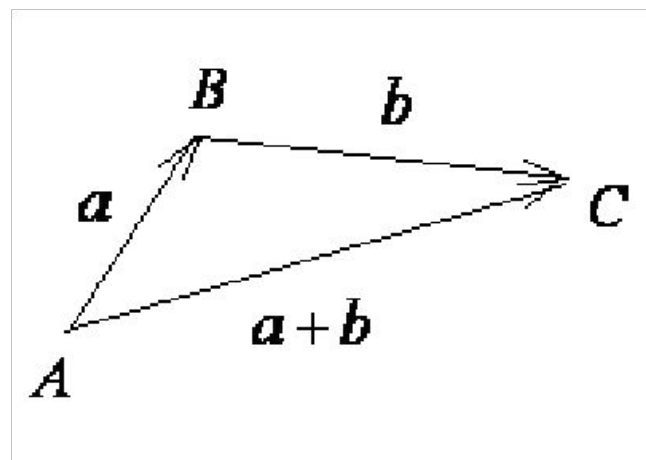


Линейные операции над векторами.

Вектором (геометрическим вектором) \bar{a} называется множество всех направленных отрезков, имеющих одинаковую длину и направление. О всяком отрезке \overline{AB} из этого множества говорят, что он представляет вектор \bar{a} (получен приложением вектора \bar{a} к точке A). Длина отрезка \overline{AB} называется длиной (модулем) вектора \bar{a} и обозначается символом $|\bar{a}| = |\overline{AB}|$. Вектор нулевой длины называется нулевым вектором и обозначается символом 0 .

Векторы \bar{a} и \bar{b} называются равными ($\bar{a} = \bar{b}$), если множества представляющих их направленных отрезков совпадают. В ряде задач часто бывает удобно не различать вектор и какой-либо представляющий его направленный отрезок.



Именно в этом смысле, например, следует понимать выражение «построить вектор».

Пусть направленный отрезок \overline{AB} представляет вектор \bar{a} . Приложив к точке B заданный вектор \bar{b} , получим некоторый направленный отрезок \overline{BC} . Вектор, представляемый направленным отрезком \overline{AC} , называется суммой векторов \bar{a} и \bar{b} и обозначается $\bar{a} + \bar{b}$ (рис. 3).

Произведением вектора \bar{a} на действительное число λ называется вектор, обозначаемый $\lambda\bar{a}$, такой, что:

1) $|\lambda\bar{a}| = |\lambda| \cdot |\bar{a}|$;

2) векторы \bar{a} и $\lambda\bar{a}$ сонаправлены при $\lambda > 0$ и противоположно направлены при $\lambda < 0$.

Операция сложения векторов обладает следующими свойствами:

а) $\bar{a} + 0 = \bar{a}$;

б) $\bar{a}_1 + \bar{a}_2 = \bar{a}_2 + \bar{a}_1$ (коммутативность);

в) $\bar{a}_1 + (\bar{a}_2 + \bar{a}_3) = (\bar{a}_1 + \bar{a}_2) + \bar{a}_3$ (ассоциативность);

г) $\forall \bar{a} \exists \bar{b} (\bar{a} + \bar{b} = 0)$

(вектор \bar{b} называется вектором, противоположным вектору \bar{a} и обозначается символом $-\bar{a}$);

д) $\forall \bar{a}_1, \bar{a}_2 \exists \bar{a}_3 (\bar{a}_1 + \bar{a}_3 = \bar{a}_2)$

(вектор \bar{a}_3 называется разностью векторов \bar{a}_2 и \bar{a}_1 и обозначается символом $\bar{a}_2 - \bar{a}_1$).

Операции умножения вектора на число обладает следующими свойствами:

$$0\bar{a} = \lambda 0 = 0, \quad (\lambda_1 \lambda_2) \bar{a} = \lambda_1 (\lambda_2 \bar{a});$$

Операции сложения векторов и умножения их на числа связаны следующими свойствами дистрибутивности:

$$\lambda(\bar{a}_1 + \bar{a}_2) = \lambda\bar{a}_1 + \lambda\bar{a}_2 \quad \text{и} \quad (\lambda_1 + \lambda_2)\bar{a} = \lambda_1\bar{a} + \lambda_2\bar{a}.$$

Базис и координаты вектора.

