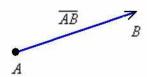
# Тема: Векторы в пространстве. Действия с ними.

1. Изучить теорию. Составить краткий конспект (записать определения, примеры, выполнить чертежи).

**Вектор** — это направленный прямолинейный отрезок, то есть отрезок, имеющий определенную длину и определенное направление. Пусть точка A — начало вектора, а точка B — его конец, тогда вектор обозначается символом  $\overline{AB}$  или  $\overline{a}$ .



Вектор  $\overline{BA}$  называется *противоположным* вектору  $\overline{AB}$  и может быть обозначен  $-\overline{a}$ 

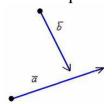
**Длиной** или **модулем** вектора  $\overline{AB}$  называется длина отрезка и обозначается  $\overline{AB}$ . Вектор нулевой длины (его суть - точка) называется **нулевым**  $\overline{0}$  и направления не имеет. Вектор  $\overline{e}$  единичной длины, называется **единичным**.

#### Действия с векторами. Коллинеарность векторов

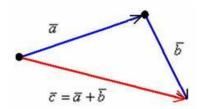
В школьном курсе геометрии рассматривается ряд действий и правил с векторами: сложение по правилу треугольника, сложение по правилу параллелограмма, правило разности векторов, умножения вектора на число, скалярное произведение векторов и др.

## Сложение векторов по правилу треугольников

Рассмотрим два произвольных ненулевых вектора  $\overline{a}$  и  $\overline{b}$  :



Требуется найти сумму данных векторов. Отложим вектор  $\bar{b}$  от *конца* вектора  $\bar{a}$  :



Суммой векторов  $\overline{a}$  и  $\overline{b}$  является вектор  $\overline{c}$ . Для лучшего понимания правила в него целесообразно вложить физический смысл: пусть некоторое тело совершило путь

по вектору  $\overline{a}$ , а затем по вектору  $\overline{b}$ . Тогда сумма векторов  $\overline{a} + \overline{b}$  представляет собой вектор результирующего пути  $\overline{c}$  с началом в точке отправления и концом в точке прибытия. Аналогичное правило формулируется для суммы любого количества векторов. Как говорится, тело может пройти свой путь по зигзагу, а может — по результирующему вектору суммы.

Кстати, если вектор  $\overline{b}$  отложить от *начала* вектора  $\overline{a}$ , то получится эквивалентное *правило параллелограмма* сложения векторов.

#### Умножение вектора на число

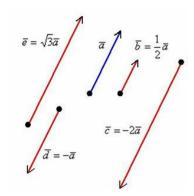
Сначала о коллинеарности векторов. Два вектора называются коллинеарными, если они лежат на одной прямой или на параллельных прямых. Грубо говоря, речь идёт о параллельных векторах. Но применительно к ним всегда используют прилагательное «коллинеарные».

Если стрелки данных векторов направлены в одинаковом направлении, то такие векторы называются **сонаправленными**. Если стрелки смотрят в разные стороны, то векторы будут **противоположно направлены**.

Коллинеарность векторов записывают привычным значком параллельности:  $\overline{a} \parallel \overline{b}$ , при этом возможна детализация:  $\overline{a} \uparrow \uparrow \overline{b}$  (векторы сонаправлены) или  $\overline{a} \uparrow \downarrow \overline{b}$  (векторы направлены противоположно).

**Произведением** ненулевого вектора  $\overline{a}$  на число  $\lambda$  является такой вектор  $\overline{b}$ , длина которого равна  $|\lambda|\cdot|\overline{a}|$ , причём векторы  $\overline{a}$  и  $\overline{b}$  сонаправлены при  $\lambda \geq 0$  и противоположно направлены при  $\lambda < 0$ .

Правило умножения вектора на число легче понять с помощью рисунка:



Разбираемся более детально:

1) Направление. Если множитель <sup>д</sup> отрицательный, то вектор **меняет направление** на противоположное.

