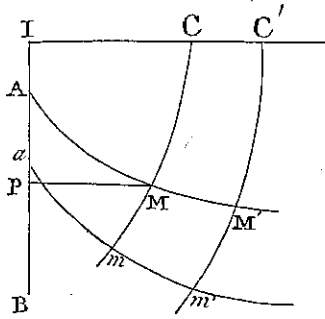


Fig. 2

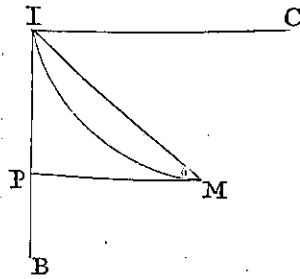


Fig. 3

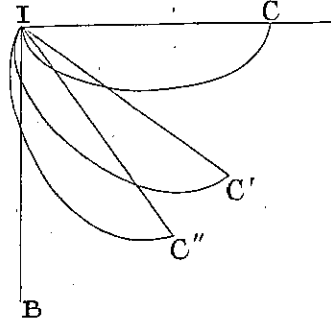


Fig. 4.

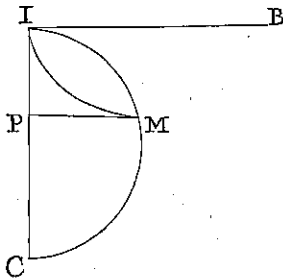


Fig. 5

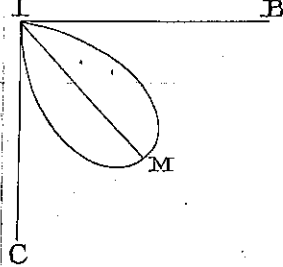


Fig. 6

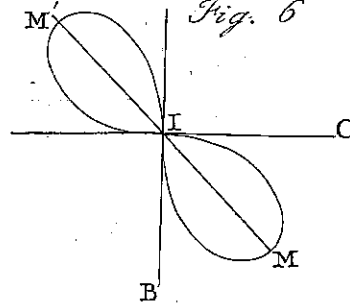


Fig. 7

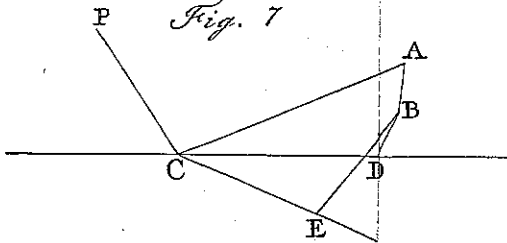


Fig. 8

