

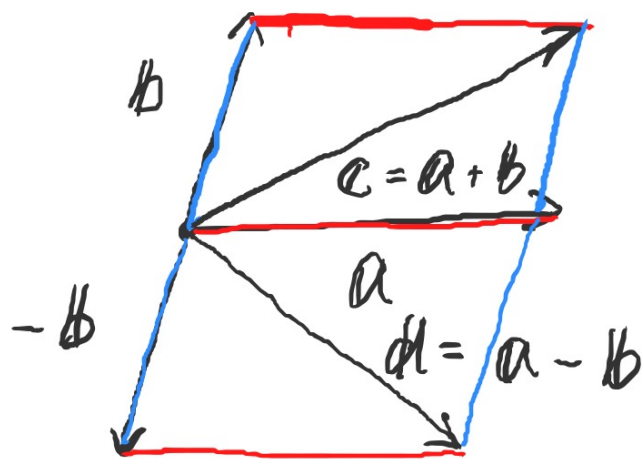
# 第3章 ベクトル

## 3.1 ベクトルの加法

ベクトルの大きさ.  $|a|$ ,  $a$

大きさが1のベクトル:  $|a| = 1$  単位ベクトル

2つのベクトルの和: 平行四辺形合成則



$c = a + b$  : ベクトルの加法

$d = a + (-b) = a - b$  : ベクトルの減法

ベクトルの加法に対して

交換則  $a + b = b + a$

結合則  $(a + b) + c = a + (b + c)$

ベクトル  $\mathcal{A}$  とスカラー  $\alpha$  の積:  $\alpha \mathcal{A}$   
 $\alpha$  の符号により  $\alpha \mathcal{A}$  の向きは変わる.  
 $\alpha$  が 0 だと  $\alpha \mathcal{A} = 0$

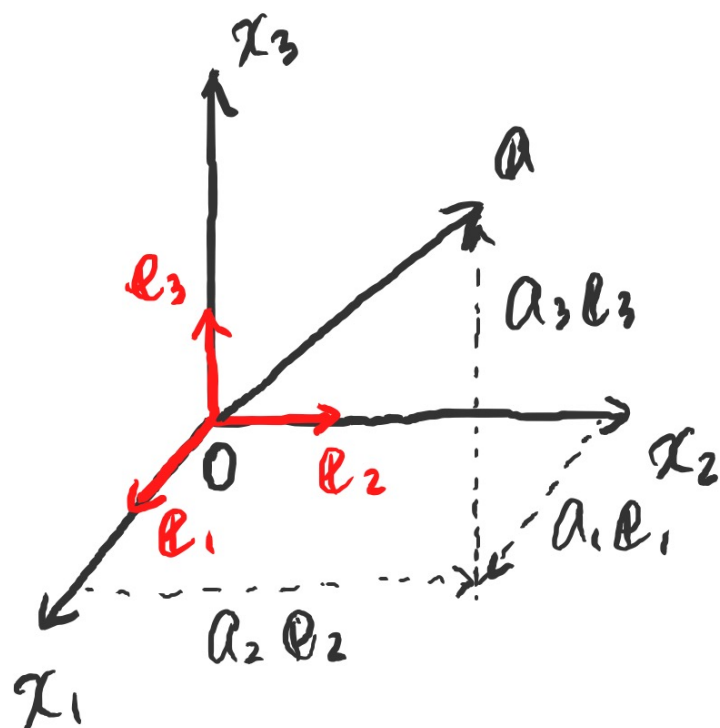
ベクトル  $\mathcal{A}, \mathcal{B}$  スカラー  $\alpha, \beta$  に対して.  
結合則, 分配則

$$\alpha(\beta \mathcal{A}) = (\alpha\beta) \mathcal{A} = \beta(\alpha \mathcal{A})$$

$$(\alpha + \beta) \mathcal{A} = (\beta + \alpha) \mathcal{A} = \alpha \mathcal{A} + \beta \mathcal{A}$$

$$\alpha(\mathcal{A} + \mathcal{B}) = \alpha(\mathcal{B} + \mathcal{A}) = \alpha \mathcal{A} + \alpha \mathcal{B}$$

## 3.2 座標系と基本ベクトル



右手系直交デカルト座標系  $O-x_1, x_2, x_3$   
 座標軸に沿った単位ベクトル  $e_1, e_2, e_3$

基本ベクトル

ベクトル  $A$

$$A = A_1 e_1 + A_2 e_2 + A_3 e_3 = A_i e_i$$

$A_1, A_2, A_3$  :  $A$  の成分

$$A \text{ の大きさ } A^2 = A_1^2 + A_2^2 + A_3^2 = A_i A_i$$

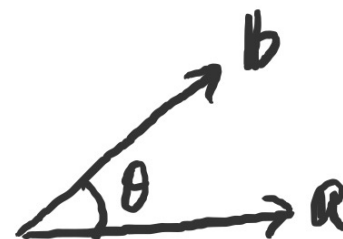
$x$  が「原点  $O$  から点  $P$  に至るベクトル」の場合.