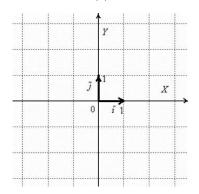
- 2) Длина. Если множитель заключен в пределах  $-1 < \lambda < 0$  или  $0 < \lambda < 1$ , то длина вектора уменьшается. Так, длина вектора  $\overline{b} = \frac{1}{2}\overline{a}$  в два раза меньше длины вектора  $\overline{a}$ . Если множитель  $\lambda$  по модулю больше единицы, то длина вектора увеличивается в  $\lambda$  раз.
- 3) Обратите внимание, что все векторы коллинеарны, при этом один вектор выражен через другой, например,  $\bar{c} = -2\bar{a}$ . Обратное тоже справедливо: если один вектор можно выразить через другой, то такие векторы обязательно коллинеарны. Таким образом: если мы умножаем вектор на число, то получится коллинеарный (по отношению к исходному) вектор.
- 4) Векторы  $\overline{a}$ ,  $\overline{b}$ ,  $\overline{e}$  сонаправлены. Векторы  $\overline{c}$  и  $\overline{d}$  также сонаправлены. Любой вектор первой группы противоположно направлен по отношению к любому вектору второй группы.

Какие векторы являются равными?

Два вектора равны, если они сонаправлены и имеют одинаковую длину.

#### Координаты вектора на плоскости и в пространстве

Первым пунктом рассмотрим векторы на плоскости. Изобразим декартову прямоугольную систему координат и от начала координат отложим единичные векторы  $\bar{i}$  и  $\bar{j}$  :



Векторы  $\bar{i}$  и  $\bar{j}$  ортогональны. Ортогональны = Перпендикулярны.

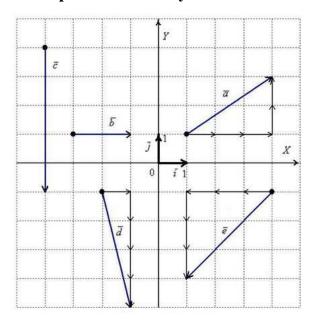
**Обозначение:** ортогональность векторов записывают привычным значком перпендикулярности, например:  $\bar{i} \perp \bar{j}$ .

Рассматриваемые векторы называют **координатными векторами** или **ортами**. Данные векторы образуют **базис** на плоскости.

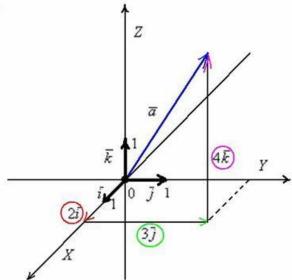
Иногда построенный базис называют *ортонормированным* базисом плоскости: «орто» — потому что координатные векторы ортогональны, прилагательное «нормированный» означает единичный, т.е. длины векторов базиса равны единице.

**Обозначение:** базис обычно записывают в круглых скобках, внутри которых **в строгой последовательности** перечисляются базисные векторы, например:  $(\bar{i};\bar{j})$ . Координатные векторы **нельзя** переставлять местами.

**Любой** вектор  $\overline{\boldsymbol{v}}$  плоскости **единственным образом** выражается в виде:  $\overline{\boldsymbol{v}} = \boldsymbol{v}_1 \cdot \overline{\boldsymbol{i}} + \boldsymbol{v}_2 \cdot \overline{\boldsymbol{j}}$ , где  $\boldsymbol{v}_1, \boldsymbol{v}_2$  — числа, которые называются координатами вектора в данном базисе. А само выражение  $\overline{\boldsymbol{v}} = \boldsymbol{v}_1 \cdot \overline{\boldsymbol{i}} + \boldsymbol{v}_2 \cdot \overline{\boldsymbol{j}}$  называется разложением вектора  $\overline{\boldsymbol{v}}$  по базису  $(\overline{\boldsymbol{i}}; \overline{\boldsymbol{j}})$ .



С координатами на плоскости разобрались. Теперь рассмотрим векторы в трехмерном пространстве, здесь практически всё так же! Только добавится ещё одна координата.



Перед вами *ортонормированный* базис  $(\bar{i};\bar{j};\bar{k})$  трехмерного пространства и прямоугольная система координат, единичные векторы  $\bar{i},\bar{j},\bar{k}$  данного базиса

попарно ортогональны:  $\bar{i} \perp \bar{j}, \bar{i} \perp \bar{k}$  и  $\bar{j} \perp \bar{k}$ . Ось OX наклонена под углом 45 градусов только для того, чтобы складывалось визуальное впечатление пространства.

**Любой** вектор  $\overline{\boldsymbol{v}}$  трехмерного пространства можно **единственным способом** разложить по ортонормированному базису  $(\bar{i};\bar{j};\bar{k})$ :  $\bar{v} = v_1 \cdot \bar{i} + v_2 \cdot \bar{j} + v_3 \cdot \bar{k}$ , где  $v_1, v_2, v_3$  — координаты вектора  $\overline{\boldsymbol{v}}$  (числа) в данном базисе.

