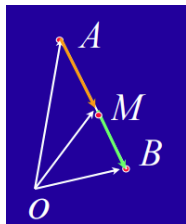


空间解析几何与向量代数

定比分点公式:



$$x = \frac{x_1 + \lambda x_2}{1 + \lambda}, y = \frac{y_1 + \lambda y_2}{1 + \lambda}, z = \frac{z_1 + \lambda z_2}{1 + \lambda}$$

向量积

定义:

$$|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = |\mathbf{a}| |\mathbf{b}| \sin \langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle$$

方向遵循右手定则

性质:

- $\mathbf{a} \times \mathbf{a} = \mathbf{0}$
- $(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{c} + \mathbf{b} \times \mathbf{c}$
- 两个平行的向量向量积为0

行列式计算

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = (a_y b_z - a_z b_y) \mathbf{i} + (a_z b_x - a_x b_z) \mathbf{j} + (a_x b_y - a_y b_x) \mathbf{k}$$

$$= \begin{bmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{bmatrix} = \left(\begin{bmatrix} a_y & a_z \\ b_y & b_z \end{bmatrix}, - \begin{bmatrix} a_x & a_z \\ b_x & b_z \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} a_x & a_y \\ b_x & b_y \end{bmatrix} \right)$$

三角形面积

$$S = \frac{1}{2} |\mathbf{a} \times \mathbf{b}|$$

向量混合积

定义:

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = [\mathbf{a} \quad \mathbf{b} \quad \mathbf{c}] \text{ 记作 } \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \text{ 的混合积}$$

性质:

- 三个非零向量 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ 共面的充要条件是 $[\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}] = 0$
- 轮换对称性: $[\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}] = [\mathbf{b}, \mathbf{a}, \mathbf{c}] = [\mathbf{c}, \mathbf{b}, \mathbf{a}]$

平面方程

点法式方程:

设一个平面通过已知点 $M_0(x_0, y_0, z_0)$ 且垂直于非零向量 $\mathbf{n} = [A, B, C]^T$, 取点 $M(x, y, z)$ 满足 $\overrightarrow{MM_0} \perp \mathbf{n}$ 则 $A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$ 为垂直 \mathbf{n} 的平面

三点式方程:

过平面内三个点 $M_k(x_k, y_k, z_k) (k = 1, 2, 3)$ 的平面方程为:

$$\begin{vmatrix} x - x_1 & y - y_1 & z - z_1 \\ x_2 - x_1 & y_2 - y_1 & z_2 - z_1 \\ x_3 - x_1 & y_3 - y_1 & z_3 - z_1 \end{vmatrix} = 0$$

截距式方程

平面与三个坐标轴的交点是 $P(a, 0, 0), Q(0, b, 0), R(0, 0, c)$ 此时方程为

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} + \frac{z}{c} = 1$$

一般方程

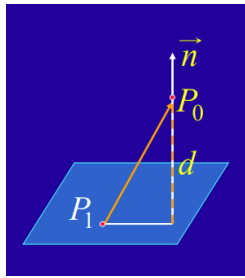
$$Ax + By + Cz + D = 0 (A^2 + B^2 + C^2 \neq 0)$$

两平面的夹角

$$\cos \theta = \frac{|\mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2|}{|\mathbf{n}_1| |\mathbf{n}_2|}$$

$$\cos \theta = \frac{|A_1 A_2 + B_1 B_2 + C_1 C_2|}{\sqrt{A_1^2 + B_1^2 + C_1^2} \sqrt{A_2^2 + B_2^2 + C_2^2}}$$

点到平面距离



$$d = |\text{Prj}_{\mathbf{n}} \overrightarrow{P_1 P_0}| = \frac{|\overrightarrow{P_1 P_0} \cdot \mathbf{n}|}{|\mathbf{n}|} = \frac{|Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

空间直线

表现形式

假设直线的方向向量 $\mathbf{n} = (a, b, c)$

则直线表示为 $\frac{x-x_1}{a} = \frac{y-y_1}{b} = \frac{z-z_1}{c}$

两个平面相交的直线方程

对于平面 $A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$ 和 $A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$

可以令 $x = 0$ 求出相交直线上的一个点，由平面方程可知，两个平面的法向量

$\mathbf{n}_1 = (A_1, B_1, C_1)$, $\mathbf{n}_2 = (A_2, B_2, C_2)$ 于是直线的方向向量 $\mathbf{s} = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2$

于是直线方程可求。

但是值得注意的是直接解方程组有时更加便捷。

求直线方程

条件：过某一点，与 L_1 直线相交，与 L_2 直线垂直。

解法：一点与直线确定一个平面，求出该平面的法向量 \mathbf{n} ，再求出与 L_2 和 \mathbf{n} 均垂直的方向向量为所求直线的方向向量。

点到直线距离

$$d = \frac{|\overrightarrow{M_1 M_0} \times \mathbf{s}_1|}{|\mathbf{s}_1|}$$

求过空间中一点并且与两直线相交的直线

将两条直线化作参数方程，利用三点共线求出相交两点，求出直线。

曲面方程

球面

$$Ax^2 + By^2 + Cz^2 + Dx + Ey + Fz + G = 0$$

可能是球面，点，虚轨迹

旋转曲面

假设曲线C绕z轴旋转，点 $M_1(x_1, y_1, z_1) \in C$ 则有 $z = z_1, \sqrt{x^2 + y^2} = |y_1|$

旋转双曲面

$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$$

$$\text{绕}x\text{轴旋转} \frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2 + z^2}{b^2} = 1$$

$$\text{绕}y\text{轴旋转} \frac{x^2 + z^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$$

单叶双曲面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$$

双叶双曲面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = -1$$

椭球

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$

抛物面

- 椭圆抛物面

$$\circ \quad \frac{x^2}{2p} + \frac{y^2}{2q} = z$$

- 双曲抛物面

- $-\frac{x^2}{2p} + \frac{y^2}{2q} = z$

圆锥面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = z^2$$

曲面的投影

对于曲面方程 $\begin{cases} G(x, y, z) = 0 \\ F(x, y, z) = 0 \end{cases}$

对于 XOY 面的投影是消去 z , 对于 XOZ 面的投影是消去 $y \dots$

平面束方程

对于直线 L_1 满足 $\begin{cases} A_1x + B_1y + C_1z = 0 \\ A_2x + B_2y + C_2z = 0 \end{cases}$

过这条直线的所有平面满足:

$$\lambda_1(A_1x + B_1y + C_1z) + \lambda_2(A_2x + B_2y + C_2z) = 0 \text{ 且 } \lambda_1, \lambda_2 \neq 0$$