Упорядоченная тройка некопланарных векторов $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ называется базисом в множестве всех геометрических векторов. Всякий геометрический вектор \bar{a} может быть единственным образом представлен в виде

$$\bar{a} = X_1\bar{e}_1 + X_2\bar{e}_2 + X_3\bar{e}_3; \quad (1)$$

числа X_1, X_2, X_3 называются координатами вектора \bar{a} в базисе $B = (\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$. Запись (1) называют также разложением вектора \bar{a} по базису B .

Аналогично упорядоченная пара \bar{e}_1, \bar{e}_2 неколлинеарных векторов называется базисом $B = (\bar{e}_1, \bar{e}_2)$ в множестве геометрических векторов, компланарных некоторой плоскости.

Наконец, всякий ненулевой вектор \bar{e} образует базис $B = (\bar{e})$ в множестве всех геометрических векторов, коллинеарных некоторому направлению.

Если вектор \bar{a} есть линейная комбинация векторов $\bar{a}_1, \dots, \bar{a}_n$ с коэффициентами $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, т.е.

$$\bar{a} = \sum_{k=1}^n \lambda_k \bar{a}_k,$$

то каждая координата $X_i(\bar{a})$ вектора \bar{a} равна сумме произведений коэффициентов $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ на одноименные координаты векторов $\bar{a}_1, \dots, \bar{a}_n$:

$$X_i(\bar{a}) = \sum_{k=1}^n \lambda_k X_i(\bar{a}_k), \quad i = 1, 2, 3.$$

Базис $B = (\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$ называется прямоугольным, если векторы \bar{e}_1, \bar{e}_2 и \bar{e}_3 попарно перпендикулярны и имеют единичную длину. В этом случае приняты обозначения

$$\bar{e}_1 = \bar{i}, \bar{e}_2 = \bar{j}, \bar{e}_3 = \bar{k}.$$

(2)

Проекцией вектора \bar{a} на вектор \bar{e} называется число $\text{пр}_e \bar{a} = |\bar{a}| \cos \varphi$, где $\varphi = \left(\bar{a}, \bar{e} \right)$ – угол между векторами \bar{a} и \bar{e} ($0 \leq \varphi \leq \pi$).

Координаты X, Y, Z вектора \bar{a} в прямоугольном базисе совпадают с проекциями вектора \bar{a} на базисные орты $\bar{i}, \bar{j}, \bar{k}$, соответственно, а длина вектора \bar{a} равна

$$|\bar{a}| = \sqrt{X^2 + Y^2 + Z^2}.$$

(3)

Числа

$$\cos \alpha = \cos \left(\bar{a}, \bar{i} \right) = \frac{X}{\sqrt{X^2 + Y^2 + Z^2}},$$

$$\cos \beta = \cos \left(\bar{a}, \bar{j} \right) = \frac{Y}{\sqrt{X^2 + Y^2 + Z^2}},$$

$$\cos \gamma = \cos \left(\bar{a}, \bar{k} \right) = \frac{Z}{\sqrt{X^2 + Y^2 + Z^2}}$$

называются направляющими косинусами вектора \bar{a} .

Направляющие косинусы вектора совпадают с координатами (проекциями) его орта $\bar{a}_0 = \frac{1}{|\bar{a}|} \bar{a}$.

В дальнейшем, если не оговаривается противное, векторы представлены своими координатами в некотором прямоугольном базисе. Запись $\bar{a}(X, Y, Z)$ означает, что координаты вектора \bar{a} равны X, Y и Z , т.е. $\bar{a} = X\bar{i} + Y\bar{j} + Z\bar{k}$.

Декартовы прямоугольные координаты точки. Простейшие задачи аналитической геометрии.

Говорят, что в трехмерном пространстве введена декартова прямоугольная система координат $\langle O, B \rangle$, если заданы:

- 1) некоторая точка O , называемая началом координат;
- 2) некоторый прямоугольный базис $B = (\bar{i}, \bar{j}, \bar{k})$ в множестве всех геометрических векторов.