Пример с картинки:  $\bar{a}=2\bar{i}+3\bar{j}+4\bar{k}$ . Давайте посмотрим, как здесь работают правила действий с векторами. Во-первых, умножение вектора на число:  $2\bar{i}$  (красная стрелка),  $3\bar{j}$  (зеленая стрелка) и  $4\bar{k}$  (малиновая стрелка). Во-вторых, перед вами пример сложения нескольких, в данном случае трёх, векторов:  $2\bar{i}+3\bar{j}+4\bar{k}$ . Вектор суммы  $\bar{a}$  начинается в исходной точке отправления (начало вектора  $2\bar{i}$ ) и утыкается в итоговую точку прибытия (конец вектора  $4\bar{k}$ ).

Аналогично плоскому случаю, помимо записи  $\overline{a}=2\overline{i}+3\overline{j}+4\overline{k}$  широко используются версии со скобками:  $\overline{a}(2;3;4)$  либо  $\overline{a}=(2;3;4)$  .

Если в разложении отсутствует один (или два) координатных вектора, то вместо них ставятся нули.

Примеры:

вектор 
$$\overline{b} = -\bar{i} + 3\bar{k}$$
 ( $\bar{b} = -\bar{i} + 0 \cdot \bar{j} + 3\bar{k}$ ) – запишем  $\bar{b}$  (-1, 0, 3); вектор  $\bar{c} = 2\bar{j} - 5\bar{k}$  ( $\bar{c} = 0 \cdot \bar{i} + 2\bar{j} - 5\bar{k}$ ) – запишем  $\bar{c}$  (0, 2, -5); вектор  $\bar{d} = 3\bar{k}$  ( $\bar{d} = 0 \cdot \bar{i} + 0 \cdot \bar{j} + 3\bar{k}$ ) – запишем  $\bar{d}$  (0, 0, 3).

Базисные векторы записываются следующим образом:

ī(1; 0; 0)

 $\bar{j}(0; 1; 0)$ 

 $\bar{k}(0;0;1)$ 

# Действия с векторами в координатах

## Как найти вектор по двум точкам?

Если даны две точки плоскости  $A(x_1;y_1)$  и  $B(x_2;y_2)$  , то вектор  $\overline{AB}$  имеет следующие координаты:  $\overline{AB}(x_2-x_1;y_2-y_1)$ 

Если даны две точки пространства  ${}^{A(x_1;\,y_1;\,z_1)}$  и  ${}^{B(x_2;\,y_2;\,z_2)}$  , то вектор  $\overline{{}^{AB}}$  имеет следующие координаты:

$$\overline{AB}(x_2 - x_1; y_2 - y_1; z_2 - z_1)$$

То есть, из координат конца вектора нужно вычесть соответствующие координаты начала вектора.

### Пример 1

Даны две точки плоскости A(2;1) и B(-2;3). Найти координаты вектора  $\overline{AB}$ 

Решение: по соответствующей формуле:

$$\overline{AB}(-2-2; 3-1) = \overline{AB}(-4; 2)$$

**Ответ:**  $\overline{AB}(-4; 2)$ 

Обязательно нужно понимать различие между координатами точек и координатами векторов:

**Координаты точек** — это обычные координаты в прямоугольной системе координат. Каждая точка обладает строгим местом на плоскости, и перемещать их куда-либо нельзя.

**Координаты же вектора** — это его разложение по базису  $(\bar{i};\bar{j})$ , в данном случае  $\overline{AB} = -4\bar{i} + 2\bar{j}$ .

Записи координат точек и координат векторов вроде бы схожи: A(2;1), B(-2;3),  $\overline{AB}(-4;2)$ , а **смысл координат** абсолютно **разный**, и вам следует хорошо понимать эту разницу. Данное отличие, разумеется, справедливо и для пространства.

**Пример 2** Найти координаты вектора AB, если A(1; 4; 5), B(3; 1; 1).

**Решение:** AB = (3 - 1; 1 - 4; 1 - 5) = (2; -3; -4).

# Как найти длину отрезка?

Если даны две точки пространства  $A(x_1; y_1; z_1)$  и  $B(x_2; y_2; z_2)$ , то длину отрезка AB можно вычислить по формуле  $|AB| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$ 

Если даны две точки пространства  $A(x_1; y_1; z_1)$  и  $B(x_2; y_2; z_2)$ , то длину отрезка AB можно вычислить по формуле  $|AB| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$ 

# Пример 3

Даны точки A(-3,5) и B(1,-3) . Найти длину отрезка AB .

