

Геометрия и топология

Солынин А. А.¹

11.09.2023 - ...

¹"Большая часть конспектов была честно украдена, пожалуйста, не бейте.
Ссылка"

Оглавление

1	Векторное пространство	2
1.1	Определение векторного пространства	2
1.2	Линейная комбинация, линейная зависимость и линейная независимость	3
1.3	Матрицы	7
1.4	Скалярное произведение	10
1.5	Построение ортонормированного базиса	11
1.6	Ориентация базиса	12
1.7	Векторное произведение	14
1.8	Смешанное произведение	17
1.9	Свойства смешанного произведения	17
2	Аффинное (точечное) пространство	18
2.1	Определение	18
3	Прямые на плоскости	20
3.1	Определения	20
3.2	Угол между прямыми	21
3.3	Уравнение нормали	22
3.4	Уравнение прямой, проходящей через точку пересечения двух других	23
4	Плоскости в пространстве	24
4.1	Уравнение плоскости	24
4.2	Угол между плоскостями	25
4.3	Плоскость через прямую пересечения двух плоскостей	26
4.4	Плоскость через точку пересечения трех плоскостей	26
5	Прямая в пространстве	27
5.1	Уравнение прямой	27
5.2	Угол между прямыми	28
6	Кривые второго порядка	30
6.1	Эллипс	30

Лекция 1: Векторное пространство

09.09.2023

Глава 1

Векторное пространство

1.1 Определение векторного пространства

Определение 1. Пусть V - множество;

$$+ : V \times V \longrightarrow V$$

$$\cdot : \mathbb{R} \times V \longrightarrow V$$

$$\forall u, w, v \in V : \forall \alpha, \beta$$

1. $(u+v)+w=(u+v)+w$ (ассоциативность сложения)
2. $u+v=v+u$ (коммутативность сложения)
3. $\exists! 0 \in V : u+0=0+u=u$ (нейтральный элемент по сложению)
4. $\exists u; -u : u+(-u)=0$ (обратный элемент по сложению)
5. $\alpha(u+v)=\alpha u+\alpha v$ (дистрибутивность)
6. $(\alpha \cdot \beta)u=\alpha(\beta \cdot u)$ (ассоциативность умножения)
7. $1 \cdot u=u$ (нейтральный элемент по умножению)

Если 1-8 выполняются, то V - (вещественное) векторное пространство.

Пример. 1. $\mathbb{R}^n = \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \dots \times \mathbb{R}$ - n -мерное пространство $(a_1 \dots a_n) + (b_1 \dots b_n) = (a_1 + b_1 \dots a_n + b_n)$

2. Множество многочленов V
Множество многочленов n степени — не векторное пространство, т. к. $(x^n + 1) + (-x^n + x) = x + 1$ — сложение не определено
Множество многочленов степени $n \leq n$ — векторное пространство.
3. Множество определенных на $[a..b]$, непрерывных и имеющих непрерывную производную функций — векторное пространство.
4. Матрицы $n \times m$ — векторное пространство.

5. Множество вращений шара (сложение — композиция, умножение — умножение угла на число на число) — не векторное пространство. (Упражнение: докажите почему)

Свойство. (Доказуемые свойства)

1. $\bar{1}$ — единственный.
2. $\begin{cases} u + v = 0 \\ u + w = 0 \end{cases} \Rightarrow v = w$
3. $-\bar{1} \cdot u = -u$
4. $u \cdot 0 = 0$

1.2 Линейная комбинация, линейная зависимость и линейная независимость

Определение 2. V — векторное пространство и векторы $v_1, v_2, v_3, \dots, v_n \in V$. Система v_1, \dots, v_n называется линейно независимой (ЛНЗ), если из $\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n = 0 \Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0$.

Определение 3. Если $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}, v_1, \dots, v_n \in V$. То $\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n$ — линейная комбинация (ЛК) векторов v_1, \dots, v_n .

Определение 4. Если $\exists \alpha_1, \dots, \alpha_n$, не все $= 0$, но $\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n = 0$, то система v_1, \dots, v_n называется линейно зависимой (ЛЗ).

Теорема 1. v_1, \dots, v_n — ЛЗ \Leftrightarrow один из этих векторов можно представить как ЛК остальных. $\exists i : v_i = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_{i-1} v_{i-1} + \alpha_{i+1} v_{i+1} + \dots + \alpha_n v_n$

Доказательство. $\Rightarrow : \exists \alpha_1, \dots, \alpha_n (\exists i : \alpha_i \neq 0)$

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n = 0$$

$$\alpha_i v_i = -\alpha_1 v_1 - \alpha_2 v_2 - \dots - \alpha_{i-1} v_{i-1} - \alpha_{i+1} v_{i+1} - \dots - \alpha_n v_n$$

$$\alpha_i \neq 0 \quad v_i = -\frac{\alpha_1}{\alpha_i} v_1 - \dots - \frac{\alpha_n}{\alpha_i} v_n$$

$$\Leftrightarrow : v_i = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n \text{ без } i\text{-ого слагаемого}$$

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + (-1) v_i + \dots + \alpha_n v_n = 0$$

$$\text{ЛК} = 0 \text{ не все коэффициенты} = 0$$

□

Предположение 1. v_1, \dots, v_n — ЛНЗ, то любой его поднабор тоже ЛНЗ. v_1, \dots, v_n — ЛЗ, то при добавлении векторов, набор останется ЛЗ.

Теорема 2. v_1, \dots, v_n – ЛНЗ \Leftrightarrow если

$$\begin{aligned}\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n &= \beta_1 v_1 + \dots + \beta_n v_n \\ \Rightarrow \alpha_1 &= \beta_1; \alpha_2 = \beta_2; \dots; \alpha_n = \beta_n\end{aligned}$$

Доказательство.

$$\begin{aligned}(\alpha_1 - \beta_1)v_1 + (\alpha_2 - \beta_2)v_2 + \dots + (\alpha_n - \beta_n)v_n &= 0 \\ \alpha_i - \beta_i &= 0 \Leftrightarrow v_1, \dots, v_n \text{ – ЛНЗ}\end{aligned}$$

□

Лекция 2: Базис векторного пространства

18.09.2023

Пусть V – конечно мерное пространство

Определение 5. Набор v_1, v_2, \dots, v_n называется порождающим для V , если $\forall w \in V \exists \alpha_1, \dots, \alpha_n : w = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n$

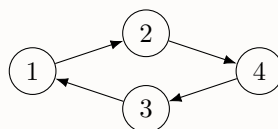
Замечание. Если к порождающему набору прибавить вектор, то он останется порождающим. Если убрать векторы из непорождающего набора векторы, то набор останется непорождающим.

