Аналитическая геометрия
Модуль 1. Матричная алгебра. Векторная алгебра
Текст 1.4

Аннотация

Базис, виды базисов. Координаты вектора в произвольном базисе. Ортогональная проекция вектора на ось и ее свойства. Координаты вектора в ортонормированном базисе и их свойства. Действия над векторами, заданными своими координатами. Скалярное произведение и его приложения.

1 Базис

Определение

Базисом заданного множества векторов называется любая упорядоченная совокупность линейно независимых векторов этого множества, обладающая тем свойством, что любой вектор этого множества можно представить в виде их линейной комбинации.

Базис на плоскости образуют любые два линейно независимые вектора, лежащие в этой плоскости.

Базис в пространстве составляют любые три линейно независимые вектора этого пространства.

Из рассмотренных ранее свойств систем линейно зависимых и независимых векторов следует, что любые два неколлинеарных вектора образуют базис на плоскости, а любые три некомпланарных вектора образуют базис в пространстве.

Определение

Базис называется **ортогональным**, если он состоит из векторов, лежащих на взаимно перпендикулярных прямых. Базис называют **ортонормированным**, если он ортогональный и состоит из единичных векторов.

Пусть векторы $\vec{a}_1$, $\vec{a}_2$, $\vec{a}_3$ образуют базис в пространстве. Тогда любой вектор $\vec{x}$ пространства можно представить как линейную комбинацию этих векторов $\vec{x} = \alpha_1\vec{a}_1 + \alpha_2\vec{a}_2 + \alpha_3\vec{a}_3$. Такое представление вектора $\vec{x}$ называется **разложением вектора $\vec{x}$ в базисе $\vec{a}_1$, $\vec{a}_2$, $\vec{a}_3$**, а числа α_1, α_2, α_3 называются **координатами вектора $\vec{x}$ в этом базисе**.

2 Ортогональная проекция вектора на ось

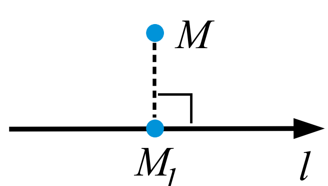
Определение

Осью называется прямая с указанными на ней направлением, началом отсчета O и выбранной масштабной единицей.

Обозначение: l.

Определение

Ортогональной проекцией (или просто **проекцией**) **точки** M на ось l называется основание M_1 перпендикуляра MM_1, опущенного из точки M на эту ось.

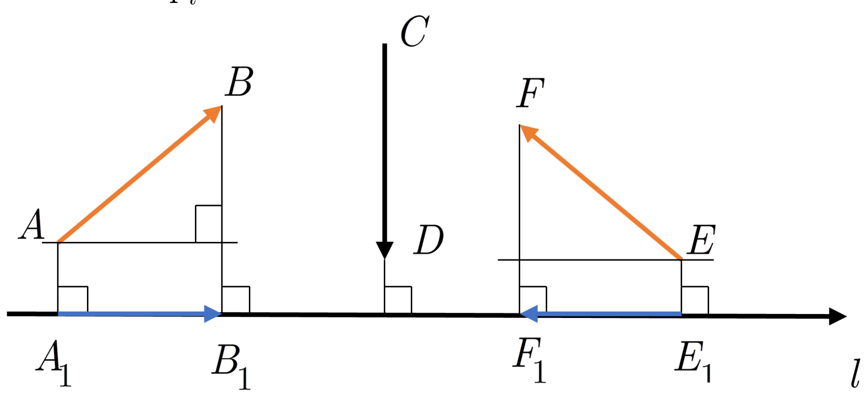


Пусть задан вектор $\overrightarrow{AB}$ и пусть A_1 - проекция точки A, B_1 - проекция точки B на ось l.

