

§6. Векторное пр-е векторов

0.1. Векторным пр-ем
б-ра \vec{a} на б-р \vec{b} наз.

вектор \vec{c} : $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$

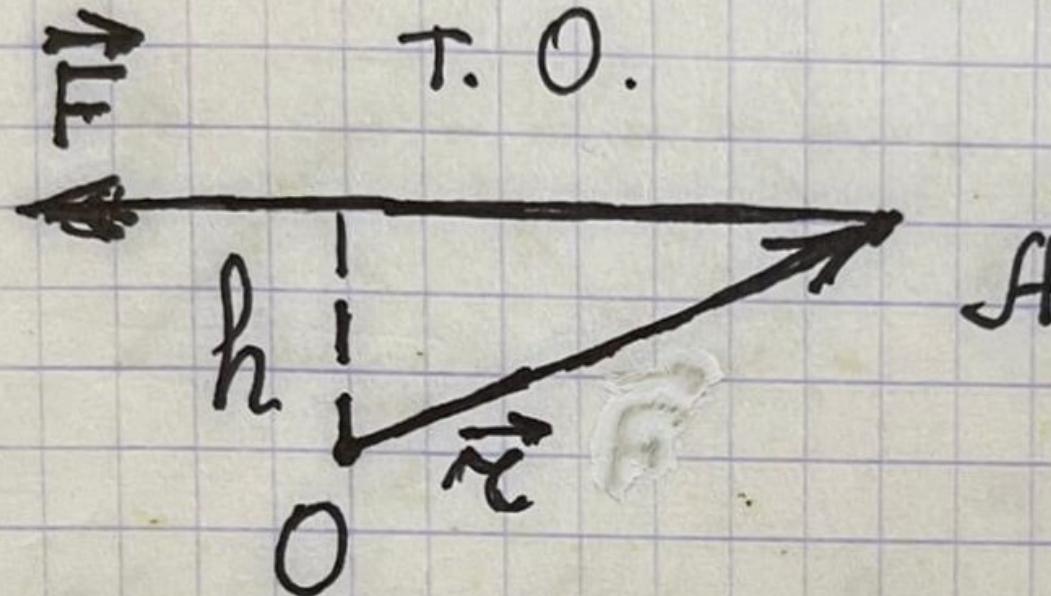
1) $|\vec{c}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b})$, (1)

2) $\vec{c} \perp \vec{a}$, $\vec{c} \perp \vec{b}$

3) $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ - правая тройка
б-ров.

Зад.

1)



$$|\vec{M}| = |\vec{r}| \cdot h$$
$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \quad (2)$$

$$2) |\vec{a} \times \vec{b}| = S_{\square}(\vec{a}, \vec{b}) \quad (3)$$

$S_{\square}(\vec{a}; \vec{b}) =$

$$= |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b})$$

свойства вект. np-я

① $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$

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

$$3) (\vec{a} + \vec{b}) \times \vec{c} = \vec{a} \times \vec{c} + \vec{b} \times \vec{c}$$

$$\boxed{4)} \vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$$

H. $\vec{a} \parallel \vec{b} \Rightarrow (\vec{a}, \vec{b}) = \begin{cases} 0 \\ \pi \end{cases} \Rightarrow$

$$\sin(\vec{a}, \vec{b}) = 0 \Rightarrow |\vec{a} \times \vec{b}| = 0$$

$$\Rightarrow \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}.$$

D. $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Rightarrow \begin{cases} |\vec{a}| = 0 \quad (\vec{a} = \vec{0}) \\ |\vec{b}| = 0 \quad (\vec{b} = \vec{0}) \\ \sin(\vec{a}, \vec{b}) = 0 \end{cases}$

$$\Rightarrow \vec{a} \parallel \vec{b}$$

Зад. $\vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$

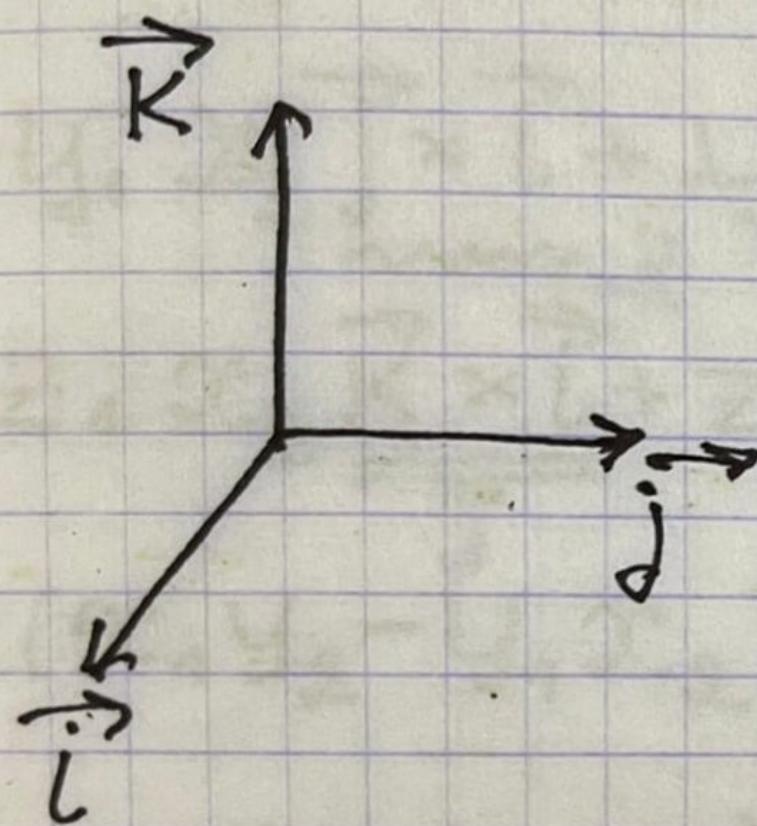
Д.] $\vec{a} = x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}$,
 $\vec{b} = x_2 \vec{i} + y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}$

Тогда

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = (y_1 z_2 - z_1 y_2) \vec{i} +$$
$$+ (z_1 x_2 - x_1 z_2) \vec{j} + (x_1 y_2 - y_1 x_2) \vec{k}$$

(4)

Q-60.



$$\begin{aligned}\vec{i} \times \vec{j} &= -\vec{j} \times \vec{i} = \vec{k} \\ \vec{j} \times \vec{k} &= -\vec{k} \times \vec{j} = \vec{i} \\ \vec{k} \times \vec{i} &= -\vec{i} \times \vec{k} = \vec{j} \\ \vec{i} \times \vec{i} &= \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\vec{a} \times \vec{b} &= (x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}) \times (x_2 \vec{i} + \\ &+ y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}) = \begin{bmatrix} \cdot & \cdot & \cdot \end{bmatrix} =\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= x_1 x_2 \overbrace{\vec{i} \times \vec{i}}^0 + x_1 y_2 \overbrace{\vec{i} \times \vec{j}}^{\vec{R}} + x_1 z_2 \overbrace{\vec{i} \times \vec{k}}^0 + \\
 &+ y_1 x_2 \overbrace{\vec{j} \times \vec{i}}^0 + y_1 y_2 \overbrace{\vec{j} \times \vec{j}}^0 + y_1 z_2 \overbrace{\vec{j} \times \vec{k}}^0 + \\
 &+ z_1 x_2 \overbrace{\vec{k} \times \vec{i}}^0 + z_1 y_2 \overbrace{\vec{k} \times \vec{j}}^0 + z_1 z_2 \overbrace{\vec{k} \times \vec{k}}^0 = \\
 &= (x_1 y_2 - y_1 x_2) \vec{k} + (z_1 x_2 - x_1 z_2) \vec{j} + \\
 &+ (y_1 z_2 - z_1 y_2) \vec{i} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}
 \end{aligned}$$

Зад. $[\vec{a}, \vec{b}]$

§7. Смешанное произведение векторов

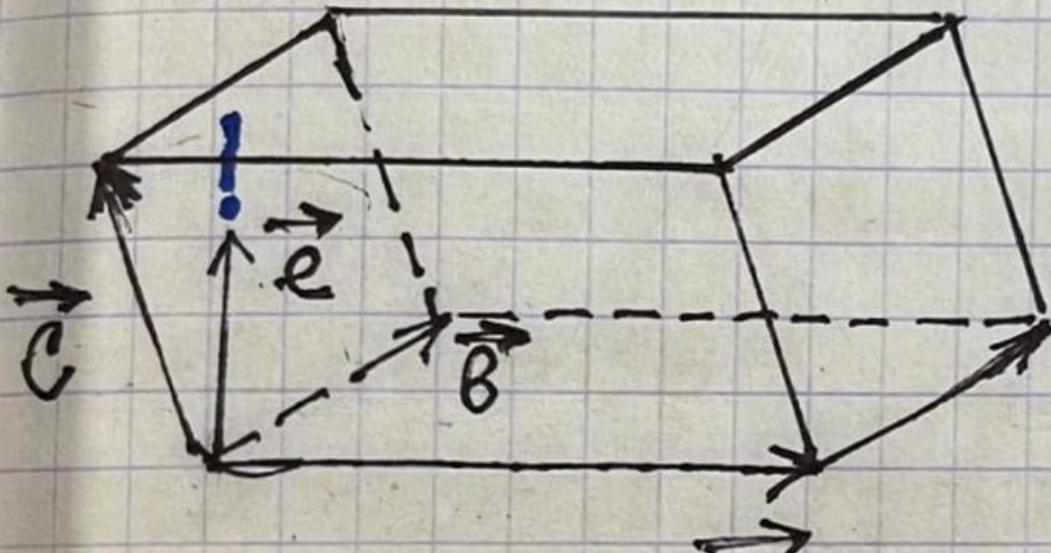
0.1. Смешанным произведением трех в-ров наз. число, равное скалярному произведению третьего вектора на векторное произведение первых двух векторов

$$\vec{a} \vec{b} \vec{c} = (\vec{a} \times \vec{b}) \vec{c} \quad (1)$$

Т.1.

