

# Tekislikda va fazoda affin va dekart koordinatalar sistemasi

## Tekislikda nuqtaning koordinatalari.

Tekislikda nuqtaning o'rnini ma'lum sonlar yordamida aniqlashga imkon beradigan usul ko'rsatilgan bo'lsa, tekislikda koordinatalar sistemasi berilgan deyiladi. Tekislikda koordinatalarning turli sistemalari mavjud bo'lib, biz ularning soddalarini quramiz.

## Tekislikda koordinatalarning affin sistemasi.

Tekislikda biror  $O$  nuqtaga qo'yilgan nokallenlar ixtiyoriy ikkita  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  vektorlar berilgan bo'lsin. Bu vektorlar sistemasi  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2)$  vektorlar orqali o'tuvchi  $a, b$  to'g'ri chiziqlarni olamiz.

**1-Ta'rif:** Musbat yo'nalishlari mos ravishda  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  vektorlar bilan aniqlanuvchi  $a, b$  to'g'ri chiziqlardan tashkil topgan sistema tekislikda koordinatalarning affin sistemasi yoki affin reperi deb ataladi va u  $\vec{V}(0, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$  kabi belgilanadi.

$O = a \cap b$  nuqta koordinatalar boshi,  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$ -vektorlar esa koordinata vektorlari deyiladi. Musbat yo'nalishlari  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  vektorlar bilan aniqlangan  $a, b$  to'g'ri chiziqlar mos ravishda absissalar va ordinatalar o'qlari deb ataladi. Tekislikda affin reperi berilgan bo'lsin. Shu tekislikning  $M$  nuqtasi uchun  $\vec{OM}$  vektor  $M$  nuqtaning radius vektorlari deyiladi va  $\vec{OM}$  vektor quyidagicha ifodalanadi:

$$\vec{OM} = x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2$$

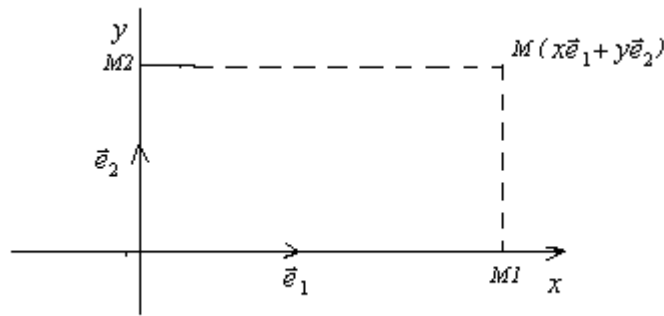
**2-Ta'rif:**  $\vec{OM}$  radius vektorning  $x_1, y_1$  koordinatalari  $M$  nuqtaning  $(0; \vec{e}_1, \vec{e}_2)$  affin reperidagi koordinatalari deyiladi va  $M(x_1, y_1)$  bilan belgilanadi.

Tekislikda affin sistemasi berilgan bo'lsa, biror  $M$  nuqtaga koordinata bo'lmish  $x_1, y_1$  mos keladi va aksincha. Tekislikda  $(0; \vec{e}_1, \vec{e}_2)$  affin reperda absissalar o'qiga koordinatalar boshidan boshlab  $OM_1 = x \cdot \vec{e}_1$  vektor ordinatalar o'qiga  $OM_2 = y \cdot \vec{e}_2$  vektorni qo'yib hosil qilingan  $M_1, M_2$  nuqtalardan mos ravishda absissalar va ordinatalar o'qlariga parallel to'g'ri chiziqlar o'tkazsak, ularning kesishgan nuqtasi  $M$  nuqta bo'ladi.

$$\vec{OM} = \vec{OM}_1 + \vec{OM}_2 = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2$$

shunday qilib reperga nisbatan

$$M(x, y) \Leftrightarrow \vec{OM} = x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2 \quad (1)$$