Определение 6. v_1, v_2, \dots, v_n называется базисом V , если этот набор ЛНЗ и порождающий.

Теорема 3 (О базисе). Следующие определения базиса равносильны:

1. ЛНЗ и порождающий набор
2. Минимальный порождающий набор (минимальный по включению)
3. Максимальный ЛНЗ набор (максимальный по включениям)
4. Порождающий набор $\forall w \in V \exists \alpha_1, \dots, \alpha_n : w = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n$

Доказательство. Цепочка доказательств:



1 \rightarrow 2. Дан v_1, \dots, v_n – ЛНЗ и порождающий набор. Доказать, что он минимальный порождающий.

Допустим, что v_i выкинули, оставшийся набор остался порождающим $\Rightarrow v_i$ – ЛК остальных \Rightarrow ЛЗ.

2 \rightarrow 4. Дан v_1, \dots, v_n – минимальный порождающий набор. Доказать v_1, \dots, v_n – порождающий с единственностью коэффициентов.

Допустим противное: $\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n = \beta_1 v_1 + \dots + \beta_n v_n$

$$\alpha_i \neq \beta_i$$

$$(\alpha_i - \beta_i)v_i = (\beta_1 - \alpha_1)v_1 + \dots \text{ (без } i\text{-ого)} + (\beta_n - \alpha_n)v_n$$

$$v_i = \frac{\beta_1 - \alpha_1}{\alpha_i - \beta_i} + \dots \text{ (без } i\text{-ого)} + \frac{\beta_n - \alpha_n}{\alpha_i - \beta_i}$$

v_i – выкинем. В любой ЛК с v_i заменим v_i на выражение выше \Rightarrow набор порождающий. Значит без единственности коэффициентов получаем противоречие с дано

4 \rightarrow 3. Дан v_1, \dots, v_n – порождающий набор с единственностью коэффициентов. Доказать: v_1, \dots, v_n – максимальный ЛНЗ (ЛНЗ уже доказана)

Допустим противное: $v_1, v_2, \dots, v_n; u$ – ЛНЗ набор

$$u = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n (\alpha_1, \dots, \alpha_n \exists!) \Rightarrow v_1, \dots, v_n, u - \text{ЛЗ}$$

3 \rightarrow 1. Дан v_1, \dots, v_n – максимальный ЛНЗ. Доказать v_1, \dots, v_n – ЛНЗ и порождающий набор.

$$\forall w \in V$$

$$v_1, v_2, \dots, v_n, w - \text{ЛЗ набор}$$

$$\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n + \beta w = 0$$

$$\text{Если } \beta = 0 \Rightarrow$$

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n = 0$$

$$\text{не все коэффициенты} = 0 (\alpha_i \neq 0)$$

$$\Rightarrow v_1, \dots, v_n - \text{ЛЗ}$$

$$\beta \neq 0 \Rightarrow$$

$$w = -\frac{\alpha_1}{\beta} v_1 - \frac{\alpha_2}{\beta} v_2 - \dots - \frac{\alpha_n}{\beta} v_n$$

□

Замечание. (Следствия) Любую конечную порождающую систему можно сузить до базиса.

Если есть конечный порождающий набор, то любую ЛНЗ систему можно расширить до базиса.

Определение 7. Размерность пространства равна количеству элементов в базисе. (пока нет доказательств корректности)

Лемма 1. Система линейных уравнений: $(a_{ij} \in \mathbb{R}; x_i \in \mathbb{R}; 0 \in \mathbb{R})$

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0 \\ \dots \\ a_{k1}x_1 + a_{k2}x_2 + \dots + a_{kn}x_n = 0 \end{cases}$$

Имеет ненулевые решения, если $n > k$.

Доказательство. Индукция по k . База $k = 1$:

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0$$

$$\text{Пусть } a_{11} \neq 0 \Rightarrow x_1 = -\frac{a_{12}}{a_{11}}x_2 - \frac{a_{13}}{a_{11}}x_3 - \dots - \frac{a_{1n}}{a_{11}}x_n$$

$$\forall x_2, \dots, x_n : x_1 \text{ выражается через них}$$

$$a_{11} = 0 \Rightarrow x_1 = 1; x_2 = x_3 = \dots = x_n = 0$$

Переход

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0$$

$\exists i : a_{1i} \neq 0$, иначе выкинем предыдущее уравнение

$$x_i = -\frac{a_{11}}{a_{1i}}x_1 - \dots \text{ (без } i\text{-ого)} - \frac{a_{1n}}{a_{1i}}x_n$$

Подставим выраженное x_i во все остальные уравнения. Уравнений на 1 меньше, переменных на 1 меньше. \square

Теорема 4. Если v_1, \dots, v_k и w_1, \dots, w_n базисы $\in V$, то $k = n$.

Доказательство. v_1, \dots, v_n – порождающая система.

$$w_1 = a_{11}v_1 + a_{21}v_2 + a_{31}v_3 + \dots + a_{k1}v_k$$

$$w_2 = a_{12}v_1 + a_{22}v_2 + a_{32}v_3 + \dots + a_{k2}v_k$$

...

$$w_n = a_{1n}v_1 + a_{2n}v_2 + a_{3n}v_3 + \dots + a_{kn}v_k$$

$$x_1w_1 + x_2w_2 + \dots + x_nw_n = 0, x_i \in \mathbb{R} \quad (1.1)$$

т.к. w_1, \dots, w_n – ЛНЗ \Rightarrow все $x_i = 0$

$$\begin{aligned} x_1(a_{11}v_1 + a_{21}v_2 + \dots + a_{k1}v_k) + x_2(a_{12}v_1 + a_{22}v_2 + \dots + a_{k2}v_k) \\ + \dots + x_n(a_{1n}v_1 + a_{2n}v_2 + \dots + a_{kn}v_k) = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_1(a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n) + v_2(a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n) \\ + \dots + v_k(a_{k1}x_1 + a_{k2}x_2 + \dots + a_{kn}x_n) = 0 \end{aligned}$$

v_1, v_2, \dots, v_k — ЛНЗ \Rightarrow все коэффициенты равны 0.