Систематное

$$V^{\text{OP}}(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}) = \\ = \vec{a} \vec{b} \vec{c} \quad (2)$$



$$|\vec{a} \times \vec{b}| = S(\vec{a}, \vec{b})$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = S(\vec{a}, \vec{b}) \vec{e} \Rightarrow \vec{a} \vec{b} \vec{c} = (\vec{a} \times \vec{b}) \vec{c} =$$

$$= S(\vec{a}, \vec{b}) \vec{e} \vec{c} = S(\vec{a}, \vec{b}) |\vec{e}| \text{np} \vec{c} =$$

$$= S(\vec{a}, \vec{b}) (\pm h) = V^{\text{OP}}(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}),$$

Об-ва смешанного пр-я

$$1) (\vec{a} \times \vec{b}) \vec{c} = \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})$$

$$2) \vec{a} \vec{b} \vec{c} = \vec{b} \vec{c} \vec{a} = \vec{c} \vec{a} \vec{b} = -\vec{b} \vec{a} \vec{c} = \\ = -\vec{a} \vec{c} \vec{b} = -\vec{c} \vec{b} \vec{a}$$

$$3) (\vec{a} + \vec{b}) \vec{c} \vec{d} = \vec{a} \vec{c} \vec{d} + \vec{b} \vec{c} \vec{d}$$

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

5) $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ коллинеарны \Leftrightarrow
 $\vec{a} \vec{b} \vec{c} = 0$

D-60

H. $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ компл. $\Rightarrow V^{op} = 0 \Rightarrow$
 $\Rightarrow \vec{a}\vec{b}\vec{c} = 0.$

D $\vec{a}\vec{b}\vec{c} = 0 \Rightarrow (\vec{a} \times \vec{b})\vec{c} = 0 \Rightarrow$
 $\vec{c} \perp \vec{a} \times \vec{b}$, но и
 $\vec{a} \perp \vec{a} \times \vec{b}$
 $\vec{b} \perp \vec{a} \times \vec{b}$
 $\Rightarrow \vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ — компл.

$$\text{T.2.} \quad \vec{a} = x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}$$

$$\vec{b} = x_2 \vec{i} + y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}$$

$$\vec{c} = x_3 \vec{i} + y_3 \vec{j} + z_3 \vec{k}$$

Tozga

$$\vec{a} \vec{b} \vec{c} = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} \quad (3)$$

$$\underline{Q-60}: \vec{a} \vec{b} \vec{c} = (\vec{a} \times \vec{b}) \vec{c} =$$

$$= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} (x_3 \vec{i} + y_3 \vec{j} + z_3 \vec{k}) =$$

$$= \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} x_3 - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} y_3 +$$

$$+ \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} z_3 = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix}$$

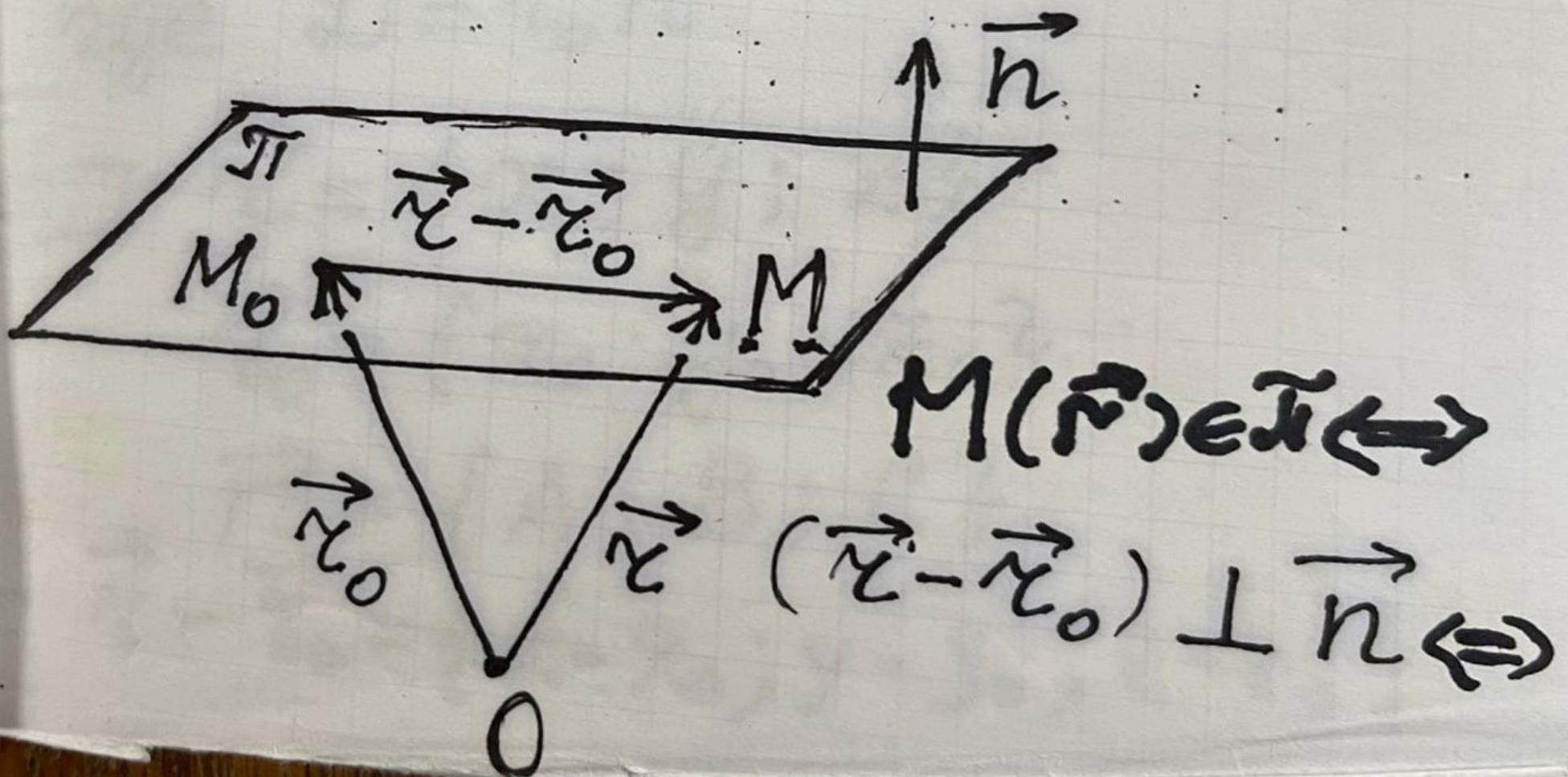
Cel. $\vec{a} \vec{b} \vec{c}$ колин. \Leftrightarrow

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = 0 \quad (4).$$

Задача. 1. Найти кратчайшее расстояние
 $(\vec{a} \vec{b}) \vec{c}$

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

§ 68. Плоскость



$$\pi: (\vec{r} - \vec{r}_0) \vec{n} = 0 \quad (1)$$

$$\pi: \vec{r} \vec{n} = D, \quad (2)$$

zge $D = \vec{r}_0 \vec{n}$

]

$$\vec{r} = \{x; y; z\}$$

$$\vec{r}_0 = \{x_0; y_0; z_0\}$$

$$\vec{n} = \{A; B; C\}$$

$$\vec{r} - \vec{r}_0 = \{x - x_0; y - y_0; z - z_0\}$$

(1) \Leftrightarrow

$$A(x-x_0) + B(y-y_0) + C(z-z_0) = 0$$

(3)