Оси Ox, Oy и Oz , проведенные через точку O в направлении базисных ортов \bar{i}, \bar{j} и \bar{k} , называются координатными осями системы координат $\langle O, B \rangle = Oxyz$.

Если M – произвольная точка пространства, то направленный отрезок \overline{OM} называется радиус-вектором точки M . Координатами точки M в системе $\langle O, B \rangle$ называются координаты ее радиус-вектора \overline{OM} как геометрического вектора в базисе B , т.е.

$$x(M) = X(\overline{OM}), \quad y(M) = Y(\overline{OM}), \quad z(M) = Z(\overline{OM}).$$

Если $M_1(x_1, y_1, z_1)$ и $M_2(x_2, y_2, z_2)$ – две произвольные точки в пространстве, то координаты вектора $\overline{M_1M_2}$ равны

$$X = x_2 - x_1, \quad Y = y_2 - y_1, \quad Z = z_2 - z_1. \quad (4)$$

Отсюда на основании (3) расстояние между точками выражается формулой

$$\rho(M_1, M_2) = |\overline{M_1M_2}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}.$$

Пример Заданы вершины $A(1,0,-1)$, $B(2,2,1)$ и точка $E(-1,2,1)$ пересечения медиан треугольника ABC . Найти координаты вершины C .

Решение: Так как координаты вершины A заданы, то для вычисления координат вершины C достаточно найти координаты вектора \overline{AC} . Пусть \overline{BF} – медиана, проведенная из вершины B .

Тогда
$$\overline{AC} = 2\overline{AF} = 2(\overline{BA} + \overline{BF}) = 2\left(\overline{AB} + \frac{3}{2}\overline{BE}\right) \quad (5)$$

(здесь использован тот факт, что точка E делит медиану BF в отношении $2:1$). Далее, из условий задачи с помощью формулы (4) вычисляем координаты векторов $\overline{AB}(1,2,2)$ и $\overline{BE}(-3,0,0)$, откуда на основании (5) получаем $\overline{AC}(-7,4,4)$ и, наконец, вновь используя формулу (4), находим координаты точки C :

$$x(C) = x(A) + X(\overline{AC}) = -6;$$

$$y(C) = y(A) + Y(\overline{AC}) = 4;$$

$$z(C) = z(A) + Z(\overline{AC}) = 3.$$

Пусть на прямой l заданы точки M_1, M_2 и M , причем $M_1 \neq M_2$. Рассмотрим векторы $\overline{M_1M}$ и $\overline{MM_2}$. Так как они коллинеарны, то найдется такое действительное число λ , что $\overline{M_1M} = \lambda\overline{MM_2}$. Число λ называется отношением, в котором точка M делит направленный отрезок $\overline{M_1M_2}$, причем оно положительно, если точка M находится внутри отрезка $\overline{M_1M_2}$, отрицательно (и $\lambda \neq -1$), если M находится вне $\overline{M_1M_2}$, и равно 0, если $M = M_1$ ($\lambda = -1$).

Пример . Зная координаты точек $M_1(x_1, y_1, z_1)$ и $M_2(x_2, y_2, z_2)$ и отношение λ , в котором точка M делит направленный отрезок $\overline{M_1M_2}$, найти координаты точки M .

Решение: Пусть O – начало координат. Обозначим:
 $\overline{OM_1} = \bar{r}_1, \overline{OM_2} = \bar{r}_2, \overline{OM} = \bar{r}$. Так как

$$\overline{M_1M} = \bar{r} - \bar{r}_1, \overline{MM_2} = \bar{r}_2 - \bar{r},$$

то

$$\bar{r} - \bar{r}_1 = \lambda(\bar{r}_2 - \bar{r}),$$

Откуда (так как $\lambda \neq -1$)

$$\bar{r} = \frac{\bar{r}_1 + \lambda\bar{r}_2}{1 + \lambda}.$$

Полученная формула и дает решение задачи в векторной форме.