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = 0 \\ \dots \\ a_{k1}x_1 + a_{k2}x_2 + \dots + a_{kn}x_n = 0 \end{cases}$$

Если $n > k \Rightarrow \exists$ ненулевые решения \Rightarrow противоречие с (1.1) и ЛНЗ
 $w_i \Rightarrow n \leq k$. Аналогично $k \leq n \Rightarrow n = k$. \square

Лекция 3: Матрицы

25.09.2023

1.3 Матрицы

Определение 8. Пусть V — конечное мерное пространство

$v_1 \dots v_n$ — базис V

$w \in V \Rightarrow \exists! \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n :$

$w = \alpha_1 \cdot v_1 + \alpha_2 \cdot v_2 + \dots + \alpha_n \cdot v_n$

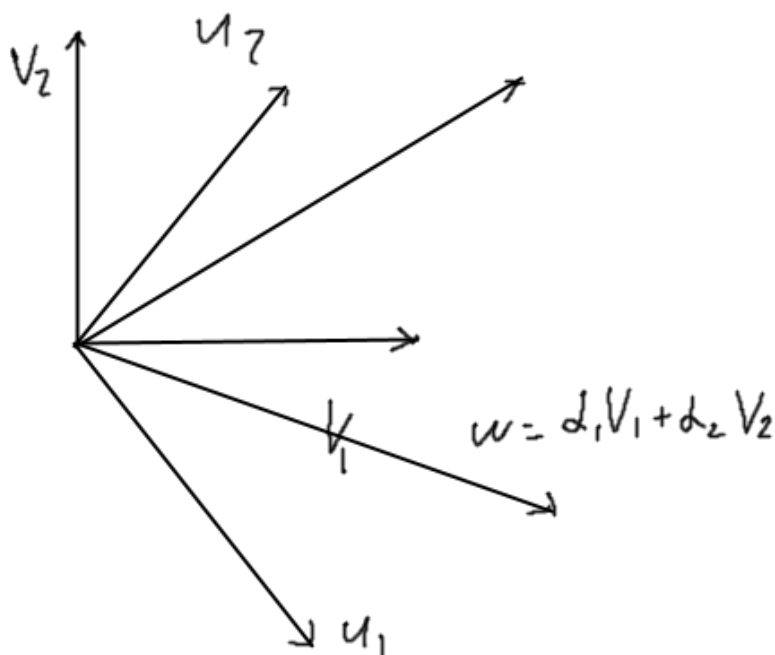
Тогда $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ — координаты w в базисе $u_1 \dots u_n$

- $w \Leftrightarrow (\alpha_1, \alpha_2 \dots \alpha_n)$
- $u \Leftrightarrow (\beta_1 \dots \beta_n)$
- $u + w \Leftrightarrow (\alpha_1 + \beta_1, \alpha_2 + \beta_2 \dots \alpha_n + \beta_n)$
- $f \cdot w \Leftrightarrow (f \cdot \alpha_1, f \cdot \alpha_2 \dots f \cdot \alpha_n)$

Определение 9. Пусть $v_1 \dots v_n$ и u_1, u_2, \dots, u_n — базисы

Тогда w может выражаться как:

$w = \alpha_1 \cdot v_1 + \alpha_2 \cdot v_2 + \dots + \alpha_n \cdot v_n = \beta_1 \cdot u_1 + \dots + \beta_n \cdot u_n$



Определение 10. (*) Пусть $v_1 \dots v_n$ и u_1, u_2, \dots, u_n — базисы

Выразим базис $u_1 \dots u_n$ через $v_1 \dots v_n$:

$$u_1 = a_{11} \cdot v_1 + a_{12} \cdot v_2 + \dots + a_{1n} \cdot v_n$$

$$u_2 = a_{21} \cdot v_1 + a_{22} \cdot v_2 + \dots + a_{2n} \cdot v_n$$

\vdots

$$u_n = a_{n1} \cdot v_1 + a_{n2} \cdot v_2 + \dots + a_{nn} \cdot v_n$$

Тогда $A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$ — матрица перехода от $v_1 \dots v_n$ к $u_1 \dots u_n$

Определение 11. Пусть есть

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1k} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2k} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & \dots & a_{nk} \end{pmatrix} \text{ — Матрица } n \times K$$

$$B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1l} \\ b_{21} & b_{22} & \dots & b_{2l} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & \dots & \dots & b_{nl} \end{pmatrix} \text{ — Матрица } k \times l$$

Умножение матриц определяется как:

$$A \cdot B := \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & \dots & c_{1l} \\ c_{21} & c_{22} & \dots & c_{2l} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{k1} & \dots & \dots & c_{kl} \end{pmatrix}$$

Элементы матрицы равны:

$$c_{11} = a_{11} \cdot b_{11} + a_{12} \cdot b_{21} + \dots + a_{1k} \cdot b_{kl}$$

$$c_{12} = a_{11} \cdot b_{12} + a_{12} \cdot b_{22} + \dots + a_{1k} \cdot b_{k2}$$

\vdots

$$c_{ij} = a_{i1} \cdot b_{1j} + a_{i2} \cdot b_{2j} + \dots + a_{ik} \cdot b_{kj}$$

\vdots

Замечание. Выражение базиса через базис можно записать так:

$$\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$$

Теорема 5. Пусть $v_1 \dots v_n$ и u_1, u_2, \dots, u_n — базисы.

