

### §3. Векторное произведение двух векторов

**Определение 3.1.** Упорядоченная тройка некомпланарных векторов  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ , приведённых к общему началу, называется *правоориентированной* или *правой* (соответственно *левой*), если поворот от вектора  $\vec{a}$  к вектору  $\vec{b}$  на наименьший угол виден из конца вектора  $\vec{c}$  происходящим против (по) часовой стрелке (рис. 3.1, 3.2).

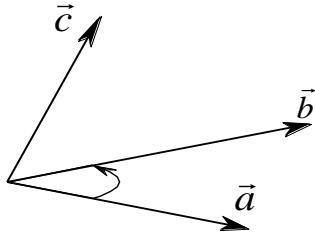


Рис. 3.1. Тройка векторов  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  – правая

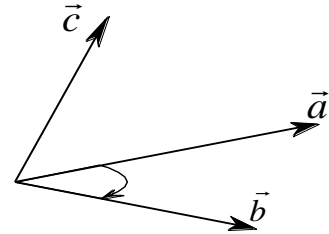


Рис. 3.2. Тройка векторов  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  – левая

**Замечание 3.1.** Угол  $\varphi$  поворота от  $\vec{a}$  к  $\vec{b}$  в этом определении, очевидно, равен по величине углу между векторами  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$ ,  $\varphi = \widehat{(\vec{a}, \vec{b})}$ , и поэтому  $0 < \varphi < \pi$ . Он не может быть равным 0 или  $\pi$ , так как  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  – некомпланарные векторы и, следовательно,  $\vec{a}, \vec{b}$  – неколлинеарные векторы.

**Замечание 3.2.** В соответствии с ориентацией ортов декартовой прямоугольной системы координат, последняя называется *правой* или *левой*. В дальнейшем, если не оговорено противное, используется правая система координат.

**Определение 3.2.** Векторным произведением вектора  $\vec{a}$  на вектор  $\vec{b}$  называется вектор  $\vec{c}$ , удовлетворяющий следующим трем условиям:

1.  $|\vec{c}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\widehat{\vec{a}, \vec{b}})$ ;
2. вектор  $\vec{c}$  перпендикулярен векторам  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$ ;
3. векторы  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  образуют правую тройку.

**Замечание 3.3.** Если векторы  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  коллинеарны или хотя бы один из них нулевой, то их векторное произведение  $\vec{c}$  считается равным нуль-вектору. В самом деле, в этом случае  $|\vec{c}| = 0$ , так как либо  $\sin(\widehat{\vec{a}, \vec{b}}) = 0$ , либо  $|\vec{a}| = 0$ , либо  $|\vec{b}| = 0$ .

Для векторного произведения векторов  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  принято обозначение:  $\vec{a} \times \vec{b}$ , иногда  $[\vec{a}, \vec{b}]$ .

**Пример 3.1.** Даны векторы  $\vec{a} = \vec{i} + \vec{j}$ ,  $\vec{b} = -\vec{i} + \vec{j}$ , где  $\vec{i}, \vec{j}$  – орты прямоугольного базиса. Найти векторное произведение  $\vec{a} \times \vec{b}$  и изобразить его на чертеже.

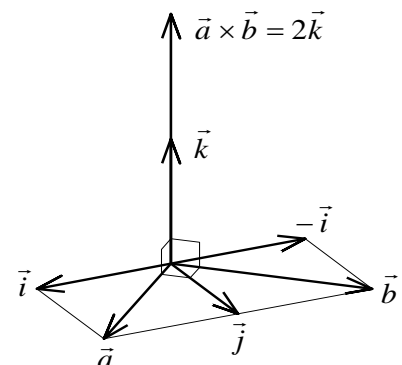


Рис. 3.3. К примеру 3.1

► Рассмотрим прямоугольный базис  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  и построим векторы  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  (рис. 3.3). Так как  $(\vec{a}, \vec{b}) = \pi/2$  и  $|\vec{a}| = |\vec{b}| = \sqrt{2}$ , то  $|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b}) = 2$ . Вектор  $\vec{k}$  перпендикулярен векторам  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$ , а тройка  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{k}$  – правая (рис. 3.3). Поэтому векторы  $\vec{a} \times \vec{b}$  и  $\vec{k}$  коллинеарны и сонаправлены, и  $\vec{a} \times \vec{b} = \frac{|\vec{a} \times \vec{b}|}{|\vec{k}|} \vec{k} = 2\vec{k}$ . ◀

Векторное произведение применяют, например, в физике для вычисления

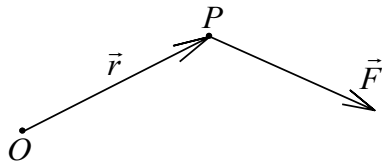


Рис. 3.4. К понятию момента силы  $\vec{F}$  относительно точки  $O$

момента  $\vec{M}$  силы  $\vec{F}$  относительно данной точки  $O$ , который по определению равен  $\vec{r} \times \vec{F}$ , где  $\vec{r}$  – радиус-вектор точки  $P$  – точки приложения силы  $\vec{F}$ , отложенный от точки  $O$  (рис. 3.4). Таким образом,

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}. \quad (3.1)$$

### Свойства векторного произведения

1. Модуль векторного произведения двух неколлинеарных векторов численно равен площади параллелограмма, построенного на этих векторах, как на сторонах.