Решение: по соответствующей формуле:

$$|AB| = \sqrt{(1 - (-3))^2 + (-3 - 5)^2} = \sqrt{4^2 + (-8)^2} = \sqrt{16 + 64} = \sqrt{80} = 4\sqrt{5}$$

**Ответ:**  $|AB| = 4\sqrt{5}$  ед.  $\approx 8,94$  ед.

## Пример 4

Даны точки A(2; 3; -1) и B(-5; 3; 0) . Найти длину отрезка AB .

По соответствующей формуле:

$$|AB| = \sqrt{(-5-2)^2 + (3-3)^2 + (0-(-1))^2} = \sqrt{(-7)^2 + 0^2 + 1^2} = \sqrt{49+0+1} = \sqrt{50} = 5\sqrt{2}$$

*Ответ:*  $|AB| = 5\sqrt{2}$  ед. ≈ 7,07 ед.

## Как найти длину вектора?

Если дан вектор плоскости  $\overline{v}(v_1;v_2)$ , то его длина вычисляется по формуле  $|\overline{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2}$  .

Если дан вектор пространства  $\overline{v}(v_1; v_2; v_3)$ , то его длина вычисляется по формуле  $|\overline{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$ .

Данные формулы (как и формулы длины отрезка) легко выводятся с помощью небезызвестной теоремы Пифагора.

## Пример 5

Даны точки A(-3, 5) и B(1, -3) . Найти длину вектора  $\overline{AB}$  .

#### Решение:

Сначала найдём вектор  $\overline{^{AB}}$ :

$$\overline{AB}(1-(-3); -3-5) = \overline{AB}(4; -8)$$

По формуле  $|\overline{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2}$  вычислим длину вектора:

$$|\overline{AB}| = \sqrt{4^2 + (-8)^2} = \sqrt{16 + 64} = \sqrt{80} = 4\sqrt{5}$$

**Ответ:**  $|\overline{AB}| = 4\sqrt{5} \, \text{ед.} \approx 8,94 \, \text{ед.}$ 

## Пример 6

Даны векторы  $\bar{a}$  (-2;6) ,  $\bar{b}$   $(-4\sqrt{2};2;0)$  ,  $\bar{c}$  =  $4\bar{i}$  +  $\sqrt{2}\bar{j}$  и  $\bar{d}$  =  $4\bar{j}$  -  $3\bar{k}$  . Найти их длины.

#### Решение:

Вычислим длины векторов:

$$\begin{aligned} & |\overline{a}| = \sqrt{(-2)^2 + 6^2} = \sqrt{4 + 36} = \sqrt{40} = 2\sqrt{10} \text{ ed.} \approx 6,32 \text{ ed.} \\ & |\overline{b}| = \sqrt{(-4\sqrt{2})^2 + 2^2 + 0^2} = \sqrt{32 + 4 + 0} = \sqrt{36} = 6 \text{ ed.} \\ & |\overline{c}| = \sqrt{4^2 + (\sqrt{2})^2} = \sqrt{16 + 2} = \sqrt{18} = 3\sqrt{2} \text{ ed.} \approx 4,24 \text{ ed.} \\ & |\overline{d}| = \sqrt{0^2 + 4^2 + (-3)^2} = \sqrt{0 + 16 + 9} = \sqrt{25} = 5 \text{ ed.} \end{aligned}$$

#### Действия с векторами в координатах

В первой части урока мы рассматривали правила сложения векторов и умножения вектора на число. Но рассматривали их с принципиально-графической точки зрения. Посмотрим, как данные правила работают аналитически – когда заданы координаты векторов.

1. Сложение двух векторов производится покоординатно, то есть если

$$\overline{c} = \overline{a} + \overline{b}$$
, TO  $c = \{x_3; y_3; z_3\} = \{x_1; y_1; z_1\} + \{x_2; y_2; z_2\} = \{x_1 + x_2; y_1 + y_2; z_1 + z_2\}$ 

Для того, чтобы сложить векторы, нужно **сложить их соответствующие** координаты:

Данная формула имеет место для произвольного конечного числа слагаемых.