A — матрица перехода от $v_1 \dots v_n$ к $u_1 \dots u_n$

B — матрица перехода от $w_1 \dots w_n$ к $v_1 \dots v_n$

Тогда матрица перехода от $w_1 \dots w_n$ к $u_1 \dots u_n$ равна $A \times B$

Доказательство. Выразим базис $v_1 \dots v_n$ через $w_1 \dots w_n$:

$$v_1 = b_{11}w_1 + \dots + b_{1n}w_n$$

\vdots

$$v_n = b_{n1}w_1 + \dots + b_{nn}w_n$$

Выразим базис $u_1 \dots u_n$ через $v_1 \dots v_n$:

$$u_1 = a_{11}(b_{11}w_1 + \dots + b_{1n}w_n) + \dots + a_{1n}(b_{n1}w_1 + \dots + b_{nn}w_n) =$$

$$w_1(a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} + \dots + a_{1n}b_{n1}) + \dots + w_n(a_{n1}b_{1n} + a_{n2}b_{2n} + \dots + a_{nn}b_{nn})$$

Мы видим, что базис $u_1 \dots u_n$ выражается через $w_1 \dots w_n$, а матрица перехода — $A \times B$. \square

Теорема 6. $A(BC) = (AB)C$

Умножение матриц не коммутативно, но ассоциативно.

$$E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \text{ — единичная матрица}$$

Замечание. $u_1 \dots u_n, v_1 \dots v_n$ — базисы, выражаются как:

$$\begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} = B \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$$

$$A \times B = E$$

$$B \times A = E$$

(A и B) — обратные матрицы

1.4 Скалярное произведение

Определение 12. V - векторное пространство

$$(\cdot, \cdot) : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

1. $(u, u) \geq 0 \quad (u, u) = 0 \Leftrightarrow u = 0$
2. $(u_1 + u_2, v) = (u_1, v) + (u_2, v) \quad (u, v_1 + v_2) = (u, v_1) + (u, v_2)$
3. $\alpha(u, v) = (\alpha u, v) = (u, \alpha v)$
4. $(u, v) = (v, u)$

V - евклидово пространство (\cdot, \cdot) - скалярное произведение

Пример. 1. $V = \mathbb{R}^n$

$$(a_1, a_2, \dots, a_n) + (b_1, b_2, \dots, b_n) := a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots + a_n b_n$$

$$\begin{pmatrix} a_1 & \dots & a_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

2. V - пространство функций $(\dots) (f(x), g(x)) := \int_a^b f(x)g(x)dx$

Определение 13. Пусть V - евклидово пространство, $v \in V$

$$|v| := \sqrt{(v, v)}$$

$$\cos \angle(u, v) := \frac{(u, v)}{|u| \cdot |v|}$$

Теорема 7. (Неравенство Коши-Буняковского-Шварца (КБШ))

$$|(u, w)| \leq |u| \cdot |v|$$

Доказательство.

$$\begin{aligned}(u + tv, u + tv) &\geq 0 \quad \forall t \\(u, u) + (u, tv) + (tv, u) + (tv, tv) &\geq 0 \\|u|^2 + 2t(u, v) + t^2|v|^2 &\geq 0 \quad \forall t \\ \frac{D}{4} \leq 0 \quad (u, v)^2 - |u|^2|v|^2 &\leq 0 \\ |(u, v)| &\leq |u||v|\end{aligned}$$

□

Вывод. (Следствие из КБШ)

1. $|a_1b_1 + a_2b_2 + \dots + a_nb_n| \leq \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2} \sqrt{b_1^2 + b_2^2 + \dots + b_n^2}$
2. $(\int_a^b f(x)g(x)dx)^2 \leq (\int_a^b g(x)dx) \cdot (\int_a^b f(x)dx)$

Определение 14. $u \perp v$, если $(u, v) = 0$

Определение 15. $v_1 \dots v_n$ — ортогональная система, если:
 $\forall v_i, v_j : v_i \perp v_j, (i \neq j)$

Теорема 8. $v_1 \dots v_n$ - ортогональная система и в ней нет нулевых векторов $\Rightarrow v_1 \dots v_n$ линейно не зависимы.

Доказательство.

$$\begin{aligned}\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n &= 0 \\ \alpha_1(v_1, v_i) + \alpha_2(v_2, v_i) + \dots + \alpha_i(v_i, v_i) + \dots &= 0 \\ a_i|v_i|^2 &= 0 \\ \alpha_i &= 0\end{aligned}$$

□

Определение 16. u — нормированный или единичный если $|u| = 1$
 $v_1 \dots v_n$ — ортонормированные системы, если $v_i \perp v_j$ и $|v_i| = 1$
 $v_1 \dots v_n$ — ОНБ ортонормированный базис

Лекция 4: Ортонормированный базис и ориентация базиса

02.10.2023

1.5 Построение ортонормированного базиса

Теорема 9. Ортонормированный базис существует.

Доказательство. (Ортогонализация Грама-Шмидта)

Есть $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$ — ЛНЗ

$$\begin{aligned}\mathbf{u}_1 &= \frac{\mathbf{v}_1}{|\mathbf{v}_1|} & |\mathbf{u}_1| &= 1 \\ \mathbf{w}_2 &= \mathbf{v}_2 - \alpha \mathbf{u}_1 & \mathbf{w}_2 &\perp \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 &= \frac{\mathbf{w}_2}{|\mathbf{w}_2|} \\ |\mathbf{u}_2| &= 1 & \mathbf{u}_2 &\perp \mathbf{u}_1 \\ (\mathbf{u}_1, \mathbf{w}_2) &= 0 \\ (\mathbf{u}_1, \mathbf{v}_2 - \alpha \mathbf{u}_1) &= 0 \\ (\mathbf{u}_1, \mathbf{v}_2) - \alpha(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_1) &= 0 \\ \alpha &= (\mathbf{u}_1, \mathbf{v}_2)\end{aligned}$$

Пусть $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_{k-1}$ построены

Построим \mathbf{u}_k

$$\begin{aligned}\mathbf{w}_k &= \mathbf{v}_k - \alpha_1 \mathbf{u}_1 - \alpha_2 \mathbf{u}_2 - \dots - \alpha_{k-1} \mathbf{u}_{k-1} \\ \mathbf{w}_k &\perp \mathbf{u}_i & (i \leq k-1) \\ 0 &= (\mathbf{w}_k, \mathbf{u}_i) = (\mathbf{v}_k, \mathbf{u}_i) - \alpha_i(\mathbf{u}_i, \mathbf{u}_i) \\ \alpha_i &= (\mathbf{v}_k, \mathbf{u}_i) \\ \mathbf{u}_k &= \frac{\mathbf{w}_k}{|\mathbf{w}_k|}\end{aligned}$$

Строим $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_n$ с помощью данного алгоритма.