(2) \Leftrightarrow

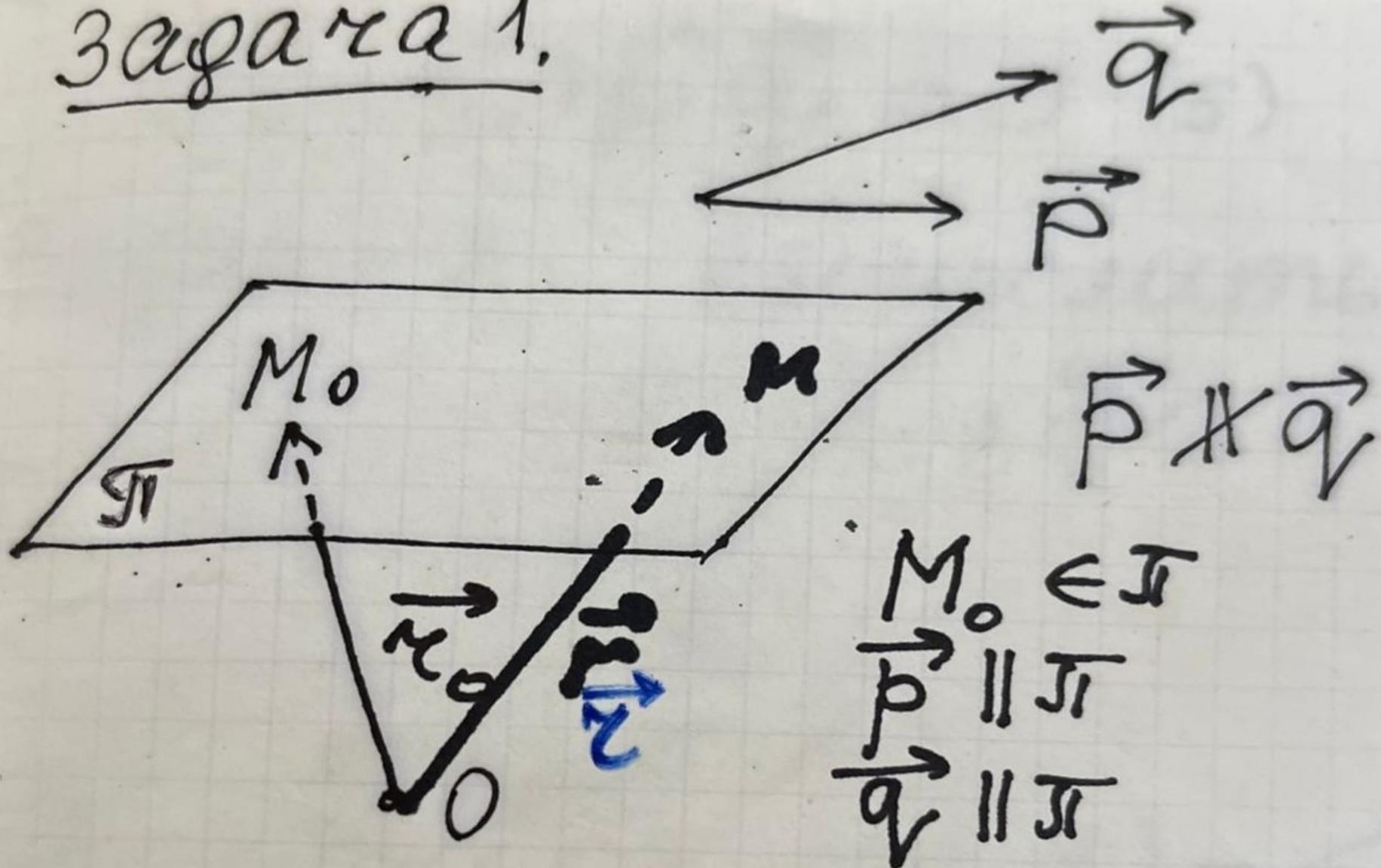
$$\boxed{D = Ax_0 + By_0 + Cz_0}$$

$$Ax + By + Cz = D \quad (4)$$

Т. Всекое линейное ур-е

(4) задает плоскость и
всякая плоскость и.д. за-
дана лин. ур-ем (4).

Задача 1.



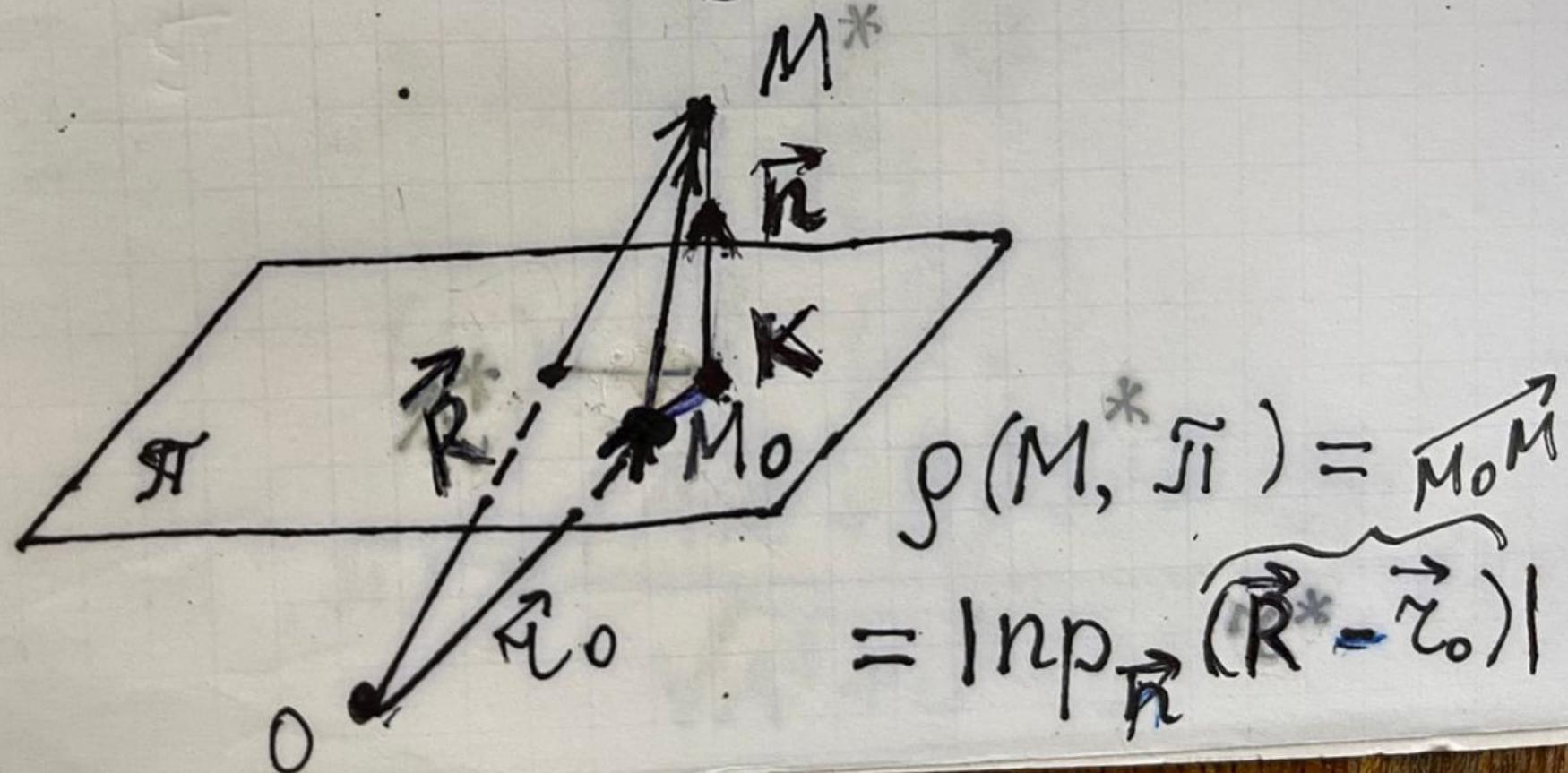
$$\begin{aligned}M_o &\in \pi \\ \vec{p}' &\parallel \pi \\ \vec{q}' &\parallel \pi\end{aligned}$$

$$\vec{n} = \vec{p} \times \vec{q} \quad \text{норм. в (1)}$$

$$(\vec{r} - \vec{r}_0) \vec{p} \vec{q} = 0 \quad (5)$$

Задача 2. Вычисление

$$g(M^*, \tilde{\pi}).$$



$$\rho(M^*, \pi) = \frac{|(\vec{R} - \vec{r}_0) \vec{n}|}{|\vec{n}|} \quad (\text{an.(2) §5})$$

(6)

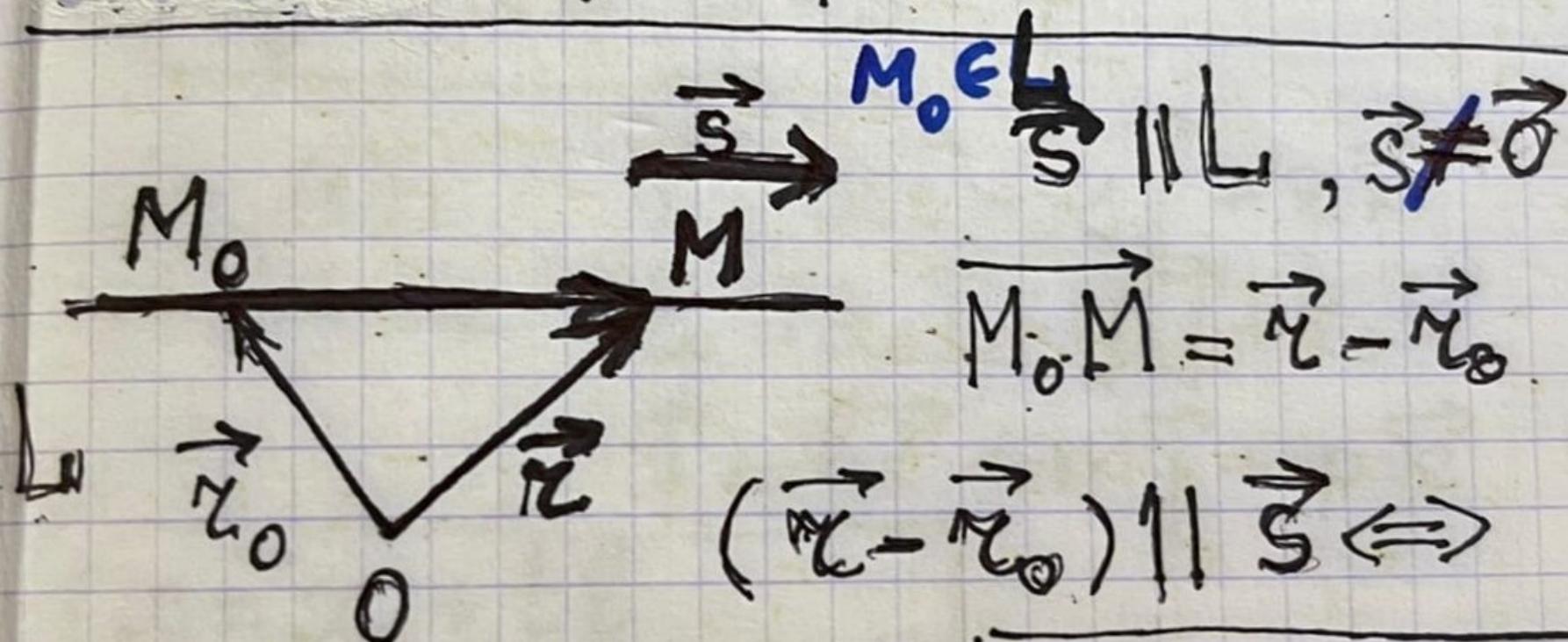
$$\rho(M^*, \pi) = \frac{|\vec{R} \cdot \vec{n} - D|}{|\vec{n}|}$$