Переходя в этой формуле к координатам, получим

$$x = \frac{x_1 + \lambda x_2}{1 + \lambda}, y = \frac{y_1 + \lambda y_2}{1 + \lambda}, z = \frac{z_1 + \lambda z_2}{1 + \lambda}. \quad (6)$$

Пример 3. Даны вершины треугольника $A(1,-1,-3)$, $B(2,1,-2)$ и $C(-5,2,-6)$. Вычислить длину биссектрисы его внутреннего угла при вершине A .

Решение. Найдем разложение вектора \overline{AE} по базису из векторов \overline{AB} и \overline{AC} .

Пусть $\bar{e}_1 = \overline{AB} / |\overline{AB}|$ и $\bar{e}_2 = \overline{AC} / |\overline{AC}|$ — орты векторов \overline{AB} и \overline{AC} .

Тогда вектор \overline{AE} сонаправлен с вектором $\bar{e} = \bar{e}_1 + \bar{e}_2$ (ср. с задачей 2.47), т.е. существует число $\lambda > 0$ такое, что

$$\overline{AE} = \lambda \bar{e} = \lambda \left(\frac{\overline{AB}}{|\overline{AB}|} + \frac{\overline{AC}}{|\overline{AC}|} \right). \quad (7)$$

С другой стороны,

$$\begin{aligned} \overline{AE} &= \overline{AC} + \overline{CE} = \overline{AC} + \mu \overline{CB} = \overline{AC} + \mu (\overline{AB} - \overline{AC}) = \\ &= \mu \overline{AB} + (1 - \mu) \overline{AC}, \mu > 0 \end{aligned}$$

(8)

Формулы (7) и (8) представляют собой два разложения вектора \overline{AE} по базису из векторов \overline{AB} и \overline{AC} . В силу единственности разложения вектора по базису имеем

$$\frac{\lambda}{|\overline{AB}|} = \mu \text{ и } \frac{\lambda}{|\overline{AC}|} = 1 - \mu. \quad (9)$$

Решая систему (9), находим

$$\lambda = \frac{1}{1/|\overline{AC}| + 1/|\overline{AB}|} = \frac{|\overline{AB}| \cdot |\overline{AC}|}{|\overline{AB}| + |\overline{AC}|},$$

Так что формула (7) принимает вид

$$\overline{AE} = \frac{|\overline{AC}|}{|\overline{AB}| + |\overline{AC}|} \overline{AB} + \frac{|\overline{AB}|}{|\overline{AB}| + |\overline{AC}|} \overline{AC}. \quad (10)$$

Из условий задачи находим:

$\overline{AB}(1,2,1)$ и $|\overline{AB}| = \sqrt{6}$, $\overline{AC}(-6,3,-3)$ и $|\overline{AC}| = 3\sqrt{6}$, и на основании (10)

получаем

$$\overline{AE} = \frac{3}{4} \overline{AB} + \frac{1}{4} \overline{AC},$$

откуда

$$\overline{AE} \left(-\frac{3}{4}, \frac{9}{4}, 0 \right) \text{ и } |\overline{AE}| = \frac{3}{4} \sqrt{10}.$$

Скалярное произведение векторов.

Скалярным произведением ненулевых векторов \bar{a}_1 и \bar{a}_2 называется число

$$(\bar{a}_1, \bar{a}_2) = |\bar{a}_1| |\bar{a}_2| \cos \left(\widehat{\bar{a}_1, \bar{a}_2} \right).$$

Для скалярного произведения наряду с обозначением (\bar{a}_1, \bar{a}_2) используется также обозначение $\bar{a}_1 \bar{a}_2$.

Геометрические свойства скалярного произведения:

1) $\bar{a}_1 \perp \bar{a}_2 \Leftrightarrow \bar{a}_1 \bar{a}_2 = 0$ (условие перпендикулярности векторов);

2) если $\varphi = \left(\widehat{\bar{a}_1, \bar{a}_2} \right)$, то

$$0 \leq \varphi < \pi/2 \Leftrightarrow \bar{a}_1 \bar{a}_2 > 0$$

$$\pi/2 < \varphi \leq \pi \Leftrightarrow \bar{a}_1 \bar{a}_2 < 0.$$

Алгебраические свойства скалярного произведения:

1) $\bar{a}_1\bar{a}_2 = \bar{a}_2\bar{a}_1$;

2) $(\lambda\bar{a}_1)\bar{a}_2 = \lambda(\bar{a}_1\bar{a}_2)$;

3) $\bar{a}(\bar{b}_1 + \bar{b}_2) = \bar{a}\bar{b}_1 + \bar{a}\bar{b}_2$.