Замечание. \mathbf{u}_i — ЛК $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_i$

Вывод. Если $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n$ — базис $\Rightarrow \mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_n$ — ОНБ, т.е. если $\dim V = n$, то \exists ОНБ

Пусть V — евклидово пространство, $\dim V = n$, $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \dots, \mathbf{u}_n$ — ОНБ, $\mathbf{w} = a_1 \mathbf{u}_1 + a_2 \mathbf{u}_2 + \dots + a_n \mathbf{u}_n$, то можем записать $\mathbf{w} = (a_1, \dots, a_n)$, соответственно $\mathbf{v} = b_1 \mathbf{u}_1 + b_2 \mathbf{u}_2 + \dots + b_n \mathbf{u}_n$, тогда

$$\begin{aligned}(\mathbf{w}, \mathbf{v}) &= (a_1 \mathbf{u}_1 + a_2 \mathbf{u}_2 + \dots + a_n \mathbf{u}_n, b_1 \mathbf{u}_1 + b_2 \mathbf{u}_2 + \dots + b_n \mathbf{u}_n) = \\ &= a_1 b_1 (\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_1) + a_1 b_2 (\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2) + \dots + a_1 b_n (\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_n) + \\ &\quad + a_2 b_1 (\mathbf{u}_2, \mathbf{u}_1) + a_2 b_2 (\mathbf{u}_2, \mathbf{u}_2) + \dots + a_2 b_n (\mathbf{u}_2, \mathbf{u}_n) + \\ &\quad + a_n b_1 (\mathbf{u}_n, \mathbf{u}_1) + a_n b_2 (\mathbf{u}_n, \mathbf{u}_2) + \dots + a_n b_n (\mathbf{u}_n, \mathbf{u}_n) = \\ &= a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots + a_n b_n\end{aligned}$$

□

1.6 Ориентация базиса

Определение 17 (Неформальное). На плоскости: $\mathbf{a} = (a_1, a_2)$; $\mathbf{b} = (b_1, b_2)$

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = S_{\mathbf{a}, \mathbf{b}} \text{ (ориентированная площадь)}$$

В пространстве: $\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3)$; $\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3)$; $\mathbf{c} = (c_1, c_2, c_3)$

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = V_{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}} \text{ (ориентированный объем)}$$

Определение 18 (Формальное).

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = a_1 b_2 - a_2 b_1$$

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = a_1 b_2 c_3 + a_2 b_3 c_1 + a_3 b_1 c_2 - a_1 b_3 c_2 - a_2 b_1 c_3 - a_3 b_2 c_1$$

Мнемоническое правило:

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 & b_3 & b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 & c_3 & c_1 & c_2 \end{vmatrix}$$

По бирюзовой стрелке сложение, по зеленой – вычитание.

Замечание. Данные свойства справедливы для матриц любого порядка.

Свойства.

1. Если строку или столбец умножить на α , то определитель тоже умножится на α .
2. Если меняем 2 строки или столбца, то знак определителя меняется.
3. Если есть 2 одинаковых строки, то определитель равен 0.
4. Если к одному из векторов прибавить вектор кратный другому, то определитель не поменяется.
5. Определитель единичной матрицы равен 1.

$$\begin{vmatrix} a_1 + \alpha b_1 & a_2 + \alpha b_2 & a_3 + \alpha b_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} + \alpha \begin{vmatrix} b_1 & b_2 & b_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

Теорема 10. (Доказательство будет на алгебре)

$$\exists ! f : M_n(\mathbb{R}) \mapsto \mathbb{R}$$

такая, что, удовлетворяет свойствам 1-5.

Теорема 11.

$$\det(AB) = \det A \cdot \det B$$

Определение 19 (Ориентация). $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$ – ОНБ («правая тройка»), $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ – векторы.

$$\mathbf{a} = a_1 \mathbf{i} + a_2 \mathbf{j} + a_3 \mathbf{k}$$

$$\mathbf{b} = b_1 \mathbf{i} + b_2 \mathbf{j} + b_3 \mathbf{k}$$

$$\mathbf{c} = c_1 \mathbf{i} + c_2 \mathbf{j} + c_3 \mathbf{k}$$

Если $\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} > 0$, то $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$ называется правой тройкой векторов.

Если $\det < 0$, то $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$ называется левой тройкой векторов.

Если $\det = 0$, то $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$ – ЛЗ.

Выводы:

1. Ориентация бывает только у ЛНЗ троек – у базисов.
2. Ориентаций бывает ровно 2.
3. Одинаковость ориентаций является эквивалентностью.

Лекция 5: Векторное произведение

09.10.2023

1.7 Векторное произведение

Замечание. Векторное произведение существует, только если $\dim V = 3$ (т.е. пространство трехмерное).

Определение 20 (Формальное). Пусть $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in V$, $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \mathbf{v}$ – вектор со свойствами:

$$1. \mathbf{v} \perp \mathbf{a}, \mathbf{v} \perp \mathbf{b}$$

$$2. |\mathbf{v}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}| \sin \alpha$$

3. $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{a} \times \mathbf{b})$ – правая тройка векторов

Вопрос: что такое «правая тройка?» — Ответ: нет «правой» или «левой» троек, но про любые две тройки мы можем сказать одинаково ли они ориентированы.

Определение 21. Пусть $(\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k})$ – фиксированный ортонормированный базис, будем называть его правой тройкой векторов.

Введем определения:

	\mathbf{i}	\mathbf{j}	\mathbf{k}
\mathbf{i}	0	\mathbf{k}	$-\mathbf{j}$
\mathbf{j}	$-\mathbf{k}$	0	\mathbf{i}
\mathbf{k}	\mathbf{j}	$-\mathbf{i}$	0

– таблица умножения базисных векторов

Пусть

$$\mathbf{a} = a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k} = (a_1, a_2, a_3)$$

$$\mathbf{b} = b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k} = (b_1, b_2, b_3)$$

Тогда векторное произведение \mathbf{a} и \mathbf{b} :

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}) \times (b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k}) = \\ &= a_1b_1\mathbf{i} \times \mathbf{i} + a_1b_2\mathbf{i} \times \mathbf{j} + a_1b_3\mathbf{i} \times \mathbf{k} + \\ &+ a_2b_1\mathbf{j} \times \mathbf{i} + a_2b_2\mathbf{j} \times \mathbf{j} + a_2b_3\mathbf{j} \times \mathbf{k} + \\ &+ a_3b_1\mathbf{k} \times \mathbf{i} + a_3b_2\mathbf{k} \times \mathbf{j} + a_3b_3\mathbf{k} \times \mathbf{k} = \\ &= \mathbf{i}(a_2b_3 - a_3b_2) + \mathbf{j}(a_3b_1 - a_1b_3) + \mathbf{k}(a_1b_2 - a_2b_1) \\ \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= \mathbf{i}(a_2b_3 - a_3b_2) + \mathbf{j}(a_3b_1 - a_1b_3) + \mathbf{k}(a_1b_2 - a_2b_1) \end{aligned}$$