$$(7) \quad \vec{R} = \{\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}\}$$

$$\rho(M^*, \pi) = \frac{|A\hat{x} + B\hat{y} + C\hat{z} - D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}} \quad (7A)$$

§9. Прямая линия в пространстве

§10.



$$\vec{r} - \vec{r}_0 = t \vec{s} \text{ или}$$

$$\boxed{\vec{r} = \vec{r}_0 + t \vec{s} \quad (1)}$$

$$\boxed{(\vec{r} - \vec{r}_0) \times \vec{s} = \vec{0}} \quad (2)$$

векторное
УР-е

векторно-параметрическое

$$\vec{v} \times \vec{s} = \vec{a}, \quad (3)$$

zege $\vec{a} = \vec{v}_0 \times \vec{s}$

U3 (1):

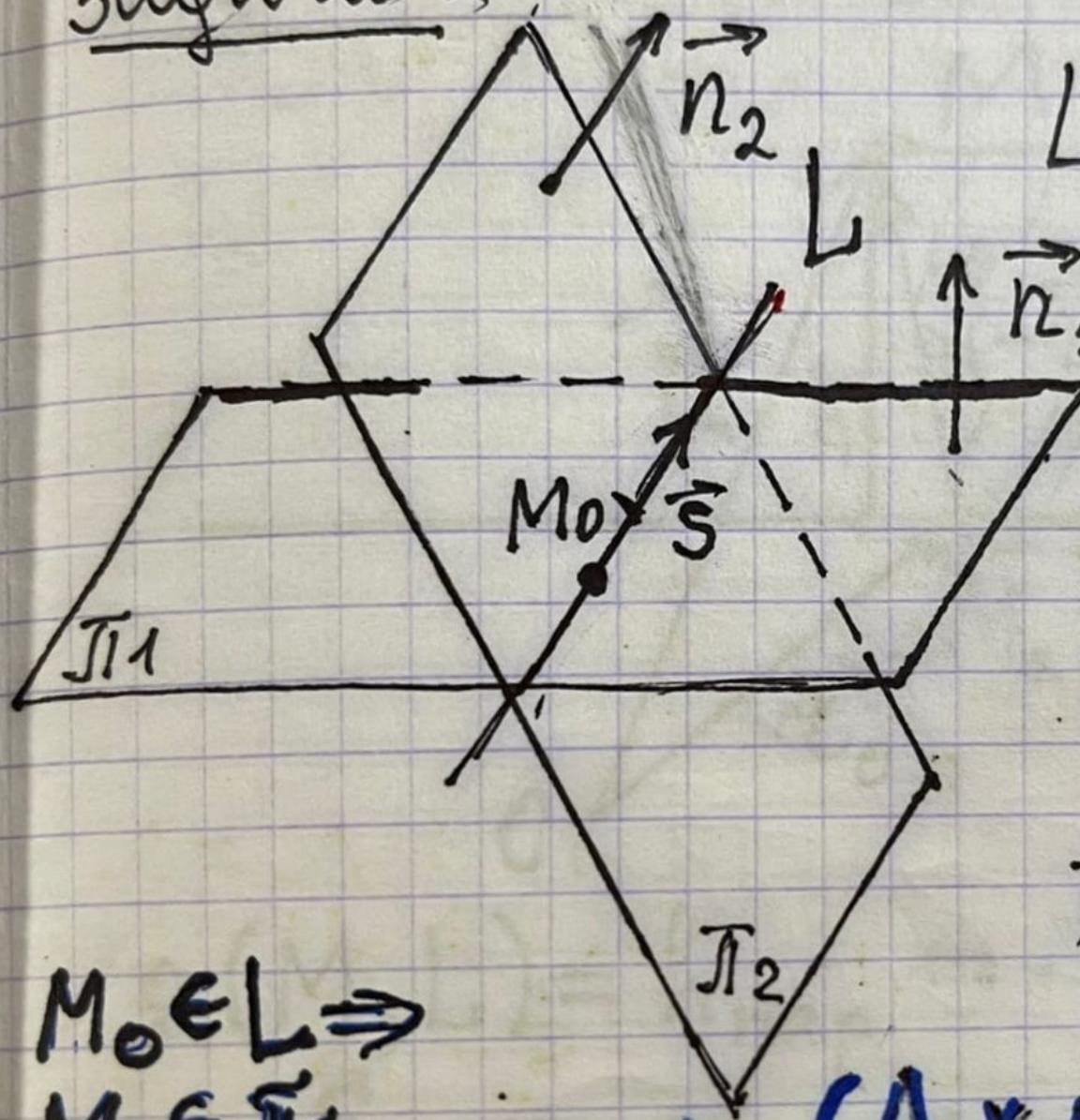
$$\begin{aligned}\vec{v} &= x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \\ \vec{v}_0 &= x_0\vec{i} + y_0\vec{j} + z_0\vec{k} \\ \vec{s} &= l\vec{i} + m\vec{j} + p\vec{k}\end{aligned}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x = x_0 + t l \\ y = y_0 + t m \\ z = z_0 + t p \end{array} \right. \quad (4)$$

U3 (4) \Rightarrow

$$\frac{x - x_0}{l} = \frac{y - y_0}{m} = \frac{z - z_0}{p} \quad (5)$$

Zagara 1



$$L: \begin{cases} \vec{S} \cdot \vec{n}_1 = D_1, \\ \vec{S} \cdot \vec{n}_2 = D_2 \end{cases} \quad (6)$$

$$\begin{aligned} \vec{S} &\perp \vec{n}_1 \\ \vec{S} &\perp \vec{n}_2 \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\vec{S} = \vec{n}_1 \times \vec{n}_2$$