Если векторы $\bar{a}_1(X_1, Y_1, Z_1)$ и $\bar{a}_2(X_2, Y_2, Z_2)$ представлены своими координатами в прямоугольном базисе, то скалярное произведение равно

$$\bar{a}_1\bar{a}_2 = X_1X_2 + Y_1Y_2 + Z_1Z_2.$$

Из этой формулы, в частности, следует формула для определения косинуса угла между векторами

$$\cos\left(\widehat{\bar{a}_1, \bar{a}_2}\right) = \frac{\bar{a}_1\bar{a}_2}{|\bar{a}_1||\bar{a}_2|} = \frac{X_1X_2 + Y_1Y_2 + Z_1Z_2}{\sqrt{X_1^2 + Y_1^2 + Z_1^2} \sqrt{X_2^2 + Y_2^2 + Z_2^2}}.$$

Векторное произведение векторов. Упорядоченная тройка некопланарных векторов $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ называется **правой**, если наблюдателю, находящемуся внутри телесного угла, образованного этими векторами, кратчайшие повороты от \bar{e}_1 к \bar{e}_2 и от \bar{e}_2 к \bar{e}_3 кажутся происходящими против часовой стрелки. В противном случае тройка $(\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$ называется **левой** (см. рис.1, рис.2.).

Векторным произведением вектора \bar{a}_1 на вектор \bar{a}_2 , называется вектор, обозначенный символом $[\bar{a}_1, \bar{a}_2]$ (или $\bar{a}_1 \times \bar{a}_2$), определяемый следующими тремя условиями:

1) длина вектора $[\bar{a}_1, \bar{a}_2]$ равна площади параллелограмма, построенного на векторах \bar{a}_1 и \bar{a}_2 , т.е. $|\bar{a}_1, \bar{a}_2| = |\bar{a}_1| \cdot |\bar{a}_2| \sin(\widehat{\bar{a}_1, \bar{a}_2})$;

2) вектор $[\bar{a}_1, \bar{a}_2]$ перпендикулярен плоскости векторов \bar{a}_1 и \bar{a}_2

3) упорядоченная тройка $\bar{a}_1, \bar{a}_2, [\bar{a}_1, \bar{a}_2]$ правая (см. рис.3).

Из определения векторного произведения следует, что

$$\bar{a}_1 \parallel \bar{a}_2 \Leftrightarrow [\bar{a}_1, \bar{a}_2] = 0.$$

Алгебраические свойства векторного произведения:

$$1) [\bar{a}_1, \bar{a}_2] = -[\bar{a}_2, \bar{a}_1];$$

$$2) [\lambda \bar{a}_1, \bar{a}_2] = \lambda [\bar{a}_1, \bar{a}_2];$$

$$3) [\bar{a}_1 + \bar{a}_2, \bar{b}] = [\bar{a}_1, \bar{b}] + [\bar{a}_2, \bar{b}].$$

Если $\bar{a}_1(X_1, Y_1, Z_1)$ и $\bar{a}_2(X_2, Y_2, Z_2)$ – векторы, заданные своими координатами в правом прямоугольном базисе, то разложение векторного произведения $[\bar{a}_1, \bar{a}_2]$ в том же базисе имеет вид

$$[\bar{a}_1, \bar{a}_2] = (Y_1 Z_2 - Z_1 Y_2) \bar{i} + (Z_1 X_2 - X_1 Z_2) \bar{j} + (X_1 Y_2 - Y_1 X_2) \bar{k},$$

или, в символической записи (с использованием понятия определителя 3-го порядка)

$$[\bar{a}_1, \bar{a}_2] = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ X_1 & Y_1 & Z_1 \\ X_2 & Y_2 & Z_2 \end{vmatrix}.$$

Смешанное произведение векторов. Смешанным произведением упорядоченной тройки векторов a_1, a_2, a_3 называется число $[a_1, a_2]a_3$.

