Алгебра Прямые и плоскости в пространстве. Уравнения прямых и плоскостей. 1. Общее уравнение плоскости: Ax + By + Cz + D = 0,коэффициенты A, B и C являются координатами вектора нормали (он по определению перпендикулярен плоскости). 2. Пусть $A(x_0,y_0,z_0)$ - фиксированная точка на плоскости lpha, вектор $ar{n}(n_x,n_y,n_z)$ - нормаль к плоскости lpha, тогда в векторнй форме уравнение плоскости lpha запишется в виде: $\bar{n}\cdot \overline{MA}=0$, где M(x,y,z) - произвольная точка на плоскости lpha , \overline{MA} - вектор в плоскости lpha . 3. Пусть $A(x_1,y_1,z_1)$, $B(x_2,y_2,z_2)$ и $C(x_3,y_3,z_3)$ - три точки, определяющие плоскость, тогда уравнение плоскости можно записать в виде: $\left| egin{array}{cccc} x-x_1 & y-y_1 & z-z_1 \ x_2-x_1 & y_2-y_1 & z_2-z_1 \ x_3-x_1 & y_3-y_1 & z_3-z_1 \end{array}
ight| = 0$ 4. Пусть в плоскости лежит точка $A(x_0,y_0,z_0)$ и плоскость параллельна векторам $a_1(x_1,y_1,z_1)$ и $a_2(x_2,y_2,z_2)$, тогда уравнение плоскости можно записать в виде:

from sympy import linsolve, Matrix, S, Symbol, symbols, linear eq to matrix, Eq, zeros

Уравнение прямой в пространстве: Параметрические уравнения прямой: в векторной форме:

 $X = A + t\bar{a}$ X и A - радиус-векторы произвольной точки X и заданной точки A, лежащих на прямой с направляющим вектором $\bar{a}(a_1,a_2,a_3)$. Прямую в пространстве можно задать как линию пересечения двух плоскостей: $\left\{egin{array}{l} A_1x+B_1y+C_1z+D_1=0 \ A_2x+B_2y+C_2z+D_2=0 \end{array}
ight.$

Пусть плоскость lpha задана общим уравнением 3x + 5y - 2z + 5 = 0.Найти точку на плоскости, через которую проходит прямая, заданная уравнениями: Решим СЛАУ:

 $\left\{ \begin{array}{l} 3x + 5y - 2z + 5 = 0 \\ x = 1 + 3t \\ y = -2 + 2t \end{array} \right.,$

In [2]: x, y, z, t = symbols('x y z t') SLAE = [Eq(3*x + 5*y - 2*z + 5, 0), Eq(x, 1 + 3*t), Eq(y, -2 + 2*t), Eq(z, -t)]res = linsolve(SLAE, x, y, z, t)

for element in res:

point

In [4]: A = Matrix([1, 2, 3])

a1 = B - A

In [5]: | t1 = Symbol('t1')

In [6]: t2 = Symbol('t2')

OC = t2*a2

OC

Out[6]:

In [8]:

In [10]:

 Γ $5t_2$

 $-2t_2$

a2 = Matrix([5, -2, 3])

B = Matrix([-3, 5, 0])

point = element[:-1]

In [3]:

Пример 1.

In [1]: import sympy

Занятие 5

 $\left\{ \left(\frac{9}{7}, -\frac{38}{21}, -\frac{2}{21}, \frac{2}{21}\right) \right\}$ Out[2]:

Выделим координаты x,y,z точки пересечения:

Введем ее в виде списка уравнений, и решим с помощью linsolve()

Out[3]: $\left(\frac{9}{7},\;-\frac{38}{21},\;-\frac{2}{21}\right)$ Пример 2.

Определить, пересекаются ли прямые в пространстве, если одна из них проходит через точки A(1,2,3) и B(-3,5,0), а вторая

Вначале найдем координаты направляющего вектора для прямой AB, для этого составим матрицы (векторы-столбцы) из

прямая проходит через начало координат перпендикулярно плоскости 5x - 2y + 3z - 1 = 0.

координат точек A и B, затем вычтем один вектор-столбец из другого:

Запишем уравнение прямой AB в векторной форме:

плоскости 5x - 2y + 3z - 1 = 0, т.е. (5, -2, 3).