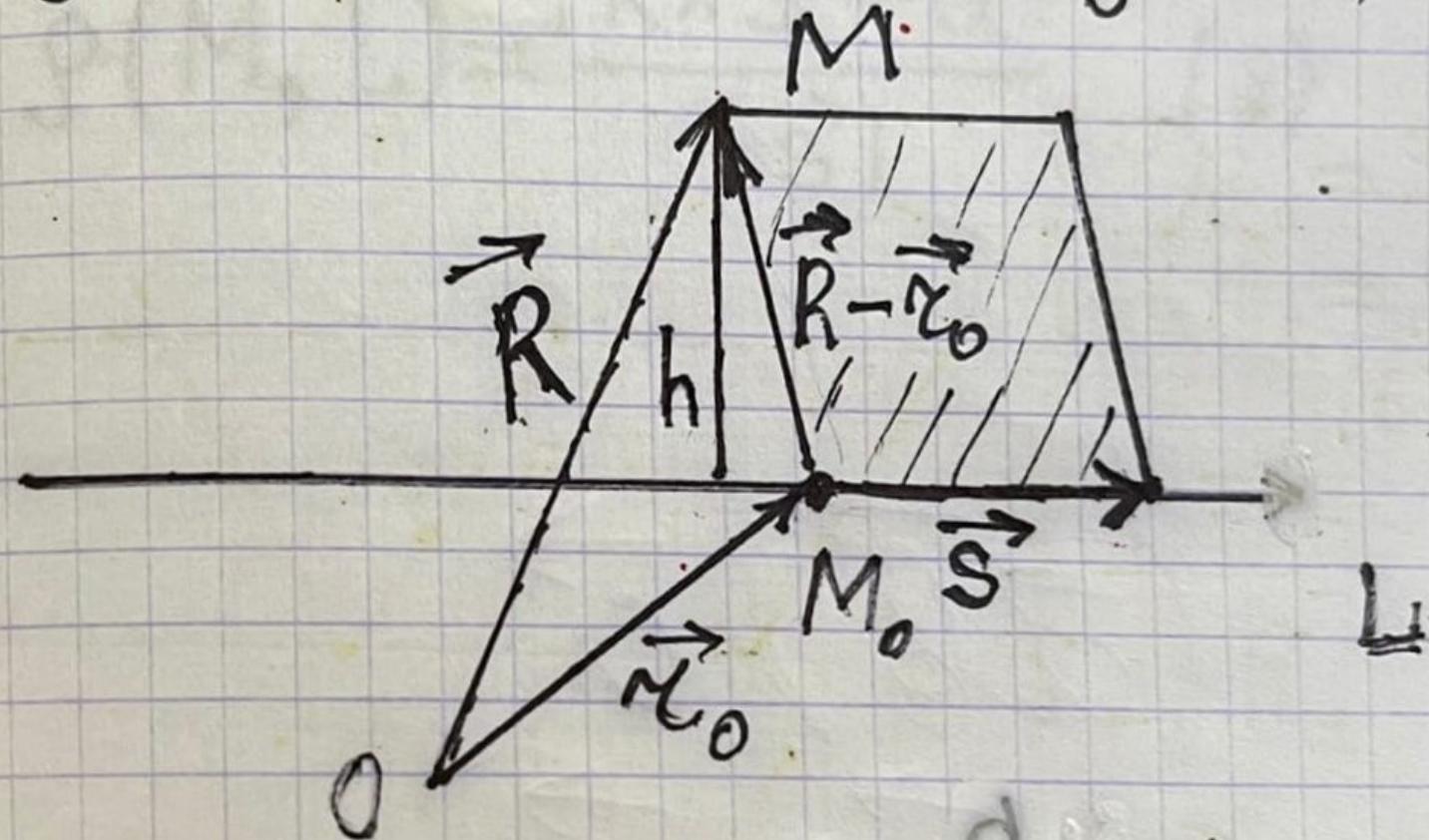
$$M_0 \in L \Rightarrow$$

$$M_0 \in \pi_1$$

$$M_0 \in \pi_2$$

$$(6') \begin{cases} A_1x + B_1y + C_1z = D_1 \\ A_2x + B_2y + C_2z = D_2 \end{cases}$$

3agara 2. Haümü $g(M, L)$



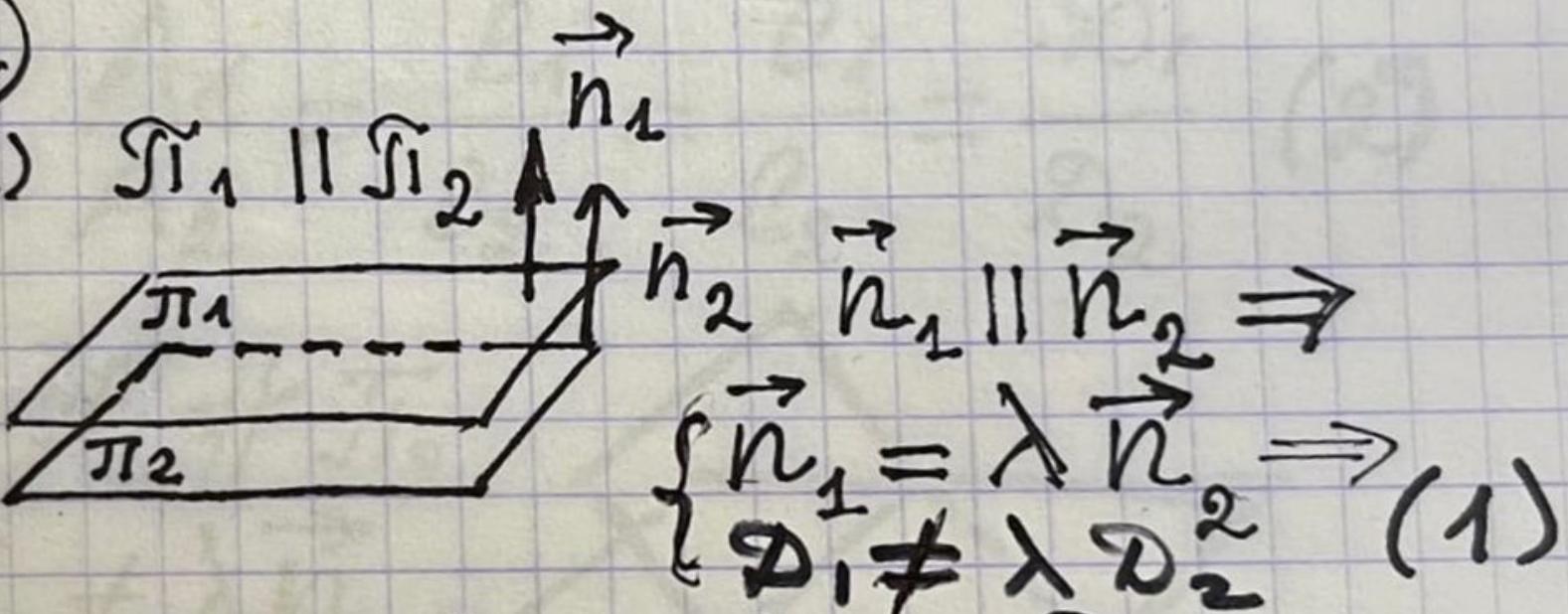
$$g(M, L) = h_{\text{nap}} = \frac{|S|}{|\vec{S}| |(\vec{R} - \vec{r}_0) \times \vec{S}|}$$
$$= \frac{S_{\text{nap}}}{g_{\text{d. och}}} \Rightarrow g(M, L) = \frac{|\vec{r}) \times \vec{S}|}{(7) |\vec{S}|}$$

$$\rho(M, L) = \frac{|\vec{R} \times \vec{s} - \vec{a}|}{|\vec{s}|} \quad (8)$$

§ 10 Взаимное расположение прямых и плоскостей

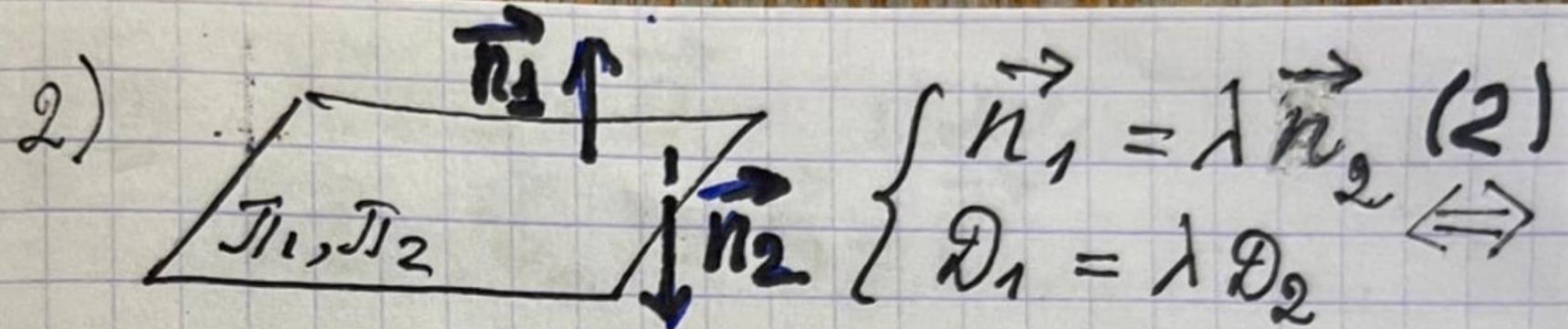
I.

