

# NOTE BOOK

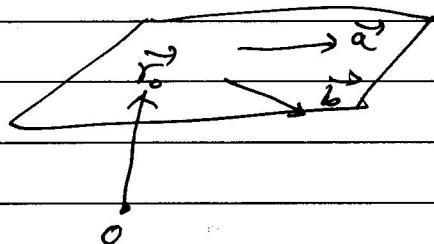
## 四、平面与直线的方程 —— 向量法

### 1. 平面方程

#### (1) 点法式方程 $(\vec{r}_0, \vec{a}, \vec{b})$

##### ① 向量式参数方程

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \mu \vec{a} + \nu \vec{b}$$



##### ② 坐标式参数方程

$$\begin{cases} x = x_0 + a_1 \mu + b_1 \nu \\ y = y_0 + a_2 \mu + b_2 \nu \\ z = z_0 + a_3 \mu + b_3 \nu \end{cases}$$

##### ③ 混合积方程

$$(\vec{r} - \vec{r}_0, \vec{a}, \vec{b}) = 0 \quad (\text{共面})$$

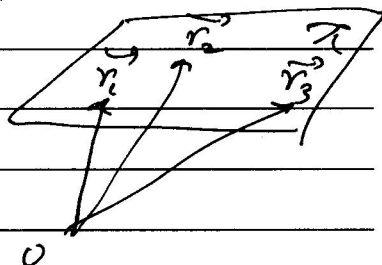
##### ④ 行列式方程

$$\begin{vmatrix} x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = 0$$

#### (2) 三点式方程

$$(\vec{r} - \vec{r}_1, \vec{r}_2 - \vec{r}_1, \vec{r}_3 - \vec{r}_1) = 0$$

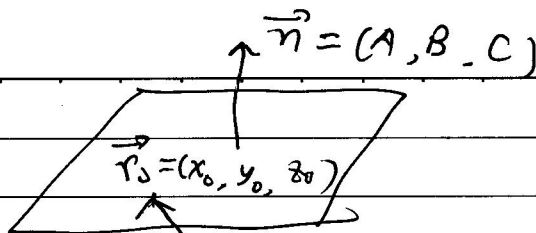
$$\text{或} \quad \begin{vmatrix} x & y & z & 1 \\ x_1 & y_1 & z_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & z_3 & 1 \end{vmatrix} = 0$$



# NOTE BOOK

(3) 点法式方程

$$\vec{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r}_0) = 0$$



$$\text{即 } A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$$

(4) 一般方程

$$Ax + By + Cz + D = 0 \quad (P_{22}, \text{定理 1.7})$$

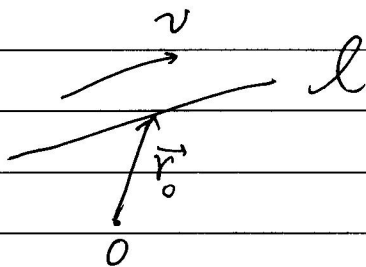
证. 每个平面均由上述方程来表示. (由 (1), (2), (3) 知). 下要说明这个一般方程表示一个平面. 不妨令  $A \neq 0$ , 过点  $(-\frac{D}{A}, 0, 0)$ , 作向量  $\vec{a} = (-\frac{B}{A}, 1, 0)$ ,  $\vec{b} = (-\frac{C}{A}, 0, 1)$  则由 (1) 知点法式方程  $(\vec{r} - \vec{r}_0, \vec{a}, \vec{b}) = 0$ , 即  $Ax + By + Cz + D = 0$ , 即它表示一个平面.