1-rasm

$\overrightarrow{OM} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2$ . Agar  $M$  nuqtaning absissasi nol bo'lsa ( $x=0$ ) unda (1) tenglamada shu ko'rinishda bo'ladi:

$$\overrightarrow{OM} = y\vec{e}_2$$

$M$  nuqta  $Oy$  o'qda yotadi. Koordinatalar tekisligi butun tekislikni 4 ta bo'lakka ajratadi. Agar  $M$  nuqta koordinatalari koordinata o'qida yotmasa uning koordinatalari ishorasiga qarab qaysi chorakda yotishi aniqlanadi. Agar  $M$  nuqta koordinatalari

$x > 0, y > 0$  bo'lsa 1-chorakda

$x < 0, y > 0$  bo'lsa 2-chorakda

$x < 0, y < 0$  bo'lsa 3-chorakda

$x > 0, y < 0$  bo'lsa 4-chorakda

$(0, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$  reperga nisbatan  $A(x_1, y_1); B(x_2, y_2)$  nuqtalarni olaylik. Bu nuqtalarning radiuslari vektorlari  $\overrightarrow{OA} = x_1\vec{e}_1 + y_1\vec{e}_2$ ,  $\overrightarrow{OB} = x_2\vec{e}_1 + y_2\vec{e}_2$  ko'rinishda bo'ladi. Bularni bilgan holda  $\overrightarrow{AB}$  vektorning koordinatalarini topamiz.

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA} = x_2\vec{e}_1 + y_2\vec{e}_2 - x_1\vec{e}_1 - y_1\vec{e}_2 = (x_2 - x_1)\vec{e}_1 + (y_2 - y_1)\vec{e}_2$$

Bundan  $\overrightarrow{AB}$  vektorning koordinatalari  $\overrightarrow{AB} = (x_2 - x_1; y_2 - y_1)$  hosil bo'ladi.

**3-Ta'rif:** Affin reperining koordinata vektorlari  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  ortanormallangan bazisni tashkil etsin, ya'ni  $\vec{e}_1 \perp \vec{e}_2, |\vec{e}_1| = |\vec{e}_2| = 1$  bu holda biz koordinatalarning to'g'ri burchakli sistemasi yoki Dekart reperi berilgan deymiz. So'ng reporni  $(0, i, j)$  ko'rinishda belgilaymiz. Bu yerda  $\vec{i}^2 = \vec{j}^2 = 1, \vec{i} \times \vec{j} = 0$

**4-Ta'rif:**  $M_1, M_2$  nuqtalar orasidagi masofa deb,  $\overrightarrow{M_1M_2}$  yoki  $\overrightarrow{M_2M_1}$  vektorlar uzunligiga aytiladi.

Ta'rifga ko'ra  $\rho(M_1M_2) = |\overrightarrow{M_1M_2}|$   $M_1(x_1, y_1); M_2(x_2, y_2)$  bo'lsin, u holda  $\overrightarrow{M_1M_2} = \overrightarrow{OM_2} - \overrightarrow{OM_1}$  bo'ladi.

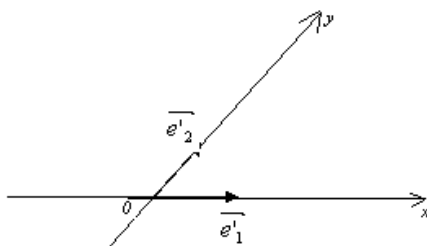
$\overrightarrow{M_1M_2} = \overrightarrow{OM_2} - \overrightarrow{OM_1} = (x_2 - x_1; y_2 - y_1)$  vektorning uzunligini topish formulasini bilgan holda  $\rho(M_1, M_2)$  vektorning uzunligini topamiz.

$$|\overrightarrow{M_1M_2}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2} \quad (2)$$

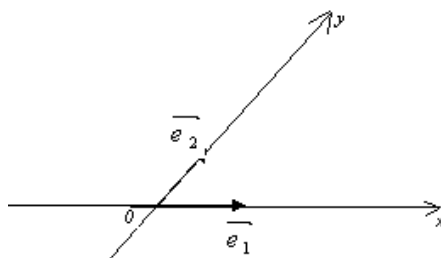
Demak, berilgan  $M_1, M_2$  nuqtalar orasidagi masofa (2) ga qarab topiladi.