- **2.** *Вычитание* двух векторов производится покоординатно, аналогично сложению, то есть если  $\bar{c} = \bar{a} \bar{b}$ , то
- $\bar{c} = \{x_3; y_3; z_3\} = \{x_1; y_1; z_1\} \{x_2; y_2; z_2\} = \{x_1 x_2; y_1 y_2; z_1 z_2\}$
- 2. Умножение вектора на число  $\lambda$  производится покоординатно:

$$\lambda \cdot \overline{a} = \{\lambda x_1; \lambda y_1; \lambda z_1\}$$

Для того чтобы вектор умножить на число, нужно каждую координату данного вектора умножить на это число:

При  $\lambda > 0$  – вектор  $\lambda \overline{a}$  сонаправлен  $\overline{a}$ ;  $\lambda < 0$  – вектор  $\lambda \overline{a}$  противоположно направлен  $\overline{a}$ ;  $|\lambda| > 1$  – длина вектора  $\overline{a}$  увеличивается в  $\lambda$  раз;  $|\lambda| < 1$  – длина вектора  $\overline{a}$  уменьшается в  $\lambda$  раз.

8

**Пример 7.** Даны два вектора:  $\bar{a} = (2; -1; 4)$ и  $\bar{b} = (-3; 5; -2)$ 

Найти сумму, разность этих векторов и произведение вектора a на число 3.

Решение: 
$$\bar{a} + \bar{b} = (2 + (-3); -1 + 5; 4 + (-2)) = (-1; 4; 2)$$
  
 $\bar{a} - \bar{b} = (2 - (-3); -1 - 5; 4 - (-2)) = (5; -6; 6)$   
 $3 \cdot \bar{a} = (3 \cdot 2; 3 \cdot (-1); 3 \cdot 4) = (6; -3; 12)$ 

## Пример 8

Даны векторы  $\overline{a}(1,-2)$  и  $\overline{b}(2,3)$ . Найти  $2\overline{a}, \overline{a}+\overline{b}$  и  $\overline{a}-\overline{b}$ 

#### Решение:

$$2\overline{a} = 2(1; -2) = (2; -4)$$
  
 $\overline{a} + \overline{b} = (1; -2) + (2; 3) = (1+2; -2+3) = (3; 1)$   
 $\overline{a} - \overline{b} = (1; -2) - (2; 3) = (1-2; -2-3) = (-1; -5)$ 

**OTBET:** 
$$2\bar{a} = (2; -4), \quad \bar{a} + \bar{b} = (3; 1), \quad \bar{a} - \bar{b} = (-1; -5)$$

### Пример 9

Даны векторы 
$$\bar{a}(0;4;-7)$$
 и  $\bar{b}(7;-9;1)$  . Найти  $3\bar{a}-2\bar{b}$  и  $-\bar{a}+4\bar{b}$ 

**Решение:** Для действий с векторами справедлив обычный алгебраический приоритет: сначала умножаем, потом складываем:  $3\overline{a}-2\overline{b}=3(0;4;-7)-2(7;-9;1)=(0;12;-21)-(14;-18;2)=$ 

$$3\overline{a} - 2\overline{b} = 3(0; 4; -7) - 2(7; -9; 1) = (0; 12; -21) - (14; -18;$$
  
=  $(0-14; 12 - (-18); -21 - 2) = (-14; 30; -23)$ 

$$-\overline{a} + 4\overline{b} = -(0; 4; -7) + 4(7; -9; 1) = (0; -4; 7) + (28; -36; 4) =$$
  
=  $(0 + 28; -4 - 36; 7 + 4) = (28; -40; 11)$ 

**OTBET:** 
$$3\overline{a} - 2\overline{b} = (-14, 30, -23), -\overline{a} + 4\overline{b} = (28, -40, 11)$$

# 2.Ответить на контрольные вопросы (устно)

- 1. Как найти сумму векторов, заданных координатами?
- 2. Как найти разность векторов, заданных координатами?
- 3. Как найти произведение вектора на число?
- 4. Как вычислить координаты вектора?
- 5. Как найти длину вектора?
- 6. Назовите условие равенства двух векторов.
- 7. Назовите условие коллинеарности векторов.

# 3. Выполнить упражнение (в рабочей тетради):

Даны векторы  $\bar{a}=(-2;4;5)$  и  $\bar{b}=(3;-5;-1)$ . Найти

- а) длину каждого из векторов;
- б) векторы  $2\bar{a} 4\bar{b}$  и  $-3\bar{a} \bar{b}$ .