Теорема 12. Векторное произведение обладает свойствами:

$$1. \mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c}) = \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c}$$

$$2. \mathbf{a} \times \mathbf{b} = -\mathbf{b} \times \mathbf{a}$$

$$3. \mathbf{a} \times \mathbf{b} \perp \mathbf{a}, \mathbf{a} \times \mathbf{b} \perp \mathbf{b}$$

$$4. |\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}| \sin \alpha$$

Доказательство.

$$\mathbf{a} = a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{b} = b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{c} = c_1\mathbf{i} + c_2\mathbf{j} + c_3\mathbf{k}$$

$$\begin{aligned}
 1. \quad \mathbf{b} + \mathbf{c} &= (b_1 + c_1)\mathbf{i} + (b_2 + c_2)\mathbf{j} + (b_3 + c_3)\mathbf{k} \\
 \mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c}) &= \mathbf{i}(a_2(b_3 + c_3) - a_3(b_2 + c_2)) + \mathbf{j}(\dots) + \mathbf{k}(\dots) \\
 \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c} &= \mathbf{i}(a_2b_3 - a_3b_2) + \mathbf{j}(\dots) + \mathbf{k}(\dots) + \\
 &\quad + \mathbf{i}(a_2c_3 - a_3c_2) + \mathbf{j}(\dots) + \mathbf{k}(\dots)
 \end{aligned}$$

После преобразований получим то же самое.

2. Аналогично

$$\begin{aligned}
 3. \quad (\mathbf{a} \times \mathbf{b}; \mathbf{a}) &= \\
 &= (\mathbf{i}(a_2b_3 - a_3b_2) + \mathbf{j}(a_3b_1 - a_1b_3) + \mathbf{k}(a_1b_2 - a_2b_1); a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}) = \\
 &= a_1(a_2b_3 - a_3b_2) + a_2(a_3b_1 - a_1b_3) + a_3(a_1b_2 - a_2b_1) = 0
 \end{aligned}$$

$$4. \text{ Будем доказывать } |\mathbf{a} \times \mathbf{b}|^2 = |\mathbf{a}|^2|\mathbf{b}|^2 \sin^2 \alpha = |\mathbf{a}|^2|\mathbf{b}|^2(1 - \cos^2 \alpha)$$

$$\begin{aligned}
 (a_2b_3 - a_3b_2)^2 + (a_3b_1 - a_1b_3)^2 + (a_1b_2 - a_2b_1)^2 &= \\
 (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) \left(1 - \frac{(a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)^2}{(a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2)} \right) &= \\
 (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)^2
 \end{aligned}$$

Чтобы не расписывать слагаемые перепишем в другом виде:

$$\sum_{i \neq j} a_i^2 b_j^2 - 2 \sum_{i < j} a_i b_i a_j b_j = \sum_i a_i^2 b_i^2 + \sum_{i \neq j} a_i^2 b_j^2 - \sum_{i=1}^3 a_i^2 b_i^2 - 2 \sum_{i < j} a_i b_i a_j b_j$$

□

Замечание.

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

Теорема 13. $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{a} \times \mathbf{b})$ – правая тройка

Доказательство.

$$\begin{aligned}
 \mathbf{a} &= (a_1, a_2, a_3) \quad \mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3) \\
 \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_2b_3 - a_3b_2) + (a_3b_1 - a_1b_3) + (a_1b_2 - a_2b_1) = \\
 &= \left(\begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix}; \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix}; \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \right) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \end{vmatrix} \\
 &= \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} (a_2b_3 - a_3b_2) - \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} (a_1b_3 - a_3b_1) + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} (a_1b_2 - a_2b_1) \\
 &= (a_2b_3 - a_3b_2)^2 + (a_3b_1 - a_1b_3)^2 + (a_1b_2 - a_2b_1)^2 > 0
 \end{aligned}$$



Лекция 6: Смешанное произведение. Аффинное пространство

30.10.2023

1.8 Смешанное произведение

Определение 22. $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ – векторы в \mathbb{R}^3

$$(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \times \mathbf{b}; \mathbf{c}) \text{ – смешанное произведение}$$

Геометрический смысл: $\pm V_{\text{параллелепипеда}}$

Доказательство.

$$(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = |\mathbf{a} \times \mathbf{b}| |\mathbf{c}| \cos \alpha = S_{\mathbf{a}, \mathbf{b}} |\mathbf{c}| \cos \alpha = \pm V_{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}}$$



В координатах:

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}; \mathbf{c}) = (a_2 b_3 - a_3 b_2; a_3 b_1 - a_1 b_3; a_1 b_2 - a_2 b_1)(c_1, c_2, c_3) =$$

$$a_2 b_3 c_1 - a_3 b_2 c_1 + a_3 b_1 c_2 - a_1 b_3 c_2 + a_1 b_2 c_3 - a_2 b_1 c_3 = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

1.9 Свойства смешанного произведения

(по свойствам определителей)

1. $(\mathbf{e} + \mathbf{f}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = (\mathbf{e}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) + (\mathbf{f}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$ для каждого аргумента
2. $(\alpha \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = (\mathbf{a}, \alpha \mathbf{b}, \mathbf{c}) = (\mathbf{a}, \mathbf{b}, \alpha \mathbf{c}) = \alpha (\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$
3. $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = 0 \Leftrightarrow \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ – ЛЗ
4. $(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = (\mathbf{b}, \mathbf{c}, \mathbf{a}) = (\mathbf{c}, \mathbf{a}, \mathbf{b}) = -(\mathbf{b}, \mathbf{a}, \mathbf{c}) = -(\mathbf{a}, \mathbf{c}, \mathbf{b}) = -(\mathbf{c}, \mathbf{b}, \mathbf{a})$
5. Знак смешанного произведения – ориентация тройки.