### Affin koordinatalar sistemasini almashtirish.

Bizga ikkita  $Q(0; \vec{e}_1; \vec{e}_2)$  va  $(o'; \vec{e}'_1; \vec{e}'_2)$  reper berilgan bo'lsin.



2-rasm .



3-rasm.

$O'(c_1, c_2)$ ,  $\vec{e}'_1(a_1, a_2)$ ,  $\vec{e}'_2(b_1, b_2)$  Biz tekislikda  $M$  koordinatalari  $(x, y)$  bo'lsin, ya'ni koordinata sistemasiga nisbatan koordinatalari  $(x', y')$  bo'lsin.  $\begin{pmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{pmatrix} \neq 0$  deb shart qo'yamiz.

$$\overrightarrow{OM} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2.$$

$$\overrightarrow{OM} = x'\vec{e}'_1 + y'\vec{e}'_2; \overrightarrow{OM} = \overrightarrow{OO'} + \overrightarrow{O'M} = c_1\vec{e}_1 + c_2\vec{e}_2 + x'\vec{e}'_1 + y'\vec{e}'_2$$

$$x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 = c_1\vec{e}_1 + c_2\vec{e}_2 + x'(a_1\vec{e}_1 + b_1\vec{e}_2) + y'(a_2\vec{e}_1 + b_2\vec{e}_2) =$$

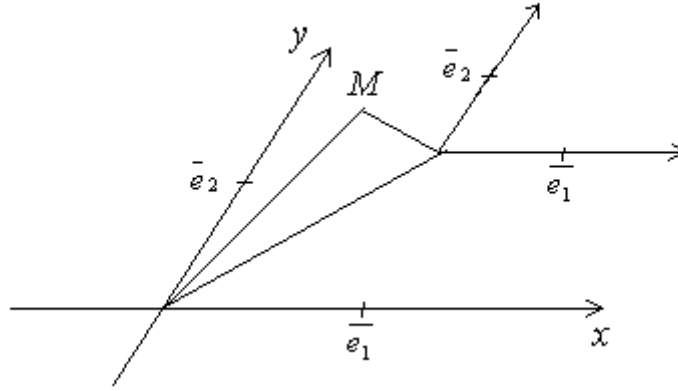
$$= (a_1x' + b_1y' + c_1)\vec{e}_1 + (a_2x' + b_2y' + c_2)\vec{e}_2$$

$$(x - a_1x' - b_1y' - c_1)\vec{e}_1 + (y - a_2x' - b_2y' - c_2)\vec{e}_2 = 0$$

$$x = (a_1x' + b_1y' + c_1)$$

$$y = (a_2x' + b_2y' + c_2)$$

(3)



4-rasm

### Dekart koordinatalar sistemasini almashtirish.

Bizga ikkita dekart koordinatalar sistemasi berilgan bo'lsin.

$$\beta = (o, i, j), \beta' = (o', i', j') \quad O' = (c_1; c_2), \quad i' = (a_1; a_2), \quad j' = (b_1; b_2),$$

$$\vec{i}' = a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j}; \quad \vec{j}' = b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} \quad (4)$$

$$(\vec{i}' \wedge \vec{i}') = \alpha$$

1) Bu ikkita koordinata sistemasi bir xil ariyentatsiyali bo'lsin. U holda  $\vec{j}'$  orasidagi burchakni hisoblaymiz.

$$(\vec{i}', \vec{j}) = 90^\circ + \alpha,$$

$$(\vec{i}', \vec{j}) = 90^\circ - \alpha,$$

$$(\vec{i}', \vec{i}') = a_1(\vec{i}, \vec{i}) + a_2(\vec{j}, \vec{i}),$$

$$|\vec{i}'| \cdot |\vec{i}'| \cos \alpha = a_1 |\vec{i}|^2 + a_2 |\vec{j}| |\vec{i}| \cos 90^\circ, \quad a_1 = \cos \alpha$$

$$(\vec{i}', \vec{j}) = a_1(\vec{i}, \vec{j}) + a_2(\vec{j}, \vec{j}), \quad (\vec{j}', \vec{i}) = b_1(\vec{i}, \vec{i}) + b_2(\vec{j}, \vec{i}),$$

