

КИЇВСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ ІМЕНІ ТАРАСА ШЕВЧЕНКА

Спеціальність ___ Інженерія програмного забезпечення

Навчальний предмет ___ Алгебра та геометрія

Курс ___1 Семестр ___1

ЕКЗАМЕНАЦІЙНИЙ БІЛЕТ № 4.

1. Проекція вектора на вісь, теорема про спрямовуючі косинуси.

2. Відокремлення кратних множників.

3. Довести, що прямі $\frac{x-1}{2} = \frac{y+2}{-3} = \frac{z-5}{4}$; $x = 3t + 7$, $y = -2t + 2$, $z = -2t + 1$ знаходяться в одній площині і скласти рівняння цієї площини.

4. Розв'язати систему лінійних рівнянь

$$7x_1 + 9x_2 + 4x_3 + 2x_4 - 2 = 0$$

$$2x_1 - 2x_2 + x_3 + x_4 - 6 = 0$$

$$5x_1 + 6x_2 + 3x_3 + 2x_4 - 3 = 0$$

$$2x_1 + 3x_2 + x_3 + x_4 = 0$$

Затверджено на засіданні кафедри *Дослідження операцій*
від 18 листопада 2020 року протокол № 5.

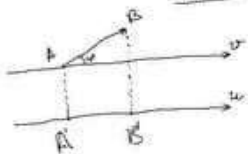
Зав. кафедрою

Іксанов О.М.

Екзаменатори

Довгай Б.В., Проскурін Д.П.

Проекция вектора на ось.



Итак в пространстве задана ось l ,
 AB - заданный вектор.

Через конец этого вектора проводимся
 перпендикуляр, пересекающий ось l .

В пересечении отложим точку $A'B'$. Тогда $AA' \perp l$, $BB' \perp l$.

Опр. Проекцией вектора AB на ось l наз. длина
 вектора $A'B'$, приняв за единицу длину из знака "+",
 а если направление $A'B'$ по оси l противоположно,
 то знак "−", в противном случае нулевой.

Проекция AB на ось l наз. $pr_l AB$.

Проведем через A ось l , перпендикуляр оси l и одного из концов
 z косо. Тогда $pr_l AB = pr_u AB$.

Положим через l ось AB и ось z .
 Этот ось совпадает с осью AB и осью z .

Тогда очевидно, что $pr_u AB = |AB| \cos \varphi = pr_l AB$.

Итак \vec{a} - заданный ненулевой вектор. Проекция \vec{a} на \vec{b} будет
 длиной проекции \vec{a} на ось, это задается длиной \vec{b} . $pr_{\vec{b}} \vec{a}$.

Теорема (про проекции)

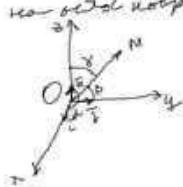
Проекция суммы двух векторов на одну ось равна
 сумме проекций этих векторов на эту ось.

$$pr_u (\vec{a} + \vec{b}) = pr_u \vec{a} + pr_u \vec{b}.$$

Аналогично справедливо на другой оси, то есть
 проекция разности на эту ось.

$$pr_u (\vec{a} - \vec{b}) = pr_u \vec{a} - pr_u \vec{b}, \quad \text{и т.д.}$$

Итак в пространстве задана ДПСК, $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ - базисные векторы
 на этой координатной.



M - данная точка

OM - заданный вектор.

Этот вектор разлагается по базису:

$$OM = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}, \quad OM = (x, y, z).$$

Задача: проекция вектора на ось

$$x = pr_{\vec{i}} OM; \quad y = pr_{\vec{j}} OM; \quad z = pr_{\vec{k}} OM.$$

Примечание $OM \neq 0$.

Положим через x, y, z оси, эти векторы удовлетворяют
 соотношению x, y, z .

Тогда по определению проекции

$$pr_{\vec{i}} OM = |OM| \cos \alpha = x$$

$$pr_{\vec{j}} OM = |OM| \cos \beta = y$$

$$pr_{\vec{k}} OM = |OM| \cos \gamma = z$$

$\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$ наз. направляющими косинусами вектора OM .

Опр. Направляющие косинусы, эти косинусы вектора $\vec{a} \neq 0$ удовлетворяют
 соотношению для ДПСК на направляющих косинусов \vec{a} .