Геометрические свойства смешанного произведения:

1) если V – объем параллелепипеда, построенного на векторах a_1, a_2 и a_3 , то

$$[a_1, a_2]a_3 = \begin{cases} V, & \text{если тройка } (a_1, a_2, a_3) \text{ правая;} \\ -V, & \text{если тройка } (a_1, a_2, a_3) \text{ левая;} \end{cases} \quad (\text{см. рис.1, рис.2})$$

2) для того, чтобы три вектора $(\bar{a}_1, \bar{a}_2, \bar{a}_3)$ были компланарны, необходимо и достаточно выполнение условия $[\bar{a}_1, \bar{a}_2]\bar{a}_3 = 0$.

Основное алгебраическое свойство смешанного произведения состоит в том, что циклическая перестановка векторов не меняет его величины, т.е.

$$[\bar{a}_1, \bar{a}_2]\bar{a}_3 = [\bar{a}_2, \bar{a}_3]\bar{a}_1 = [\bar{a}_3, \bar{a}_1]\bar{a}_2.$$

Это свойство позволяет ввести обозначение $[a_1, a_2]a_3 = a_1 a_2 a_3$ (результат не зависит от того, как расставить квадратные скобки в правой части). Смешанное произведение через координаты векторов в правом прямоугольном базисе записывается в виде:

$$\bar{a}_1 \bar{a}_2 \bar{a}_3 = \begin{vmatrix} X_1 & Y_1 & Z_1 \\ X_2 & Y_2 & Z_2 \\ X_3 & Y_3 & Z_3 \end{vmatrix}.$$

Векторное и смешанное произведение векторов и их приложения.