2. Векторное произведение ненулевых векторов равно нуль-вектору тогда и только тогда, когда его сомножители коллинеарны (линейно зависимы).

**Следствие:**  $\vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$  для любого вектора  $\vec{a}$ .

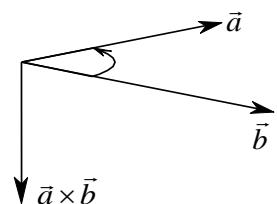
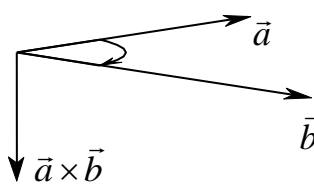
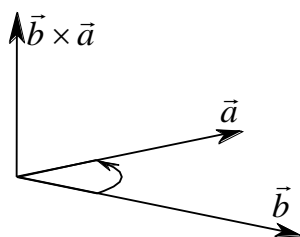
3.  $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$  (антикоммутативность).

4.  $(\lambda \vec{a}) \times \vec{b} = \lambda(\vec{a} \times \vec{b})$ .

5.  $\vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c}$  (дистрибутивность).

► 1. Как известно из планиметрии, площадь параллелограмма  $S$  равна произведению длин его смежных сторон на синус угла между ними. Поэтому имеем  $S = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b}) = |\vec{a} \times \vec{b}|$ .

2. Из равенства  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$  следует коллинеарность этих векторов. Действительно, предположив, что  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  неколлинеарны из определения 3.2 (условие 1) получаем  $\vec{a} \times \vec{b} \neq \vec{0}$ , поскольку в этом случае  $\sin(\vec{a}, \vec{b}) \neq 0$ ,  $|\vec{a}| \neq 0$ ,  $|\vec{b}| \neq 0$ . Если векторы  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  коллинеарны, то  $(\vec{a}, \vec{b}) = 0$  или  $\pi$ , поэтому  $\sin(\vec{a}, \vec{b}) = 0$ , либо один из векторов нулевой. В любом из этих случаев имеем  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$ .



$\vec{b}, \vec{a}, \vec{b} \times \vec{a}$  – правая тройка  
 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}$  – правая тройка  
 $\vec{b}, \vec{a}, \vec{a} \times \vec{b}$  – левая тройка

Рис. 3.5. Иллюстрация к доказательству свойства 3 – свойства антикоммутативности векторного произведения

**3.** Доказываемое равенство очевидно, если  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  коллинеарны или один из них нулевой. Далее предполагаем, что  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  – неколлинеарные и, следовательно, ненулевые векторы. Длины векторов  $\vec{a} \times \vec{b}$  и  $\vec{b} \times \vec{a}$  равны в силу первого условия из определения 3.2, так как  $(\vec{a}, \vec{b}) = (\vec{b}, \vec{a})$ . Они коллинеарны, поскольку перпендикулярны одной и той же паре неколлинеарных векторов. Остаётся показать, что они противоположно направлены. В самом деле, тройки векторов  $\vec{b}, \vec{a}, \vec{b} \times \vec{a}$  и  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}$  – обе правые по определению 3.2, а тройка векторов  $\vec{b}, \vec{a}, \vec{a} \times \vec{b}$  – левая (рис. 3.5). Поэтому  $\vec{a} \times \vec{b}$  и  $\vec{b} \times \vec{a}$  противоположно направлены.

**4.** Доказываемое соотношение очевидно, если векторы  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  коллинеарны, либо один из них нулевой, либо  $\lambda = 0$ . Для неколлинеарных (и, следовательно, ненулевых) векторов  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  и  $\lambda \neq 0$  покажем, что вектор  $\lambda(\vec{a} \times \vec{b})$  является векторным произведением векторов  $\lambda\vec{a}$  и  $\vec{b}$ . Имеем

$$|\lambda(\vec{a} \times \vec{b})| = |\lambda| \cdot |\vec{a} \times \vec{b}| = |\lambda| \cdot |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \sin(\widehat{(\vec{a}, \vec{b})}) = |\lambda\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \sin(\widehat{(\vec{a}, \vec{b})}).$$

Углы  $(\vec{a}, \vec{b})$  и  $(\lambda\vec{a}, \vec{b})$  либо совпадают (при  $\lambda > 0$ , рис. 3.6), либо в сумме равны  $\pi$  (при  $\lambda < 0$ , рис. 3.6), отсюда  $\sin(\widehat{(\vec{a}, \vec{b})}) = \sin(\widehat{(\lambda\vec{a}, \vec{b})})$ . Окончательно получаем  $|\lambda(\vec{a} \times \vec{b})| = |\lambda\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \sin(\widehat{(\lambda\vec{a}, \vec{b})}) = |(\lambda\vec{a}) \times \vec{b}|$ . Условие 1 из определения 3.2 выполнено.