Таким образом, косинус OM можно записать в функции

$$OM = (|OM| \cos \alpha, |OM| \cos \beta, |OM| \cos \gamma).$$

Задача. Находим $|OM| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$, $OM \neq 0$

$$\cos \alpha = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}; \quad \cos \beta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}; \quad \cos \gamma = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}.$$

$$\text{Таким образом } \cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1.$$

Назовем направляющие

Теор. (про направляющие косинусы).

Аналогично $\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$ - направляющие косинусы
 данного вектора $\vec{a} \neq 0$, то $\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1$.

Визуальное краткое изложение

Пусть $f(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0$ — задан многочлен над полем F , причём $\sigma(f) \geq 1$.

Этот многочлен можно разложить в факторизацию неприводимых над полем F . Пусть $f(x) = \alpha p_1^{n_1}(x) p_2^{n_2}(x) \dots p_k^{n_k}(x)$ — канонический разложение этого многочлена.

Положим $S = \max\{n_1, n_2, \dots, n_k\}$, где S — наименьшая кратность неприводимого множителя.

Тогда, положим $X_1(x)$ — фактор без неприводимых множителей кратности 1. Тогда также неприводимых делителей, имеющих $X_1(x) = 1$.

Аналогично, $X_2(x)$ — фактор без неприводимых множителей кратности 2, причём, если какой-то делитель в этом факторе кратности 2, то также неприводимых делителей, имеющих $X_2(x) = 1$.

и т.д.
 $X_S(x)$ — фактор без неприводимых множителей кратности S , делитель по определению.

Тогда $f(x) = \alpha X_1(x) X_2^2(x) \dots X_S^S(x)$.

Множители $X_i(x)$, $i = \overline{1, S}$ называют неприводимыми делителями $f(x)$.

Задача визуального решения состоит в том, чтобы для заданного многочлена $f(x)$ выписать множители $X_1(x), X_2(x), \dots, X_S(x)$. При этом, если многочлен $f(x)$ в факторизации неприводимых делителей не записан.

Алгоритм визуального краткого изложения

$f(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0 \in F[x]$, $\sigma(f) \geq 1$.

$f(x) = \alpha X_1(x) X_2^2(x) \dots X_S^S(x)$.

- 1) $d_1(x) = \text{HCD}(f(x), f'(x)) = \alpha_1 X_1(x) X_2^2(x) \dots X_S^{S-1}(x)$,
 $d_2(x) = \text{HCD}(d_1(x), d_1'(x)) = \alpha_2 X_2(x) X_3^2(x) \dots X_S^{S-2}(x)$,
 \dots
 $d_{s-1}(x) = \text{HCD}(d_{s-2}(x), d_{s-2}'(x)) = \alpha_{s-1} X_s(x)$,
 $d_s(x) = \text{HCD}(d_{s-1}(x), d_{s-1}'(x)) = \text{const}$

$$2) E_1(x) = \frac{f(x)}{d_1(x)} = \gamma_1 X_2(x) X_3(x) \dots X_S(x);$$

$$E_2(x) = \frac{d_1(x)}{d_2(x)} = \gamma_2 X_3(x) X_4(x) \dots X_S(x);$$

$$E_3(x) = \frac{d_2(x)}{d_3(x)} = \gamma_3 X_4(x) X_5(x) \dots X_S(x);$$

$$\dots$$

$$E_{s-1}(x) = \frac{d_{s-2}(x)}{d_{s-1}(x)} = \gamma_{s-1} X_s(x) X_S(x);$$

$$E_s(x) = \frac{d_{s-1}(x)}{d_s(x)} = \gamma_s X_S(x);$$

$$3) X_1(x) = \beta_1 \frac{E_1(x)}{E_2(x)};$$

$$X_2(x) = \beta_2 \frac{E_2(x)}{E_3(x)};$$

$$X_3(x) = \beta_3 \frac{E_3(x)}{E_4(x)};$$

$$\dots$$

$$X_{s-1}(x) = \beta_{s-1} \frac{E_{s-1}(x)}{E_s(x)};$$

$$X_s(x) = \beta_s E_s(x).$$

Задание 14
 1) Проверить, являются ли векторы \vec{a}_1, \vec{a}_2 базисом в пространстве.
 2) Выразить вектор \vec{b} в базисе \vec{a}_1, \vec{a}_2 .