$x$  : 位置ベクトル

$x$  の成分  $x_1, x_2, x_3$  : 点  $P$  の座標.

### 3.3 ベクトルのスカラー積とベクトル積

$a$  と  $b$  のスカラー積:  $a \cdot b = ab \cos \theta$



$a$  と  $b$  が平行なとき  $\rightarrow \theta = 0 \therefore a \cdot b = ab$

$a$  と  $b$  が直交するとき  $\rightarrow \theta = 90^\circ \therefore a \cdot b = 0$

基本ベクトル  $e_i$  のとき (基本ベクトルは互いに直交している)

$$\underline{e_i \cdot e_j = \delta_{ij}}$$

$$a \cdot b = a_i e_i \cdot b_j e_j = a_i b_j \underline{e_i \cdot e_j} = a_i b_j \delta_{ij} = \underline{a_i b_i}$$

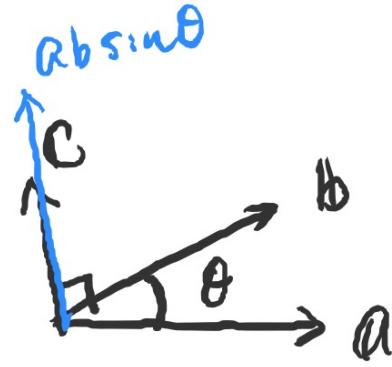
$$a \cdot b = b \cdot a \quad a \cdot (b + c) = a \cdot b + a \cdot c$$

$$(\alpha a) \cdot (\beta b) = (\alpha \beta) a \cdot b \quad a \cdot a \geq 0$$

$a_i a_i$

$a$  と  $b$  の  $N$  次元積:  $a \times b = ab \sin \theta c$   $|c|=1$

$$\begin{aligned} e_1 \times e_2 &= e_3 & e_2 \times e_1 &= -e_3 \\ e_2 \times e_3 &= e_1 & e_3 \times e_2 &= -e_1 \\ e_3 \times e_1 &= e_2 & e_1 \times e_3 &= -e_2 \end{aligned}$$



$$e_{ijk} \rightarrow \varepsilon_{ijk}$$

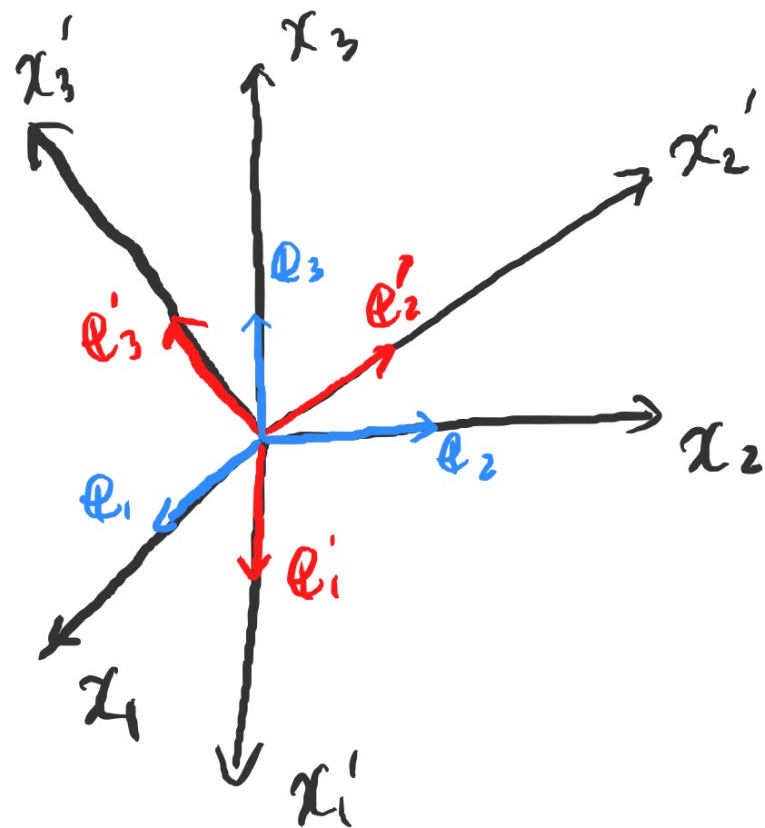
A diagram showing a coordinate system with axes  $x$ ,  $y$ , and  $z$ . The  $z$ -axis is vertical,  $x$  is horizontal to the left, and  $y$  is horizontal to the right. The  $z$ -axis is labeled with  $0$ ,  $-1$ , and  $1$ . The  $y$ -axis is labeled with  $1$ . The  $x$ -axis is labeled with  $0$ . The  $z$ -axis is labeled with  $0$ ,  $-1$ , and  $1$ . The  $y$ -axis is labeled with  $1$ . The  $x$ -axis is labeled with  $0$ .