$$\pi_1 \parallel \pi_2$$

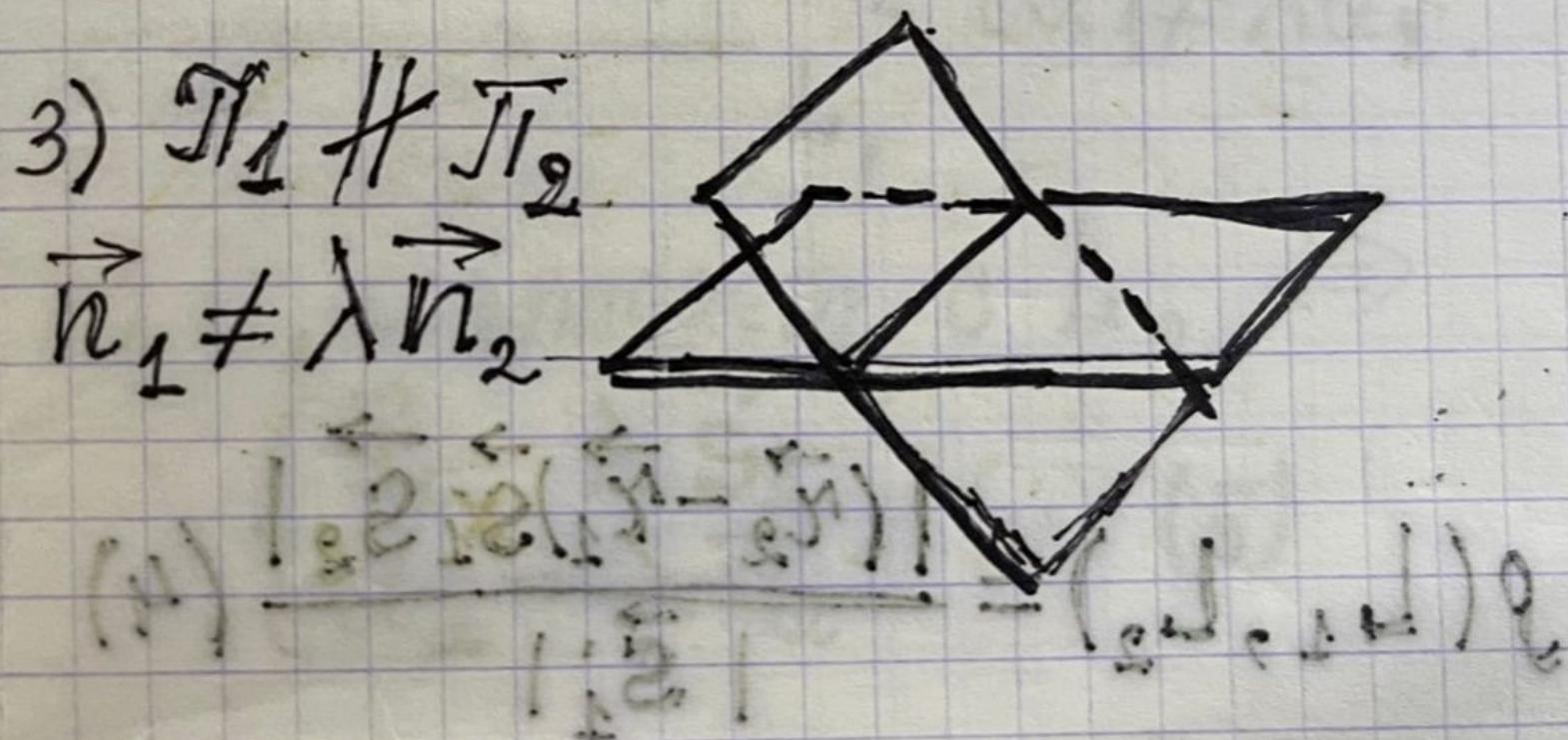


$$\frac{A_1}{A_2} = \frac{B_1}{B_2} = \frac{C_1}{C_2} \neq \frac{D_1}{D_2} \quad (1^*)$$

$$\pi_1 : \vec{n}_1 = D_1 \quad ; \quad \pi_2 : \vec{n}_2 = D_2$$



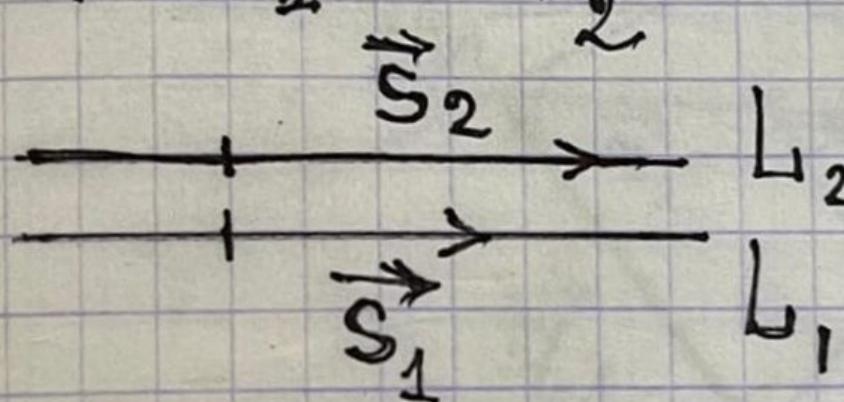
$$\frac{A_1}{A_2} = \frac{B_1}{B_2} = \frac{C_1}{C_2} = \frac{D_1}{D_2} \quad (2)$$



$$\text{II} \quad \vec{s} \times \vec{s} = \vec{0} \quad \text{dabei}$$

$$(\vec{s} - \vec{s}_0) \times \vec{s} = \vec{0}$$

1) $L_1 \parallel L_2$

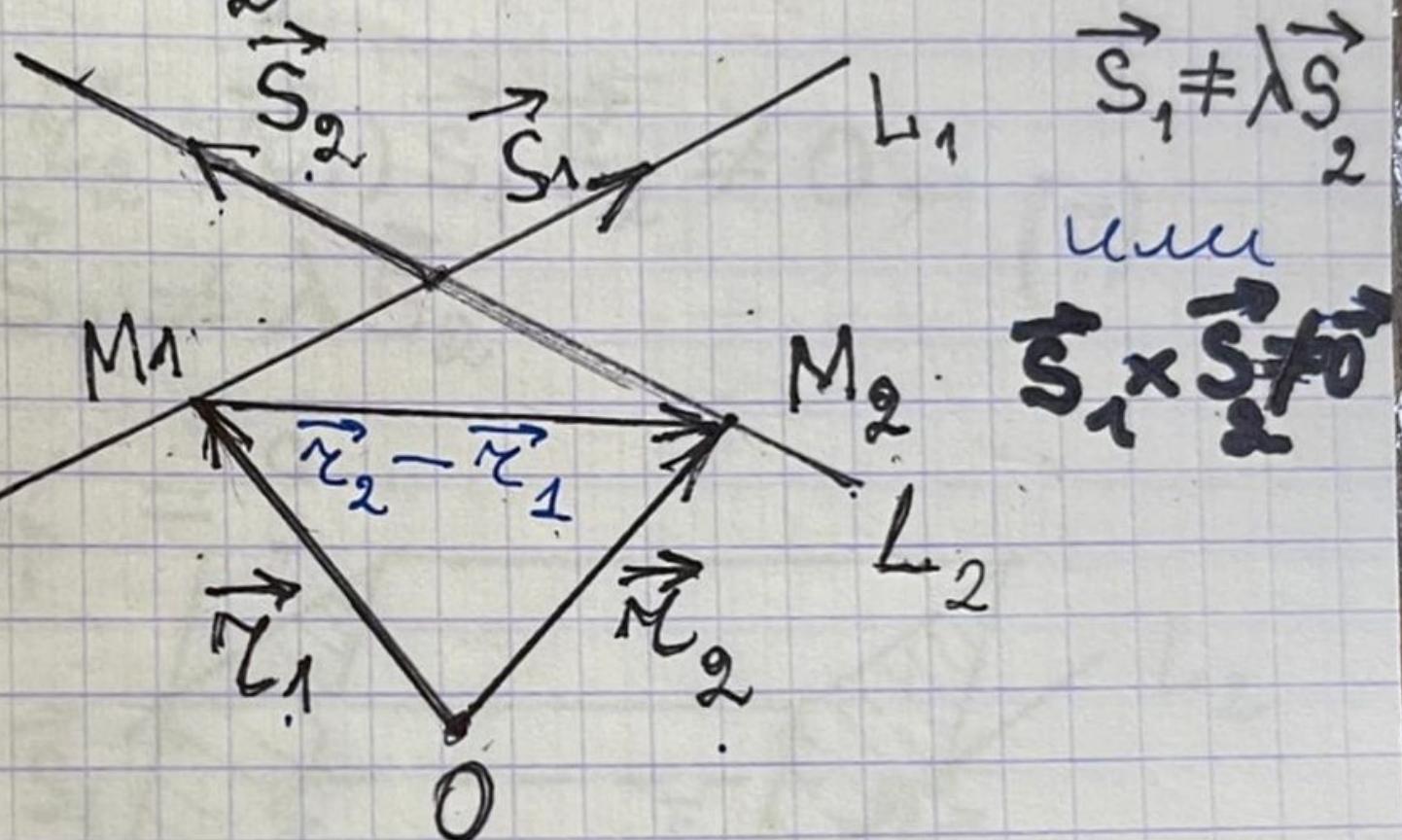


$$\begin{cases} \vec{s}_1 = \lambda \vec{s}_2 \\ \vec{a}_1 \neq \lambda \vec{a}_2 \end{cases}, \quad (3)$$

2) L_1 cobnagaem c $L_2 \iff$

$$\begin{cases} \vec{s}_1 = \lambda \vec{s}_2 \\ \vec{a}_1 = \lambda \vec{a}_2 \end{cases} \quad (4) \quad (5)$$