③ $\frac{x-1}{2} = \frac{y+2}{-3} = \frac{z-5}{4}$; $x = 3t + 8, y = 2t + 2, z = -2t + 1$

$$\begin{cases} x = 3t + 8 \\ y = 2t + 2 \\ z = -2t + 1 \end{cases} \quad \begin{cases} \vec{a}_1 = \{2; -3; 4\} \\ \vec{a}_2 = \{3; 2; -2\} \\ \vec{a}_3 = \{8; 2; 1\} \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 + 2k = 3t + 8 \\ -2 - 3k = 2t + 2 \\ 5 + 4k = -2t + 1 \end{cases} \quad \begin{cases} 2k = 3t + 6 \\ -3k = 2t + 4 \\ 4k = -2t - 4 \end{cases} \quad \begin{cases} k = \frac{3t+6}{2} \\ k = -\frac{2t+4}{3} \\ 4k = -2t-4 \end{cases}$$

$$\frac{3t+6}{2} = -\frac{2t+4}{3}$$

$$-9t - 18 = 4t + 8$$

$$13t = -26$$

$$\begin{cases} t = -2 \\ k = 0 \end{cases}$$

$$4k = -2 \cdot (-2) - 4$$

$$4k = 4 - 4$$

$$k = 0$$

$$x = -6 + 8 = 2 \quad y = -4 + 2 = -2 \quad z = -2 \cdot (-2) + 1 = 5$$

$$x = 2; y = -2; z = 5 \quad (\text{т. пересечения})$$

Доказать, что прямые лежат в одной плоскости.

$\vec{M}, \vec{N}, \vec{a}_1, \vec{a}_2$ - коллинеарны

$$\vec{M}, \vec{N}, \vec{a}_1, \vec{a}_2 = 0$$

$$\vec{M}, \vec{N} = (6; 4; -4)$$

$$\vec{M}, \vec{N}, \vec{a}_1, \vec{a}_2 = \begin{vmatrix} 6 & 4 & -4 \\ 2 & -3 & 4 \\ 3 & 2 & -2 \end{vmatrix} =$$

$$= 6 \cdot (-3) \cdot (-2) + 4 \cdot 4 \cdot 3 + (-4) \cdot 2 \cdot 2 - (-4) \cdot (-3) \cdot 3 - 8 \cdot 4 \cdot 2 - 4 \cdot 2 \cdot 6 =$$

$$= 36 + 48 - 16 - 36 - 48 + 16 = 0 \Rightarrow \text{прямая лежит в плоскости}$$

$$\vec{a}_1 \times \vec{a}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & -3 & 4 \\ 3 & 2 & -2 \end{vmatrix} = \vec{i} \begin{vmatrix} -3 & 4 \\ 2 & -2 \end{vmatrix} - \vec{j} \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 3 & -2 \end{vmatrix} + \vec{k} \begin{vmatrix} 2 & -3 \\ 3 & 2 \end{vmatrix}$$

$$= -2\vec{i} - \vec{j}(-4-12) + \vec{k}(4+9) = -2\vec{i} + 16\vec{j} + 13\vec{k}$$

$$-2(x-1) + 16(y+2) + 13(z-5) = 0; \\ -2x + 16y + 13z + 2 + 32 - 65 = 0$$

$$-2x + 16y + 13z - 31 = 0$$

$$2x - 16y - 13z + 31 = 0;$$

$$(4) \begin{pmatrix} 2 & -16 & -13 & 31 & | & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{-2I} \begin{pmatrix} 0 & -16 & -13 & 31 & | & -4 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{-2II} \begin{pmatrix} 0 & -16 & -13 & 31 & | & -4 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \end{pmatrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & -16 & -13 & 31 & | & -4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & -16 & -13 & 31 & | & -4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{2III} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & -16 & -13 & 31 & | & -4 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \end{pmatrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{-3II} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & | & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & | & -6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & | & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 + x_3 - x_4 = 2 \\ x_2 - 2x_3 + 2x_4 = -6 \\ 5x_3 - 5x_4 = 12 \\ x_4 = 1 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} 5x_3 - 5 &= 12; \quad 5x_3 = 17 \\ x_3 &= \frac{17}{5} = 3,4 \\ x_2 - 6,8 + 2 &= -6 \\ x_2 &= -6 + 4,8 = -1,2 \\ x_1 + 3,4 - 1 &= 2; \\ x_1 &= 2 - 2,4 = -0,4. \end{aligned}$$

$$B: x_1 = -0,4, x_2 = -1,2, x_3 = 3,4, x_4 = 1.$$