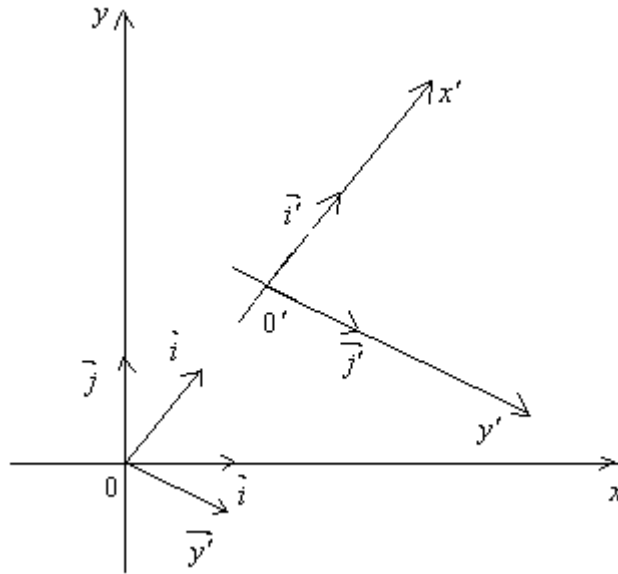
Bundan kelib chiqadi:

$$b_1 = \cos(90^\circ + \alpha) = -\sin \alpha, \quad a_2 = \cos(90^\circ - \alpha) = \sin \alpha, \quad (\vec{j}', \vec{j}') = b_1(\vec{i}, \vec{j}) + b_2(\vec{j}, \vec{j}), \quad b_2 = \cos \alpha$$

$$\begin{cases} x = x' \cos \alpha - y' \sin \alpha + c_1 \\ y = x' \sin \alpha + y' \cos \alpha + c_2 \end{cases} \quad (5)$$

2)Endi koordinatalar sistemalari har xil ariyentatsiyali bo'lsin:

$$(\vec{i}, \vec{i}') = \alpha, \quad (\vec{i}', \vec{j}') = 270^\circ - \alpha, \quad (\vec{i}', \vec{j}) = 90^\circ + \alpha, \quad (\vec{j}', \vec{j}') = 180^\circ + \alpha.$$



5-rasm .

Har xil ariyentatsiyali:  $(\vec{i}, \vec{j}) = \alpha$ ,  $(\vec{i}, \vec{j}') = 270^\circ - \alpha$ ,  $(\vec{i}, \vec{i}) = 1$ ,  $(\vec{i}, \vec{j}) = 90^\circ + \alpha$ ,  $(\vec{i}, \vec{j}') = 90^\circ - \alpha$ ,  $(\vec{i}, \vec{j}) = 0$ ,  $(\vec{j}, \vec{j}') = 180^\circ + \alpha$ ,  $(\vec{i}, \vec{i}') = \cos \alpha$ .  $\vec{i}' = a_1 \vec{i} + b_1 \vec{j}$ ,  $\vec{j}' = a_2 \vec{i} + b_2 \vec{j}$ ,  $(\vec{i}, \vec{j}') = \cos(270^\circ + \alpha)$ ,  $(\vec{i}, \vec{i}') = a_1(\vec{i}, \vec{i}) + b_1(\vec{i}, \vec{j}) = a_1$ ,  $a_1 = \cos \alpha$ ,  $(\vec{i}, \vec{j}) = \sin \alpha$ .

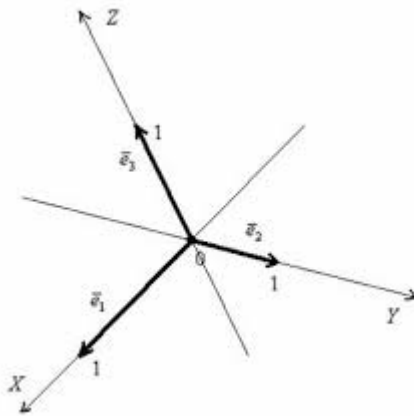
$$\begin{cases} x' = x \cos \alpha - y \sin \alpha + c_1 \\ y' = x \sin \alpha + y \cos \alpha + c_2 \end{cases}$$

$$b_1 = \sin \alpha, a_2 = \sin \alpha, b_2 = -\cos \alpha.$$

Fazoda yoki tekislikda affin koordinatalar sistemasini kiritish uchun birorta bazis va bitta nuqta tanlanadi.