3) L_1 и L_2 не пересекаются \Rightarrow



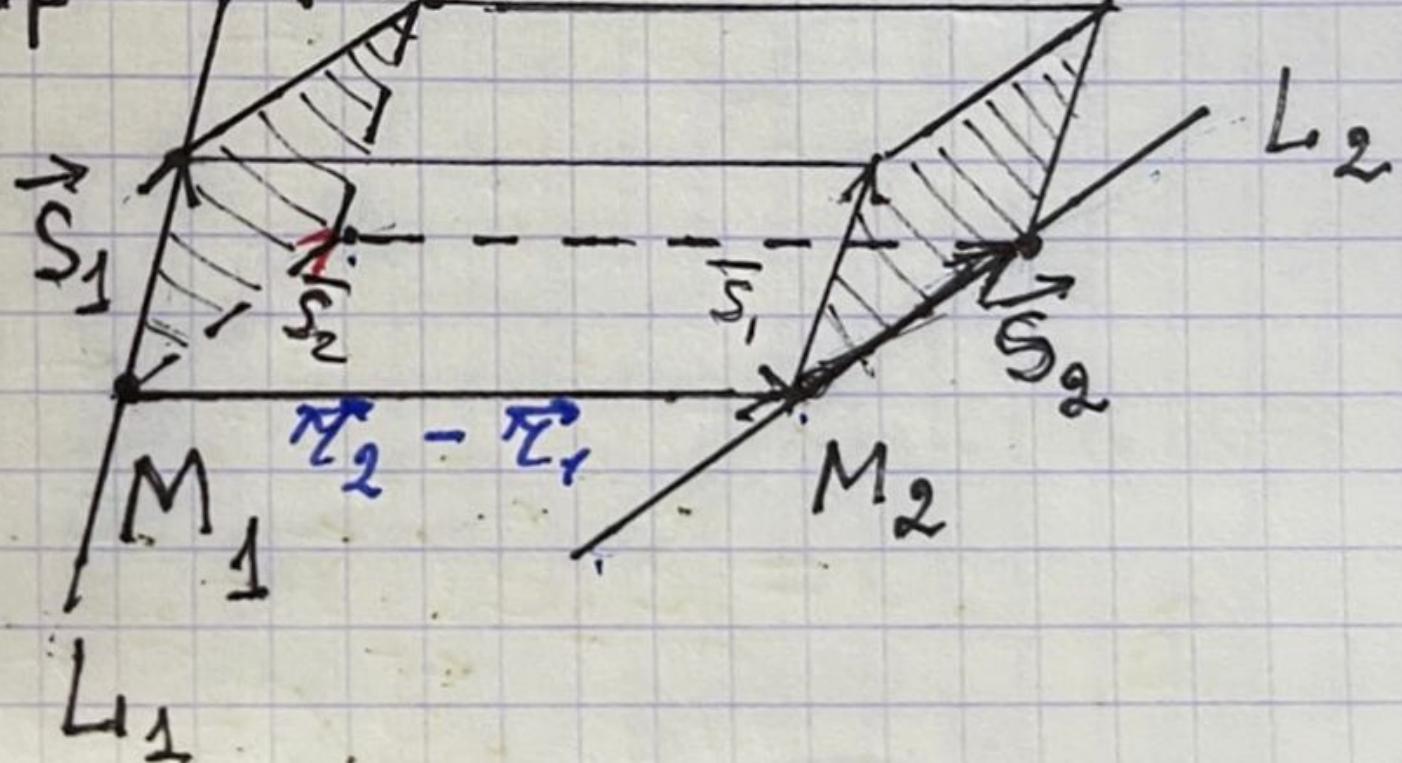
$$\begin{aligned} & \vec{r}_2 - \vec{r}_1, \vec{s}_1, \vec{s}_2 - \text{компл.} \Leftrightarrow \\ & \left\{ \begin{array}{l} (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \vec{s}_1 \vec{s}_2 = 0, \\ \vec{s}_1 \neq \lambda \vec{s}_2 \end{array} \right. \quad (6) \end{aligned}$$

(или ...)

4) $L_1 \cup L_2$ скрещиваются

$$\left\{ \begin{array}{l} (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \vec{s}_1 \cdot \vec{s}_2 \neq 0, \\ \vec{s}_1 \neq \lambda \vec{s}_2 \end{array} \right. \quad (7)$$

$$g_{kp} = ?$$



$$g(L_1, L_2) = \frac{\sqrt{n\alpha\rho}}{S_{OCH}}$$

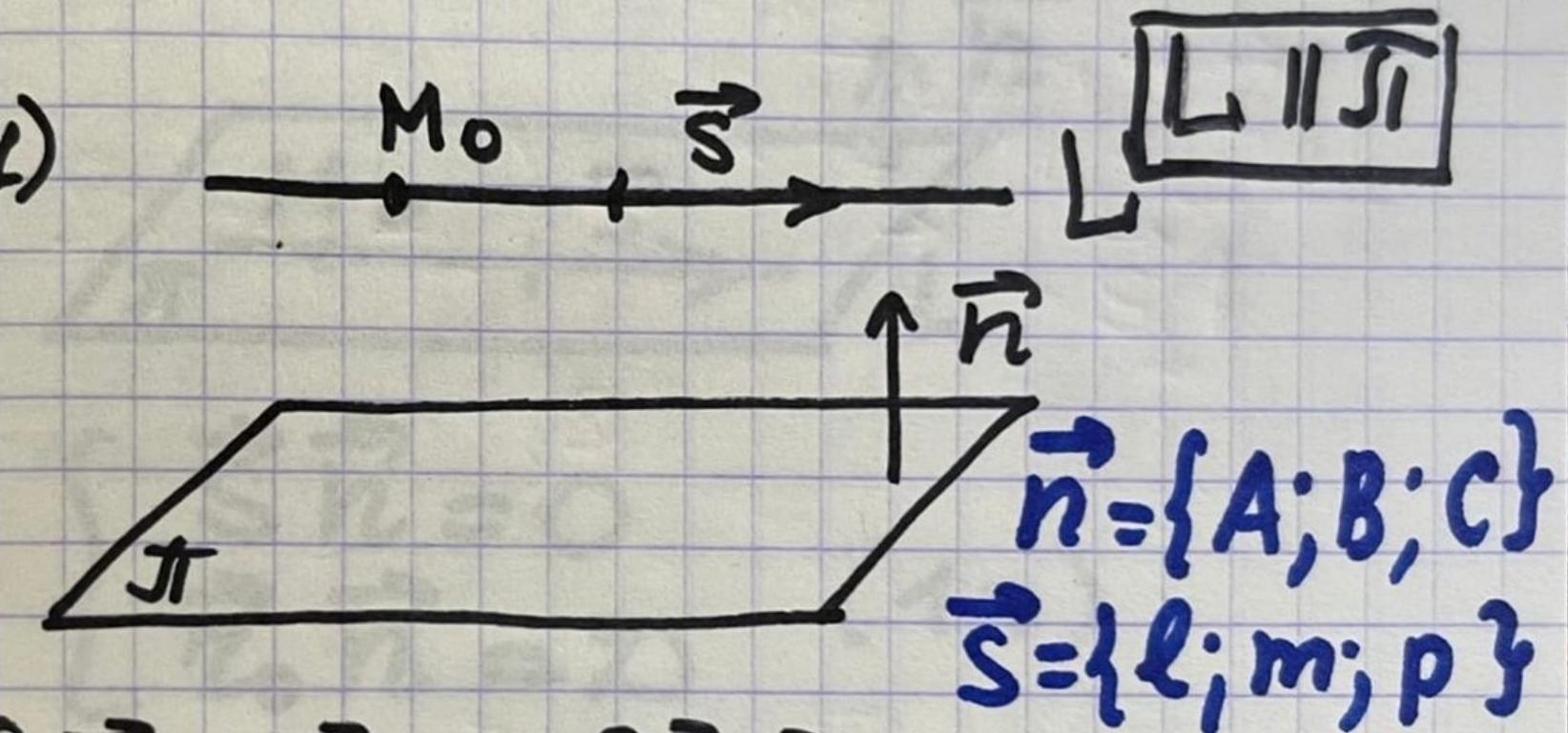
$$g(L_1, L_2) = \frac{|(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \vec{S}_1 \vec{S}_2|}{|\vec{S}_1 \times \vec{S}_2|}$$

(8)

III

Прямая и плоскость

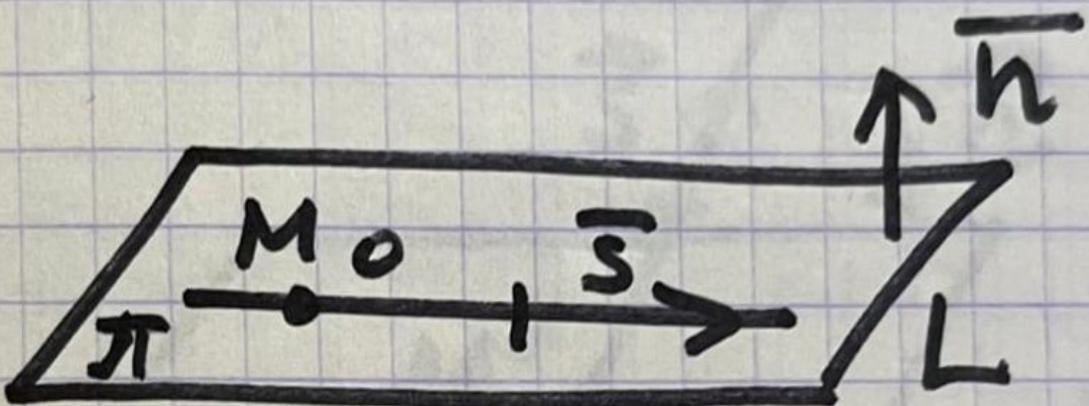
1)



$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{s} \perp \vec{n} \\ M_0 \notin \bar{\gamma} \end{array} \right. \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \vec{s} \cdot \vec{n} = 0 \\ \vec{r}_0 \cdot \vec{n} \neq 0 \end{array} \right. \quad (9)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} Al + Bm + Cp = 0 \\ Ax_0 + By_0 + Cz_0 \neq 0 \end{array} \right. \quad (9a)$$