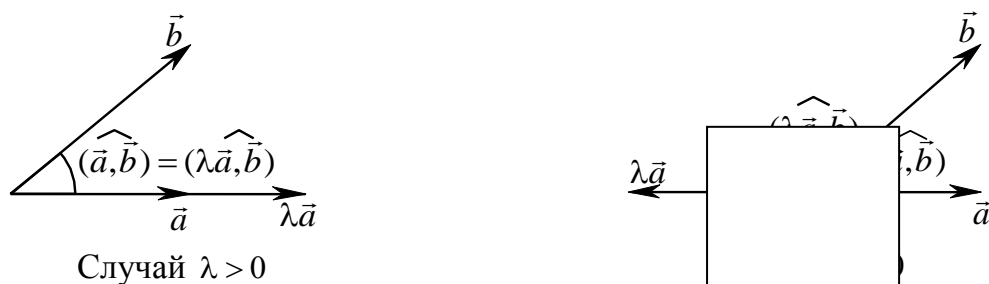


Рис. 3.6. Связь между углами  $(\vec{a}, \vec{b})$  и  $(\lambda\vec{a}, \vec{b})$

Условие 2 также выполнено, ибо вектор  $\lambda(\vec{a} \times \vec{b})$  перпендикулярен векторам  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$ , поэтому перпендикулярен и векторам  $\lambda\vec{a}$  и  $\vec{b}$ . Наконец, векторы  $\lambda\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  и  $\lambda(\vec{a} \times \vec{b})$  при любом  $\lambda \neq 0$  образуют правую тройку (рис. 3.7). ◀

Свойство 5 будет доказано в §4 настоящей главы.

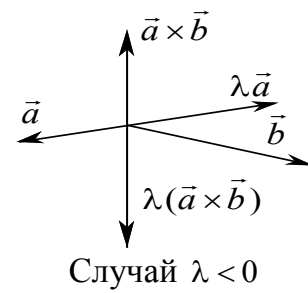
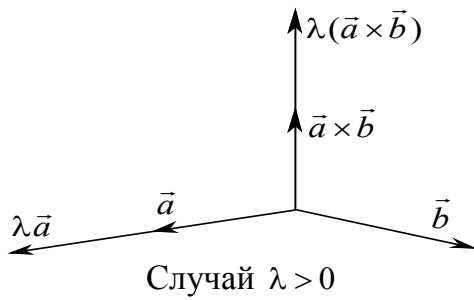


Рис. 3.7. Иллюстрация к доказательству св. 4 векторного произведения

**Пример 3.2.** Найти площадь параллелограмма, построенного на векторах  $\vec{a} = 2\vec{p} - \vec{q}$  и  $\vec{b} = \vec{p} + 3\vec{q}$ , если  $|\vec{p}| = 2$ ,  $|\vec{q}| = 3$ , а  $(\widehat{\vec{p}, \vec{q}}) = \pi/6$ .

► Искомая площадь  $S = |\vec{a} \times \vec{b}|$  (свойство 1),  $\vec{a} \times \vec{b} = (2\vec{p} - \vec{q}) \times (\vec{p} + 3\vec{q})$ . Используем свойство 5:  $\vec{a} \times \vec{b} = (2\vec{p}) \times \vec{p} - \vec{q} \times \vec{p} + (2\vec{p}) \times (3\vec{q}) - \vec{q} \times (3\vec{q})$ . По следствию из свойства 2:  $(2\vec{p}) \times \vec{p} = \vec{q} \times (3\vec{q}) = \vec{0}$ , а по свойству 4:  $(2\vec{p}) \times (3\vec{q}) = 6(\vec{p} \times \vec{q})$ . В результате получаем равенство  $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{q} \times \vec{p} + 6(\vec{p} \times \vec{q})$ . Поменяем местами сомножители в первом слагаемом в правой части (3.2). В силу свойства 3 это слагаемое изменяет знак. После приведения подобных членов приходим к соотношению  $\vec{a} \times \vec{b} = 7(\vec{p} \times \vec{q})$ . Теперь имеем  $S = |7(\vec{p} \times \vec{q})| = 7|\vec{p} \times \vec{q}| = 7|\vec{p}||\vec{q}|\sin(\widehat{\vec{p}, \vec{q}}) = 7 \cdot 2 \cdot 3 \cdot 1/2 = 21$  (кв. ед.). ◀