2. 直线方程

(1) 点向式方程

① 向量式参数方程

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + t\vec{v}$$



② 坐标式参数方程

$$\begin{cases} x = x_0 + v_1 t \\ y = y_0 + v_2 t \\ z = z_0 + v_3 t \end{cases}$$

③ 标准方程 (即 2+1 方程)

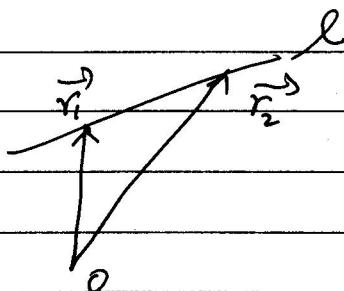
$$\frac{x - x_0}{v_1} = \frac{y - y_0}{v_2} = \frac{z - z_0}{v_3}$$

# NOTE BOOK

(2) 两直线方程

$$\textcircled{1} \vec{r} = \vec{r}_1 + t(\vec{r}_2 - \vec{r}_1)$$

$$\textcircled{2} \begin{cases} x = x_1 + t(x_2 - x_1) \\ y = y_1 + t(y_2 - y_1) \\ z = z_1 + t(z_2 - z_1) \end{cases}$$



$$\textcircled{3} \frac{x-x_1}{x_2-x_1} = \frac{y-y_1}{y_2-y_1} = \frac{z-z_1}{z_2-z_1}$$

(3) 平面方程

$$\begin{cases} A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0 \\ A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0 \end{cases}$$

注: (i)  $\vec{A}_i = (A_i, B_i, C_i)$  互不平行, 则两平面相交于一条直线;

(ii) 标准式

$$\frac{x-x_0}{\begin{vmatrix} B_1 & C_1 \\ B_2 & C_2 \end{vmatrix}} = \frac{y-y_0}{\begin{vmatrix} C_1 & A_1 \\ C_2 & A_2 \end{vmatrix}} = \frac{z-z_0}{\begin{vmatrix} A_1 & B_1 \\ A_2 & B_2 \end{vmatrix}}$$

3. 位置关系

(1) 直线与平面 (Pls)

$$\text{直线 } \vec{v} = (l, m, n)$$

$$\text{平面 } \pi: ax + by + cz = d$$

$$\vec{v} \parallel \pi \iff al + bm + cn = 0 \quad (\text{例 1.8, Pls})$$

$$1^\circ \text{ 相交} \iff al + bm + cn \neq 0$$

$$2^\circ \text{ 平行} \iff al + bm + cn = 0$$

$$3^\circ \text{ 重合} \iff \dots$$

$$\begin{cases} l \subset \pi \\ l \not\subset \pi \end{cases}$$

# NOTE BOOK

(2) 求  $\pi_1$  与  $\pi_2$  (P26)

$$\pi_i: a_i x + b_i y + c_i + d_i = 0 \quad (i=1,2)$$

1° 相交  $\Leftrightarrow (a_1, b_1, c_1) \neq \parallel (a_2, b_2, c_2)$   
 $\Leftrightarrow \frac{a_1}{a_2} \neq \frac{b_1}{b_2} \neq \frac{c_1}{c_2}$

2° 平行  $\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} = \frac{c_1}{c_2} \neq \frac{d_1}{d_2} \end{cases}$

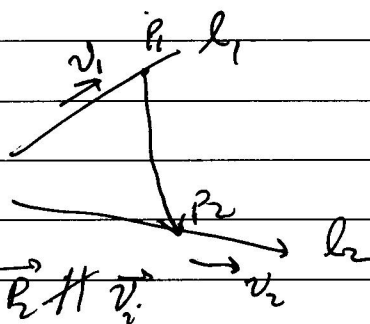
3° 重合  $\Leftrightarrow \frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} = \frac{c_1}{c_2} = \frac{d_1}{d_2}$

(3) 求直线  $l_1$  与直线  $l_2$  (P26)

1° 相交

$$(\vec{P_1 P_2}, \vec{v_1}, \vec{v_2}) \neq 0$$

(不共面)



2° 平行  $\vec{v_1} \parallel \vec{v_2}$  且  $\vec{P_1 P_2} \nparallel \vec{v_1}$

$$\begin{cases} (\vec{P_1 P_2}, \vec{v_1}, \vec{v_2}) = 0 \\ \vec{v_1} \parallel \vec{v_2} \end{cases}$$

3° 重合  $\vec{P_1 P_2}, \vec{v_1}, \vec{v_2}$  共面 ( $\vec{v_1} \parallel \vec{v_2}$ )

例 1. (P26 例 1.10)

求  $P_0(0, 0, -2)$  到  $\pi: 3x - y + 2z - 1 = 0$

求  $l$  与  $l_1: \frac{x-1}{4} = \frac{y-3}{-2} = \frac{z}{1}$  相交, 求交点

解.