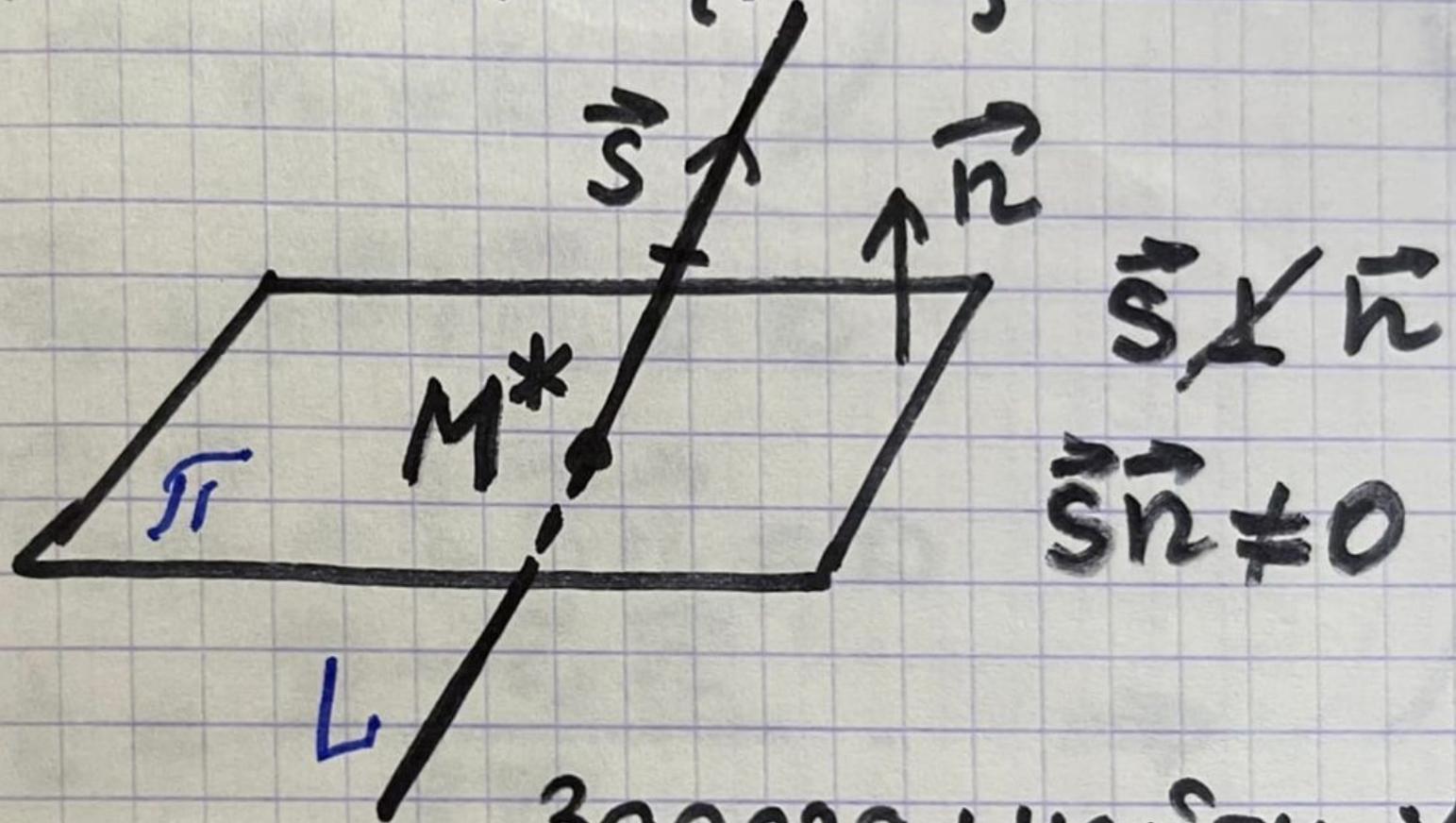
2) L_{CJ}



$$\begin{cases} \vec{S} \cdot \vec{n} = 0 \\ \vec{r}_0 \cdot \vec{n} = D \end{cases} \quad (10)$$

$$\begin{cases} Al + Bm + Cp = 0 \quad (10a) \\ Ax_0 + By_0 + Cz_0 = D \end{cases}$$

$$3) L \cap \pi = \{M^*\}$$



$$L: \vec{r} = \vec{r}_0 + t \vec{s}$$

$$\pi: \vec{r} \vec{n} = D$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{r}^* = \vec{r}_0 + t \vec{s} \\ \vec{r}^* \cdot \vec{n} = D \end{array} \right.$$

$$(\vec{r}_0 + t \vec{s}) \cdot \vec{n} = D$$

$$\vec{r}_0 \cdot \vec{n} + t \vec{s} \cdot \vec{n} = D$$

$$t = \frac{D - \vec{r}_0 \cdot \vec{n}}{\vec{s} \cdot \vec{n}} \Rightarrow$$

$$\vec{r}^* = \vec{r}_0 + \frac{D - \vec{r}_0 \cdot \vec{n}}{\vec{s} \cdot \vec{n}} \vec{s} \quad (1)$$

IV

Углы между прямолинейными и плоскостями

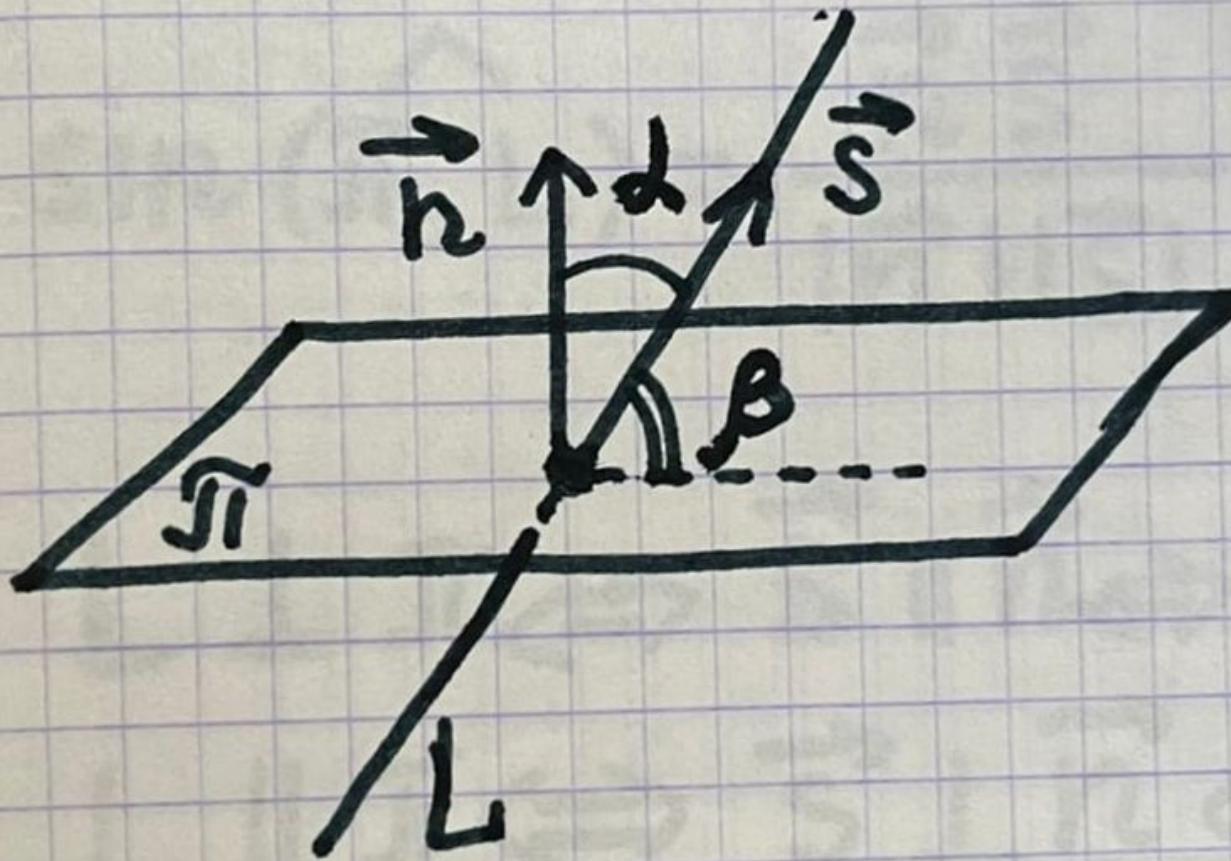
$$1) (\pi_1 \hat{}, \pi_2) = (\vec{n}_1, \vec{n}_2)$$

$$\cos(\pi_1 \hat{}, \pi_2) = \frac{\vec{n}_1 \cdot \vec{n}_2}{|\vec{n}_1| |\vec{n}_2|} \quad (12)$$

$$2) (L_1 \hat{}, L_2) = (\vec{s}_1, \vec{s}_2)$$

$$\cos(L_1 \hat{}, L_2) = \frac{\vec{s}_1 \cdot \vec{s}_2}{|\vec{s}_1| |\vec{s}_2|} \quad (13)$$

3) $(\hat{\pi}, \hat{L})$



$$(\hat{\pi}, \hat{L}) = \beta = \frac{\pi}{2} - \alpha = \frac{\pi}{2} - (\vec{s}, \vec{n})$$

$$\sin(\hat{\pi}, \hat{L}) = \cos(\hat{n}, \hat{s}) \Rightarrow$$

$$\sin(\hat{\pi}, \hat{L}) = \frac{\vec{n} \cdot \vec{s}}{|\vec{n}| |\vec{s}|} \quad (1)$$

$$L \perp \pi \Leftrightarrow \vec{s} \parallel \vec{n} \Leftrightarrow \vec{s} \times \vec{n} = 0$$

$$L \parallel \pi \Leftrightarrow \vec{s} \perp \vec{n} \Leftrightarrow$$

$$\vec{s} \cdot \vec{n} = 0$$