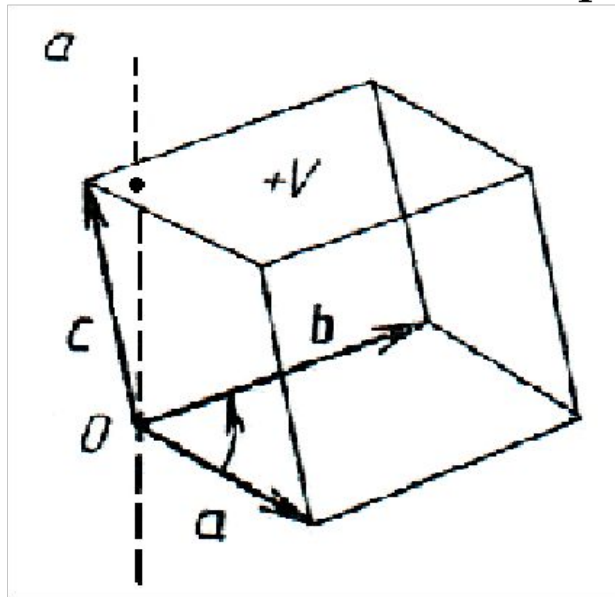


Рис.1

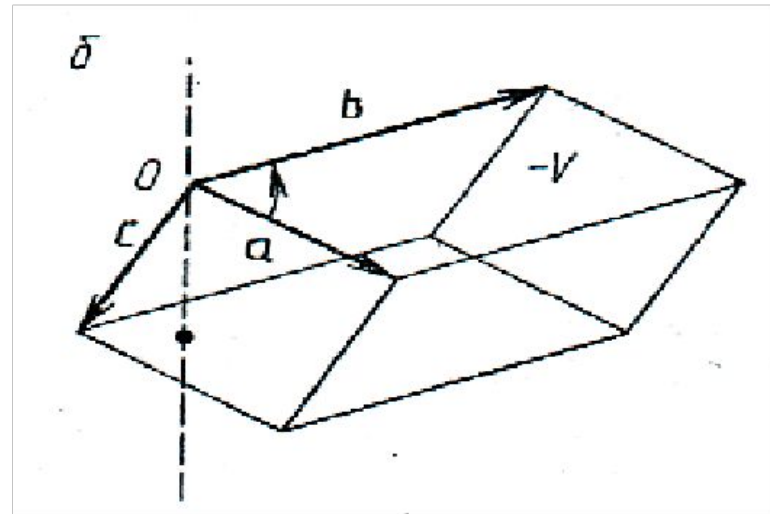


Рис.2

Пример . Даны векторы $\bar{a} = (1, 3, 1)$, $\bar{b} = (-2, 4, -1)$, $\bar{c} = (2, 4, -6)$. Требуется установить, компланарны ли данные векторы, в случае их некомпланарности выяснить, какую тройку (правую или левую) они образуют, и вычислить объем построенного на них параллелепипеда.

Решение: Вычислим

$$\bar{a}\bar{b}\bar{c} = \begin{vmatrix} 1 & 3 & 1 \\ -2 & 4 & -1 \\ 2 & 4 & -6 \end{vmatrix} = -78.$$

Из значения смешанного произведения следует, что векторы некомпланарны, образуют левую тройку и $V = 78$.

С помощью векторного произведения можно вычислить вращающий момент M силы F , приложенной в точке B тела, закрепленного в точке A : $M = \overline{AB} \times F$ (см. рис.4.)

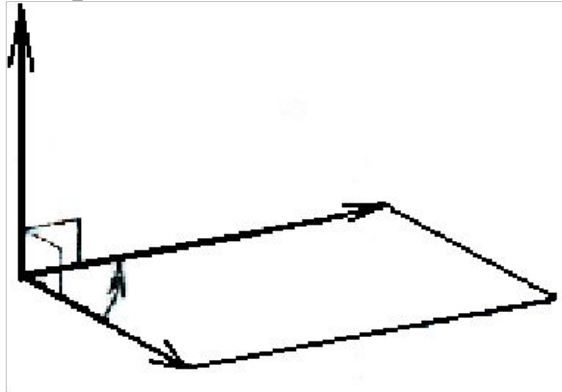


Рис.3

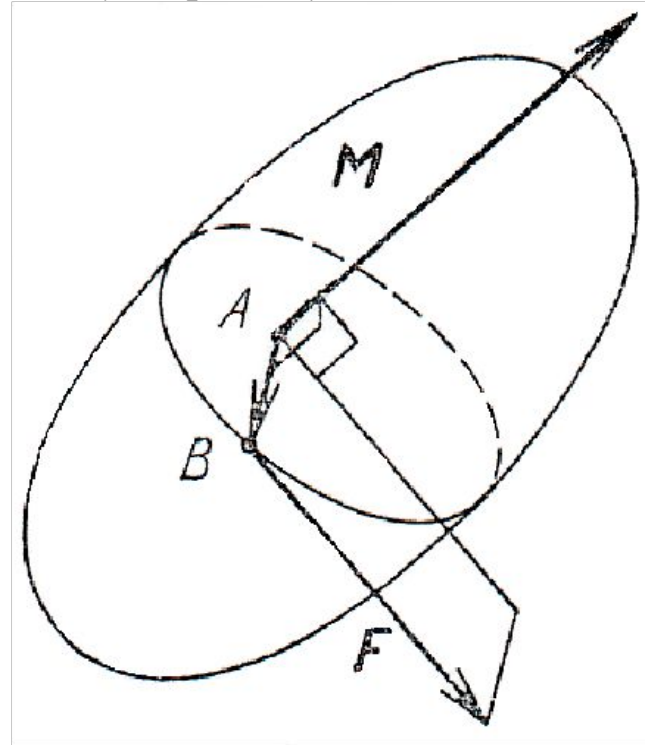


Рис.4

Пример . Вычислить координаты вращающего момента M силы $\overline{F} = (3, 2, 1)$, приложенной к точке $A(-1, 2, 4)$, относительно начала координат O .

Решение: Имеем

$$M = \overline{OA} \times \overline{F} = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ -1 & 2 & 4 \\ 3 & 2 & 1 \end{vmatrix} = (-6, 13, -8).$$