# NOTE BOOK

## 4. 平面与直线 (P27)

### (1) 平面

#### ① 平面方程

—— 通过同一直线的所有平面的集合。

过直线的所有平面的方程。

$$\pi_i: a_i x + b_i y + c_i z + d_i = 0 \quad (i=1, 2), \text{ 交于一直线}$$

$$L \Rightarrow \begin{cases} \text{以 } L \text{ 为轴的平面方程为} \\ l(a_1 x + b_1 y + c_1 z + d_1) + m(a_2 x + b_2 y + c_2 z + d_2) = 0 \\ \text{其中 } l \text{ 与 } m \text{ 是不全为零的任意实数} \end{cases}$$

#### ② 平行平面

—— 平行于同一直线的所有平面的集合

$$ax + by + cz = d$$

$$\pi': ax + by + cz = d'$$

### (2) 直线

#### ① 中心直线 中心 $(x_0, y_0, z_0)$

$$\frac{x-x_0}{a} = \frac{y-y_0}{b} = \frac{z-z_0}{c}$$

#### ② 平行直线 $\vec{l} \parallel \vec{v} = (l, m, n)$

$$\frac{x-x_0}{l} = \frac{y-y_0}{m} = \frac{z-z_0}{n} \quad \left[ \begin{array}{l} (x_0, y_0, z_0) \text{ 在 } L \\ (l, m, n) \text{ 方向} \end{array} \right]$$

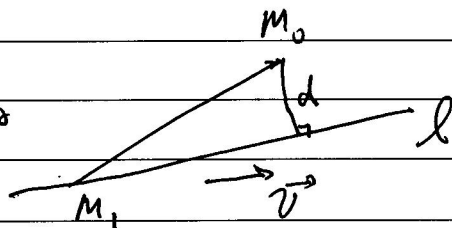


# NOTE BOOK

5. 距离公式

(1) 点到直线的距离

$S =$  以  $\vec{v}$  和  $\vec{M_1M_0}$  为两边的  
平行四边形的面积



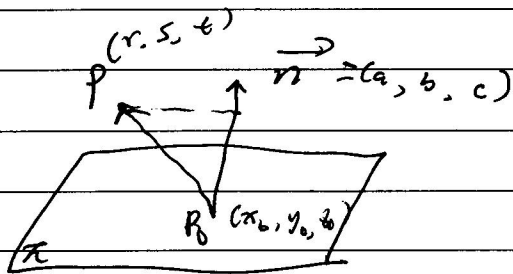
$$\Rightarrow S = d \cdot |\vec{v}| = |\vec{v} \times \vec{M_1M_0}|$$

$$\Rightarrow d = \frac{|\vec{v} \times \vec{M_1M_0}|}{|\vec{v}|}$$

(2) 点到平面的距离

$$\forall P_0 \in \pi: ax+by+cz+d=0$$

$$|\vec{P_0P} \cdot \vec{n}| = \text{点到平面的距离}$$

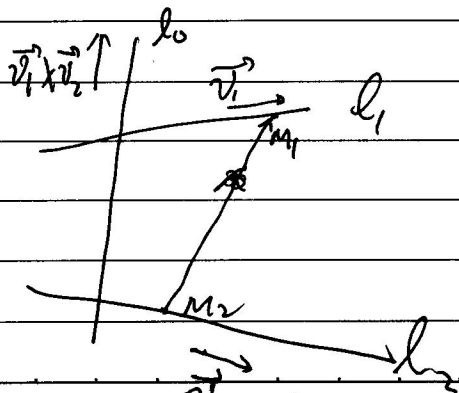


$$\frac{|\vec{P_0P} \cdot \vec{n}|}{|\vec{n}|} = \frac{|ar+bs+ct-d|}{\sqrt{a^2+b^2+c^2}}$$

$$\begin{aligned} \vec{P_0P} &= (rx_0, sy_0, tz_0), \vec{n} = (a, b, c), P_0 \in \pi \\ \Rightarrow \vec{P_0P} \cdot \vec{n} &= ar+bs+ct - (ax_0+by_0+cz_0) \\ &= ar+bs+ct-d \end{aligned}$$