**5-Ta'rif:** Agar  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  bazis va  $O$  nuqta berilgan bo'lsa,  $\overrightarrow{OM}$  vektorning  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  bazisdagi koordinatalari  $M$  nuqtaning affin koordinatalari deyiladi.

$O$  nuqtadan o'tib,  $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$  vektorlar bilan aniqlanadigan to'g'ri chiziqlar mos ravishda  $Ox, Oy, Oz$  deb belgilab, ular koordinata o'qlari, birinchisi abssissalar ( $X$ ) o'qi, ikkinchisi ordinatalar ( $Y$ ) o'qi va, nihoyat, uchinchi applikatalar ( $Z$ ) o'qi deb ataladi. Bu o'qlarning har ikkitasi bilan aniqlanadigan uchta tekislik  $Oxy, Oxz, Oyz$  deb belgilab, ular koordinata tekisliklari deb ataladi (6-rasm).



**6-rasm.**

Fazodagi har bir  $M$  nuqtaga aniq bir  $\overrightarrow{OM}$  vektorni doimo mos keltirish mumkin, ya'ni boshi koordinatalar boshida, oxiri esa berilgan  $M$  nuqtada bo'lgan vektorni mos keltiradi.

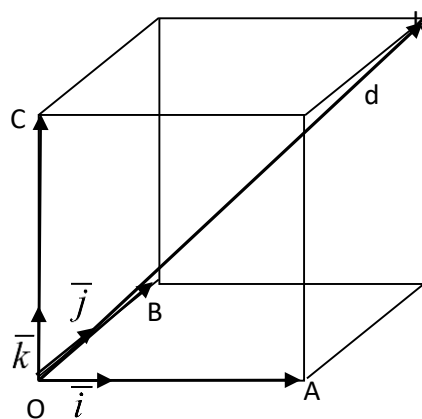
$\overrightarrow{OM}$  vektorning koordinatalar  $(x, y, z)$  bo'lsa, u holda bu uchta  $x, y, z$  son  $M$  nuqtaning affin sistemadagi koordinatalari bo'ladi:

$$\overrightarrow{OM}(x, y, z) \Leftrightarrow M(x, y, z).$$

Demak, fazo nuqtalari to'plami bilan ma'lum tartibda olingan haqiqiy sonlar uchliklari to'plami orasida biektiv moslik mavjud.

**1-teorema.** Dekart koordinatalar sistemasida vektorning berilgan bazisdagi koordinatalari, uning koordinatalar o'qlariga tushirilgan proyeksiyalari bilan ustma-ust tushadi.

$\Delta$  **Isbot.** Bizga  $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$  ortonormal bazis berilgan bo'lsa, bularning boshlarini  $O$  nuqtaga joylashtirib  $Oxyz$  koordintalar sistemasini kiritaylik. Agar  $\vec{a} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$  bo'lsa,  $\vec{a}$  vektorning boshini koordinata boshiga joylashtirib, uning oxirini  $M$  bilan belgilaymiz. Agar  $M$  nuqtaning koordinata o'qlariga ortogonal proyeksiyalarini  $A, B, C$  harflari bilan belgilasak:  $\overrightarrow{OA} = x\vec{i}$ ,  $\overrightarrow{OB} = y\vec{j}$ ,  $\overrightarrow{OC} = z\vec{k}$  tengliklarni hosil qilamiz. Ikkinchi tomondan  $\overrightarrow{OA}, \overrightarrow{OB}, \overrightarrow{OC}$  kesmalarning kattaliklari mos ravishda  $x, y, z$  sonlariga teng bo'lganligi uchun  $x = pr_{Ox}\vec{a}$ ,  $y = pr_{Oy}\vec{a}$ ,  $z = pr_{Oz}\vec{a}$  munosabatlarni hosil qilamiz (7-rasm)  $\blacktriangle$ .



7-rasm.