Глава 2

Аффинное (точечное) пространство

2.1 Определение

Определение 23. V – векторное пространство, E – множество. Назовем E точечным (аффинным) пространством, если определена операция $+: E \times V \rightarrow E$, т.е. $(e; \mathbf{v}) \mapsto (e + \mathbf{v})$ со свойствами:

1. $(e + \mathbf{v}_1) + \mathbf{v}_2 = e + (\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_2)$
2. $e + 0 = e$
3. $\forall e_1, e_2 \in E \exists! \mathbf{v} \in V : e_2 = e_1 + \mathbf{v}$

Такой вектор будем обозначать $\mathbf{v} = \overrightarrow{e_1 e_2}$

Определение 24 (Построение точек). Если в V есть базис $(\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_n)$ и мы зафиксируем $e_0 \in E \Rightarrow \forall e \in E \exists! \mathbf{w} : e_0 + \mathbf{w} = e$, при этом: $\exists! \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n : \mathbf{w} = \alpha_1 \mathbf{v}_1 + \alpha_2 \mathbf{v}_2 + \dots + \alpha_n \mathbf{v}_n \Rightarrow e = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ – координаты e .

Если имеем $\mathbf{v} = \beta_1 \mathbf{v}_1 + \dots + \beta_n \mathbf{v}_n$, то: $e + \mathbf{v} = (\alpha_1 + \beta_1, \alpha_2 + \beta_2, \dots, \alpha_n + \beta_n)$

Определение 25 (Расстояние). Пусть e_0 – начало координат, $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ – ОНБ. $e_1 = e_0 + \mathbf{u} = (\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n)$, $e_2 = e_0 + \mathbf{w} = (\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_n)$

$$\text{dist}(e_1, e_2) = |\mathbf{u}_1 - \mathbf{w}_1| = \sqrt{(\mathbf{u}_1 - \mathbf{w}_1, \mathbf{u}_1 - \mathbf{w}_1)}$$

Определение 26 (Преобразование начала координат). (Если хотим перейти от начала координат e_0 к e'_0)

Есть базис $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ и вектор $e'_0 - e_0 = \mathbf{w} = (\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_n)$. И пусть точка $e = (e_1, \dots, e_n)$ – координаты с началом e_0 и $e = (e'_1, \dots, e'_n)$ –

координаты с началом в e'_0 . Тогда:

$$e = e_0 + e_1 \mathbf{v}_1 + \dots + e_n \mathbf{v}_n$$

$$e'_0 = e_0 + e_1 \mathbf{w}_1 + \dots + e_n \mathbf{w}_n \Leftrightarrow e_0 = e'_0 - \mathbf{w}_1 \mathbf{v}_1 - \dots - \mathbf{w}_n \mathbf{v}_n$$

Упражнение: почему равносильно?

$$\text{Имеем } e = e'_0 + (e_1 - \mathbf{w}_1) \mathbf{v}_1 + \dots + (e_n - \mathbf{w}_n) \mathbf{v}_n$$

$$\text{Значит } (e'_1, \dots, e'_n) = (e_1 - \mathbf{w}_1, \dots, e_n - \mathbf{w}_n)$$

Глава 3

Прямые на плоскости

3.1 Определения

Определение 27. E – точечное пространство, V – векторное пространство, $\dim V = 2$. Тогда прямая – это подмножество $l \subset E$, если: $\forall e \in E, \mathbf{v} \in V \setminus \{0\}$:

$$l = \{e + \alpha \mathbf{v} : \alpha \in \mathbb{R}\}$$

\mathbf{v} – направляющий вектор прямой.

Определение 28 (Параметрическое уравнение прямой).

Пусть $e = (e_1, e_2)$ $\mathbf{v} = (v_1, v_2)$

$e + t\mathbf{v} = (e_1 + tv_1, e_2 + tv_2) = (x, y)$

$\begin{cases} x = e_1 + tv_1 \\ y = e_2 + tv_2 \end{cases}$ – параметрическое уравнение прямой.

Определение 29 (Каноническое уравнение прямой). Если выразить t из параметрического уравнения, то получим каноническое уравнение прямой:

$$\frac{x - e_1}{v_1} = \frac{y - e_2}{v_2}$$

Если $v_1 \vee v_2 = 0$ то $x = e_1 \vee y = e_2$, но $v_1 \wedge v_2$ быть не может.

Определение 30 (Построение прямой по точкам). Пусть $e = (x_0, y_0)$, $e_1 = (x_1, y_1)$ $e\vec{e}_1 = (x_1 - x_0, y_1 - y_0)$ – направляющий вектор. Пусть e – начало, тогда уравнение прямой:

$$\frac{x - x_0}{x_1 - x_0} = \frac{y - y_0}{y_1 - y_0}$$

Теорема 14 (Прямая в стандартных координатах). Из канонического уравнения прямой получаем:

$$x(v_2) - y(v_1) - e_1 v_2 + e_2 v_1 = 0 \Leftrightarrow \forall A, B, C : A^2 + B^2 \neq 0 : Ax + By + C = 0$$

Доказательство.

$$Ax + C = -By \Rightarrow \frac{x + \frac{C}{A}}{B} = \frac{y - 0}{-A}, \quad A \neq 0$$

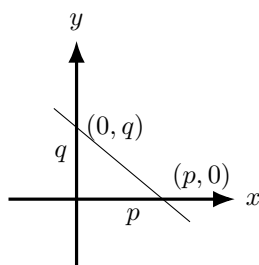
□

Определение 31 (Уравнение в отрезках). Если $A, B, C \neq 0$, то

$$\frac{x}{p} + \frac{y}{q} = 1$$

$$p = -\frac{C}{A}, q = -\frac{C}{B}$$

$(p, 0)$ и $(0, q)$ – подходят:



Теорема 15. Если A, B – коэффициенты уравнения прямой, то вектор (нормаль) $(A, B) \perp \mathbf{v}$.