Составим СЛАУ из уравнений двух этих прямых

Out[4]:

AB = A + t1*a1Out[5]: $[1-4t_1]$

Составим уравнение второй прямой, она проходит через точку O(0,0,0), ее направляющим вектором является вектор нормали к

In [7]: | SLAE1 = [Eq(AB[i] - OC[i], 0) for i in range(len(AB))] display(*SLAE1)

 $-4t_1 - 5t_2 + 1 = 0$

 $-3t_1 - 3t_2 + 3 = 0$

linsolve(SLAE1, t1, t2)

помощью linear_eq_to_matrix

 $A2b2 = A2.row_join(b2)$

display(A2b2)

Пример 3.

a1 = B - AAB = A + t1*a1

 $\left[egin{array}{c} 3t_1+2\ t_1+1 \end{array}
ight]$

In [13]: C = Matrix([1, 3, 7])

a2 = D - CCD = C + t2*a2

display(*SLAE2)

 $4t_1 - 1 = 1 - 4t_2$

 $3t_1+2=3-\frac{5t_2}{2}$

 $t_1 + 1 = 7 - \frac{13t_2}{2}$

 $\frac{5}{2}$

 $\frac{13}{2}$

 $A3b3 = A3.row_join(b3)$

In [16]: Set t1 t2 = linsolve(SLAE2, t1, t2)

for element in Set_t1_t2: T1, T2 = element

K1 = A + T1*a1K2 = C + T2*a2display(K1, K2)

Пример 4.

3x + 4y - z + 5 = 0.

X = Matrix([x, y, z])A = Matrix([-1, 0, 1])a = Matrix([3, -2, 0])

display(*SLAE AB)

SLAE AB.append(KMN)

for item in points:

display(item[:-1])

display(KMN)

x = 3t - 1

Пример 5.

Out [19]: 19x + 4y - 13z = 0

y = -2t

x, y, z, t = symbols('x y z t')

KMN = Eq(3*x + 4*y - z + 5, 0)

points = linsolve(SLAE AB, x, y, z, t)

display(A3b3, A3.rank(), A3b3.rank())

CD

Out[13]: $[1-4t_2]$

Out[12]: $\lceil 4t_1 - 1 \rceil$

 $3t_1 + 2t_2 + 2 = 0$

Out[8]: 0 СЛАУ несовместна, прямые не пересекаются. Можно проверить совместность СЛАУ с помощью теоремы Кронекера-Капелли, для этого приведем СЛАУ к матричному виду с

In [11]: A2.rank() == A2b2.rank()Out[11]: False

проходит через точки C(1,3,7) и D(-3,5,-2).

D = Matrix([-3, S(1)/2, S(1)/2])

In [14]: SLAE2 = [Eq(AB[i], CD[i]) for i in range(len(AB))]

Сравним ранги матрицы левой части и расширенной матрицы

Вывод: СЛАУ несовместна, следовательно, прямые не пересекаются.

In [9]: A2, b2 = linear_eq_to_matrix(SLAE1, [t1, t2])

Составим расширенную матрицу СЛАУ

In [12]: A = Matrix([-1, 2, 1])B = Matrix([3, 5, 2])

Найти точку пересечения прямых в пространстве, если одна из них проходит через точки A(-1,2,1) и B(3,5,2), а вторая прямая

2

Set_t1_t2

точка

In [17]:

In [18]:

Решим систему: In [15]: A3, b3 = linear_eq_to_matrix(SLAE2, [t1, t2]) display(A3, b3)

Out[16]:

Выделим значения параметров и подставим их в уравнения прямых в векторной форме, убедимся, что получается одна и та же

Вывод: СЛАУ совместна, найдем, при каких значениях параметров прямые пересекаются:

Составим канонические уравнения прямой и уравнение плоскости, обединим все уравнения в одну систему и решим ее с помощью linsolve, затем выделим значения переменных x, y, z.

 $SLAE_AB = [Eq(X[i], A[i] + a[i]*t)$ **for** i **in** range(len(AB))]

z = 13x + 4y - z + 5 = 0(-4, 2, 1)

Найти точку пересечения прямой, проходящей через точку A(-1,0,1) параллельно вектору a(3,-2,0) и плоскости

Составить уравнение плоскости, проходящей через начало координат, в которой лежит прямая, заданная уравнениями:

Найдем две различные точки на прямой, придавая разные значения параметру t, например, 0 и 1. Затем составим уравнение плоскости, проходящей через 3 точки.

A = Matrix([3, 2, 5])a = Matrix([2, -3, 2])x, y, z, t = symbols('x y z t')X = Matrix([x, y, z])AB = A + t*a

In [19]: 0 = zeros(3, 1)M1 = AB.subs(t, 0)M2 = AB.subs(t, 1)Eq(Matrix([(P - M1).T for P in (X, M2, O)]).det(), 0)