$$e_k \times e_l = \varepsilon_{pkl} e_p$$

$$a \times b = a_k e_k \times b_l e_l = a_k b_l \underline{e_k \times e_l} = a_k b_l \varepsilon_{pkl} e_p$$

$$a \text{ と } b \text{ が平行} \rightarrow \theta = 0 \Rightarrow a \times b = 0$$

### 3.4 ベクトルの変換



新しい座標系  $O-x'_1, x'_2, x'_3$

基本ベクトル:  $e_i$

方向余弦を定義:  $Q_{ij} = e'_i \cdot e_j$

[例3.1]  $\mathcal{V}$  についても他の  $\mathcal{V}$  についても線形結合で表すことができる。

$$\underline{e'_i = A_{ik} e_k}$$

$$\underline{e_j = B_{jk} e'_k}$$

内積をとる。

$$\bullet \underline{e'_i \cdot e_j = A_{ik} e_k \cdot e_j = A_{ik} \delta_{kj} = \underline{A_{ij}}}$$

$Q_{ij}$

$$\bullet \underline{e_j \cdot e'_i = B_{jk} e'_k \cdot e'_i = B_{jk} \delta_{ki} = \underline{B_{ji}}}$$

$Q_{ij}$

$$\therefore \underline{e'_i = Q_{ij} e_j} \quad e_j = Q_{ij} e'_i$$



例 3.1 として、2つの座標系間には以下が成立する。

$$x'_i = Q_{ij} x_j$$

$$x_j = Q_{ij} x'_i$$

$$\therefore Q_{ij} = \frac{\partial x'_i}{\partial x_j}$$

$$Q_{ij} = \frac{\partial x_j}{\partial x'_i}$$

$\rightarrow e'_i = Q_{ij} e_j$  と  $\rightarrow e_j = Q_{ij} e'_i$  となる。

$$e_j = \underline{Q_{ij} Q_{ik} e_k}$$

$e_l$  とスカラー積をとる。  $\underline{e_j \cdot e_l} = Q_{ij} Q_{ik} \underline{e_k \cdot e_l} = Q_{ij} Q_{ik} \delta_{kl}$   
 $\qquad \qquad \qquad \delta_{jl}$   
 $\qquad \qquad \qquad = Q_{ij} Q_{il}$

$$\therefore Q_{ij} Q_{il} = \delta_{jl}$$



$$e'_i = Q_{ij} Q_{kj} e'_k$$

$e'_i$  と  $2$  つの - 積:  $\underline{e'_i \cdot e'_l} = Q_{ij} Q_{kj} e'_k \cdot e'_l = Q_{ij} Q_{kj} \delta_{kl} = Q_{ij} Q_{lj}$   
 $\delta_{il} \therefore Q_{ij} Q_{lj} = \delta_{il}$

$N$  個の  $A \in 2$  の基底の基底ベクトルで表す。

$$A = \underline{a_m e_m} = \underline{a'_k e'_k}$$

$$e_m = \underline{Q_{km} e'_k} \quad e'_k = \underline{Q_{km} e_m} \text{ 成り立つ。}$$

$$A = \underline{a_m} e_m = \underline{a'_k Q_{km} e_m}$$

$$A = \underline{a'_k} e'_k = \underline{a_m Q_{km} e'_k}$$

$$\therefore a_m = Q_{km} a'_k$$

$$a'_k = Q_{km} a_m$$

座標変換則