Определение

Ортогональной проекцией (или просто **проекцией**) **вектора** $\overrightarrow{AB}$ на ось l называется положительное число $|\overrightarrow{A_1B_1}|$, если вектор $\overrightarrow{A_1B_1}$ и ось l одинаково направлены и отрицательное число $-|\overrightarrow{A_1B_1}|$, если вектор $\overrightarrow{A_1B_1}$ и ось l противоположно направлены.

Обозначение: $\text{пр}_l\overrightarrow{AB}$



На рисунке $\text{пр}_l\overrightarrow{AB} = |\overrightarrow{A_1B_1}|$, $\text{пр}_l\overrightarrow{CD} = 0$, $\text{пр}_l\overrightarrow{EF} = -|\overrightarrow{E_1F_1}|$.

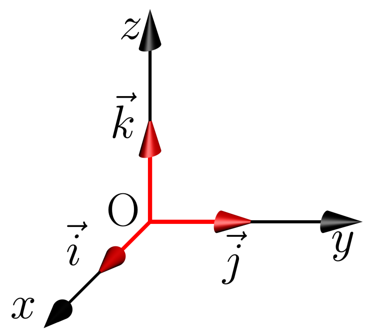
Основные свойства проекций:

1. $\text{пр}_l\vec{a} = |\vec{a}| \cdot \cos(\widehat{\vec{a}\ l})$.
2. $\text{пр}_l(\vec{a} + \vec{b}) = \text{пр}_l\vec{a} + \text{пр}_l\vec{b}$.
3. $\text{пр}_l(\alpha \cdot \vec{a}) = \alpha \cdot \text{пр}_l\vec{a}$.

3 Координаты вектора в ортонормированном базисе

Любая декартова прямоугольная система координат $Oxyz$ определяется в пространстве заданием ортонормированного базиса и точки приложения векторов этого базиса (точки O). В этом случае базис называют **декартовым прямоугольным базисом**, а его векторы обозначаются через $\vec{i}$, $\vec{j}$, $\vec{k}$:

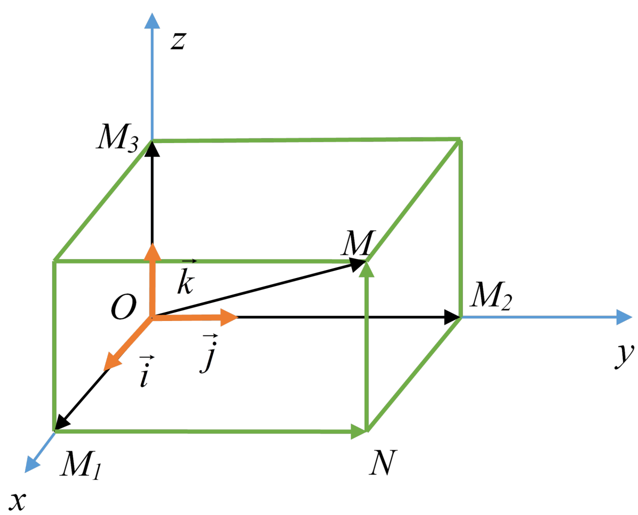
$$|\vec{i}| = |\vec{j}| = |\vec{k}| = 1,\ \vec{i} \perp \vec{j},\ \vec{i} \perp \vec{k},\ \vec{j} \perp \vec{k}.$$



Зафиксируем в пространстве некоторую декартову прямоугольную систему координат $Oxyz$ и соответствующий ей ортонормированный базис $\vec{i}$, $\vec{j}$, $\vec{k}$. Далее выберем произвольную точку M и построим вектор $\overrightarrow{OM} = \vec{a}$. Проведем через точку M плоскости, параллельные координатным плоскостям. Эти плоскости пересекают оси Ox, Oy, Oz в точках M_1, M_2 и M_3. Тогда по определению проекции вектора на ось имеем:

$$\text{пр}_x\vec{a} = |\overrightarrow{OM_1}|,\ \text{пр}_y\vec{a} = |\overrightarrow{OM_2}|,\ \text{пр}_z\vec{a} = |\overrightarrow{OM_3}|,$$

где $\text{пр}_x\vec{a}$, $\text{пр}_y\vec{a}$, $\text{пр}_z\vec{a}$ - проекции вектора $\vec{a}$ на оси Ox, Oy, Oz, соответственно.