(3) 两异面直线的距离

$$d = \frac{|\vec{M_2M_1} \cdot (\vec{v_1} \times \vec{v_2})|}{|\vec{v_1} \times \vec{v_2}|}$$

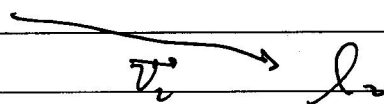
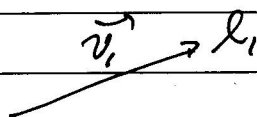


# NOTE BOOK

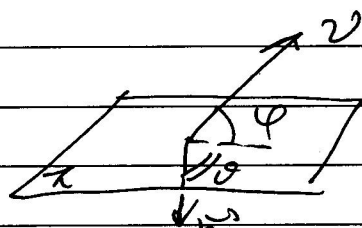
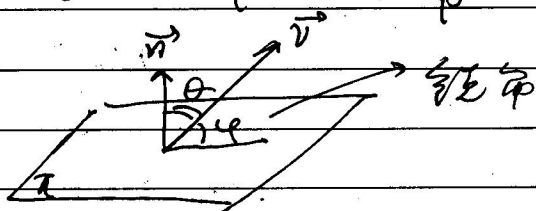
(2) 直线 (P29)

① 直线与直线的夹角

$$\cos \angle(l_1, l_2) = \pm \frac{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2}{|\vec{v}_1| \cdot |\vec{v}_2|}$$

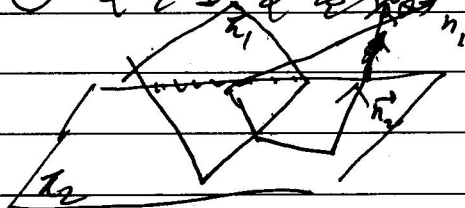


② 直线与平面的夹角



$$\varphi = |\frac{\pi}{2} - \theta| \Rightarrow \sin \varphi = |\cos \theta| = \frac{|\vec{n} \cdot \vec{v}|}{|\vec{n}| \cdot |\vec{v}|}$$

③ 平面上平面的夹角



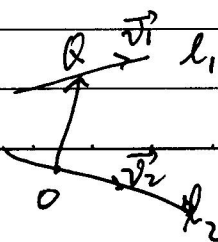
$$\cos \angle(\pi_1, \pi_2) = \pm \cos \theta = \pm \frac{|\vec{n}_1 \cdot \vec{n}_2|}{|\vec{n}_1| \cdot |\vec{n}_2|}$$

例2. (P29. 例1.1)

$$l_1: \frac{x-1}{1} = \frac{y}{3} = \frac{z}{3}$$

$$l_2: \frac{x}{2} = \frac{y}{1} = \frac{z}{-2}$$

}  $\Rightarrow l_1$  与  $l_2$  是否相交?



$$(\vec{OA}, \vec{v}_1, \vec{v}_2) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & 3 \\ 2 & 1 & -2 \end{vmatrix} \neq 0$$

$$\therefore \text{两直线不共面} \Rightarrow \vec{v}_1 \times \vec{v}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 3 & 3 \\ 2 & 1 & -2 \end{vmatrix} = (3, 8, 7)$$

$$l_1: \begin{vmatrix} x-1 & y & z \\ 1 & -3 & 3 \\ 2 & 1 & -2 \end{vmatrix} = 0, \quad l_2: \begin{vmatrix} x & y & z \\ 2 & 1 & -2 \\ 3 & 8 & 7 \end{vmatrix} = 0$$