По определению суммы нескольких векторов находим:

$$\vec{a} = \overrightarrow{OM_1} + \overrightarrow{M_1N} + \overrightarrow{NM}.$$

Т.к.

$$\overrightarrow{M_1N} = \overrightarrow{OM_2},\ \overrightarrow{NM} = \overrightarrow{OM_3},$$

то

$$\vec{a} = \overrightarrow{OM_1} + \overrightarrow{OM_2} + \overrightarrow{OM_3}.$$

Далее,

$$\overrightarrow{OM_1} = |\overrightarrow{OM_1}| \cdot \vec{i} = \text{пр}_x\vec{a} \cdot \vec{i},$$
$$\overrightarrow{OM_2} = |\overrightarrow{OM_2}| \cdot \vec{j} = \text{пр}_y\vec{a} \cdot \vec{j},$$
$$\overrightarrow{OM_3} = |\overrightarrow{OM_3}| \cdot \vec{k} = \text{пр}_z\vec{a} \cdot \vec{k}.$$

Обозначим:

$$a_x = \text{пр}_x\vec{a},\ a_y = \text{пр}_y\vec{a},\ a_z = \text{пр}_z\vec{a}.$$

Тогда получаем **разложение вектора $\vec{a}$ в ортонормированном базисе $\vec{i}$, $\vec{j}$, $\vec{k}$** или, что то же самое, **по ортам координатных осей** Ox, Oy и Oz:

$$\vec{a} = a_x\vec{i} + a_y\vec{j} + a_z\vec{k},$$

где a_x, a_y, a_z - координаты вектора $\vec{a}$ в ортонормированном базисе $\vec{i}$, $\vec{j}$, $\vec{k}$. Геометрически эти координаты есть проекции вектора $\vec{a}$ на оси координат Ox, Oy и Oz, соответственно.

Разложение вектора $\vec{a}$ в базисе $\vec{i}$, $\vec{j}$, $\vec{k}$ кратко можно записать в виде

$$\vec{a} = (a_x, a_y, a_z).$$

Замечание

Указанная краткая форма записи разложения вектора используется **только** для базиса $\vec{i}$, $\vec{j}$, $\vec{k}$.

Из теоремы о диагонали прямоугольного параллелепипеда следует:

$$|\vec{a}|^2 = a_x^2 + a_y^2 + a_z^2.$$

Отсюда

$$|\vec{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}.$$

Пусть углы вектора $\vec{a}$ с осями Ox, Oy, Oz соответственно равны α, β, γ. По определению проекции вектора на ось имеем

$$a_x = |\vec{a}| \cdot \cos\alpha, a_y = |\vec{a}| \cdot \cos\beta, a_z = |\vec{a}| \cdot \cos\gamma.$$

Откуда

$$\cos\alpha = \frac{a_x}{|\vec{a}|}, \cos\beta = \frac{a_y}{|\vec{a}|}, \cos\gamma = \frac{a_z}{|\vec{a}|}.$$

Определение

Величины $\cos\alpha, \cos\beta, \cos\gamma$ называются **направляющими косинусами** вектора $\vec{a}$, а углы α, β, γ - **направляющими углами** вектора $\vec{a}$.

Свойство направляющих косинусов:

$$\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1.$$

Координаты орта вектора $\vec{a}$:

$$\overrightarrow{a}^0 = \vec{a}/|\vec{a}| = (\cos\alpha, \cos\beta, \cos\gamma).$$

Действия над векторами в координатной форме:

Пусть даны векторы $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ и $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$. Тогда

1. При сложении векторов их одноименные координаты складываются

$$\vec{a} + \vec{b} = (a_x + b_x, a_y + b_y, a_z + b_z).$$

2. При умножении вектора на число координаты вектора умножаются на это число

$$\alpha \cdot \vec{a} = (\alpha \cdot a_x, \alpha \cdot a_y, \alpha \cdot a_z).$$

3. Два вектора равны тогда и только тогда, когда равны их координаты

$$\vec{a} = \vec{b} \Leftrightarrow a_x = b_x, a_y = b_y, a_z = b_z.$$

4. Координаты коллинеарных векторов пропорциональны

$$\vec{a}||\vec{b} \Leftrightarrow \frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}.$$

5. Координаты вектора равны разности соответствующих координат его конца и начала. Если даны $A\,(x_1, y_1, z_1)$, $B\,(x_2, y_2, z_2)$, то

$$\overrightarrow{AB} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1).$$

4 Скалярное произведение векторов

Определение

Скалярным произведением двух ненулевых векторов $\vec{a}$ и $\vec{b}$ называется число, равное произведению длин этих векторов на косинус угла между ними.

Обозначение: $\vec{a} \cdot \vec{b}$ или $(\vec{a}, \vec{b})$.

Тогда $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\widehat{\vec{a}, \vec{b}})$.

Алгебраические свойства скалярного произведения:

1) коммутативный закон

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a},$$

2) дистрибутивный закон

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c},$$

3) ассоциативный закон относительно числового множителя

$$(\lambda\vec{a}) \cdot \vec{b} = \lambda(\vec{a} \cdot \vec{b}) = \vec{a} \cdot (\lambda\vec{b}),\ \lambda \in R.$$

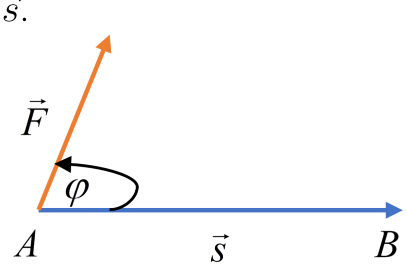
Геометрическое свойство скалярного произведения:

Скалярное произведение равняется нулю тогда и только тогда, когда его множители перпендикулярны.

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} \perp \vec{b}$$

Механический смысл скалярного произведения:

Пусть материальная точка перемещается из положения A в положение B под действием постоянной силы $\vec{F}$, образующей угол φ с перемещением $\overrightarrow{AB} = \vec{s}$.



Из физики известно, что работа A силы $\vec{F}$ при перемещении $\vec{s}$ равна

$$A = |\vec{F}| \cdot |\vec{s}| \cdot \cos\varphi,$$

или

$$A = \vec{F} \cdot \vec{s}.$$

Таким образом, механический смысл скалярного произведения – это работа постоянной силы по перемещению материальной точки.

Теорема (скалярное произведение в координатной форме)

Пусть заданы два вектора $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ и $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$. Тогда

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z\ .$$

Приложения скалярного произведения:

1. Угол между векторами.

Угол φ между двумя ненулевыми векторами $\vec{a}$ и $\vec{b}$ определяется по формуле:

$$\cos\varphi = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|}.$$

2. Проекция вектора на заданное направление.

Учитывая определение проекции вектора на ось, формулу скалярного произведения векторов можно записать в виде:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot \text{пр}_{\vec{a}}\vec{b} = |\vec{b}| \cdot \text{пр}_{\vec{b}}\vec{a}.$$

Следовательно, например, проекция вектора $\vec{a}$ на направление, задаваемое вектором $\vec{b}$, может быть вычислена по формуле:

$$\text{пр}_{\vec{b}}\vec{a} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{b}|}.$$

3. Модуль вектора.

Модуль вектора $\vec{a}$ можно вычислить с помощью скалярного квадрата по формуле:

$$|\vec{a}| = \sqrt{\vec{a}^2} = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}}.$$