Доказательство.

$$(A, B) = (v_2, -v_1) \perp (v_1, v_2), \text{ т.к. } (v_1, v_2) \cdot (v_2, -v_1) = 0$$

□

Лекция 7: Прямые на плоскости. Плоскости в пространстве

06.11.2023

3.2 Угол между прямыми

Определение 32 (Угол между прямыми). Даны прямые l_1, l_2 :

$$\begin{aligned} l_1 &: a_1x + b_1y + c_1 = 0 \\ l_2 &: a_2x + b_2y + c_2 = 0 \\ \angle(l_1, l_2) &= \angle(\mathbf{n}_1, \mathbf{n}_2) \\ \cos \angle(l_1, l_2) &= \frac{a_1a_2 + b_1b_2}{\sqrt{a_1^2 + b_1^2} \sqrt{a_2^2 + b_2^2}} \\ l_1 \perp l_2 &\Leftrightarrow a_1a_2 + b_1b_2 = 0 \\ l_1 \parallel l_2 &\Leftrightarrow \frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} \end{aligned}$$

Определение 33. (другое определение)

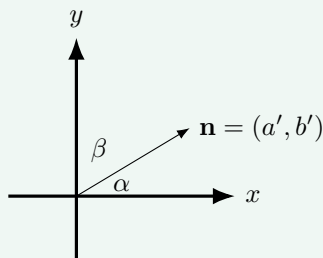
$$\begin{aligned} l_1 &: \frac{x - x_0}{v_1} = \frac{y - y_0}{v_2} & l_2 &: \frac{x - x_1}{w_1} = \frac{y - y_1}{w_2} \\ \mathbf{v} &= (v_1, v_2) & \mathbf{w} &= (w_1, w_2) \\ \cos \angle(l_1, l_2) &= \frac{v_1w_1 + v_2w_2}{\sqrt{v_1^2 + v_2^2} \sqrt{w_1^2 + w_2^2}} \\ l_1 \perp l_2 &\Leftrightarrow v_1w_1 + v_2w_2 = 0 \\ l_1 \parallel l_2 &\Leftrightarrow \frac{v_1}{w_1} = \frac{v_2}{w_2} \end{aligned}$$

3.3 Уравнение нормали

Определение 34. $(a, b) = \mathbf{n}$ называется вектором нормали к прямой

$$\begin{aligned} ax + by + c &= 0 \quad | : \sqrt{a^2 + b^2} \\ a'x + b'y + c' &= 0 \text{ – Нормальное уравнение прямой} \\ a'^2 + b'^2 &= 1 \quad a' = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \quad b' = \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \\ (a', b') &\text{ – единичный вектор} \end{aligned}$$

$|c'| = \left| \frac{c}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right|$ – расстояние от начала координат до прямой. (?)
 (a', b') называют направляющими косинусами, т.к.



$$|\mathbf{n}| = 1 \quad a'^2 + b'^2 = 1$$

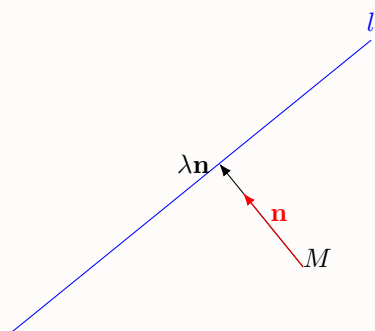
$$a' = \cos \alpha$$

$$b' = \sin \alpha = \cos \beta$$

Теорема 16. Насстояние от точки (x_1, y_1) до прямой $ax + by + c = 0$ – это

$$d = \frac{|ax_1 + by_1 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

Доказательство. $M + \lambda \mathbf{n} \in l$ – прямая \mathbf{n} – нормаль (a, b)



$$\text{dist}(M, l) = |\lambda| \cdot |\mathbf{n}| \text{ из рисунка}$$

$$M + \lambda \mathbf{n} = (x_0 + \lambda a, y_0 + \lambda b) \in l \Rightarrow a(x_0 + \lambda a) + b(y_0 + \lambda b) + c = 0$$

$$ax_0 + by_0 + c + \lambda(a^2 + b^2) = 0 \Rightarrow \lambda = -\frac{(ax_0 + by_0 + c)}{a^2 + b^2}$$

$$\text{тогда } |\lambda| \cdot |\mathbf{n}| = \left| -\frac{(ax_0 + by_0 + c)}{a^2 + b^2} \right| \cdot |\sqrt{a^2 + b^2}| = \left| \frac{(ax_0 + by_0 + c)}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right|$$

□

3.4 Уравнение прямой, проходящей через точку пересечения двух других

Определение 35. Есть 2 прямые: $l_1 : a_1x + b_1y + c_1 = 0$ и $l_2 : a_2x + b_2y + c_2 = 0$ и точка M – точка пересечения. Тогда $\exists \lambda_1, \lambda_2$:

$$l_3 : \lambda_1(a_1x + b_1y + c_1) + \lambda_2(a_2x + b_2y + c_2) = 0 \text{ прямая, проходящая через } M$$

Эта прямая проходит через M , т.к. при подстановке координат M в уравнение, первое и второе слагаемые обращаются в 0.

Глава 4

Плоскости в пространстве

4.1 Уравнение плоскости

$\dim V = 3$

Определение 36 (Плоскость по 3 точкам). Пусть $e_1, e_2, e_3 \in E$, $\mathbf{v}_1 = \overrightarrow{e_1 e_2}$; $\mathbf{v}_2 = \overrightarrow{e_1 e_3}$
Плоскость – множество точек $\{e_1 + \alpha \mathbf{v}_1 + \beta \mathbf{v}_2 : \alpha, \beta \in \mathbb{R}\}$

Определение 37. Плоскость – множество решений линейного уравнения:

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

Теорема 17. Определение 1 равносильно определению 2.

Теорема 18. $(A, B, C) = \mathbf{n} \perp$ плоскости

Доказательство.

$$\begin{array}{ccccccc} & & e_1 = (x_0, y_0, z_0) & & & & \\ \mathbf{n} \perp \mathbf{v}_1 & \mathbf{n} \perp \mathbf{v}_2 & \mathbf{n} = \mathbf{v}_1 \times \mathbf{v}_2 & \mathbf{n} = (A, B, C) & & & \end{array}$$

D такое число, что

$$Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D = 0 \quad (D = -Ax_0 - By_0 - Cz_0)$$

$$\begin{array}{r} Ax + By + Cz + D = 0 \\ - \quad Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D = 0 \\ \hline \end{array}$$

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

$$(A; B; C) \cdot (x - x_0, y - y_0, z - z_0) = 0$$

$$(x - x_0, y - y_0, z - z_0) = \alpha \mathbf{v}_1 + \beta \mathbf{v}_2$$

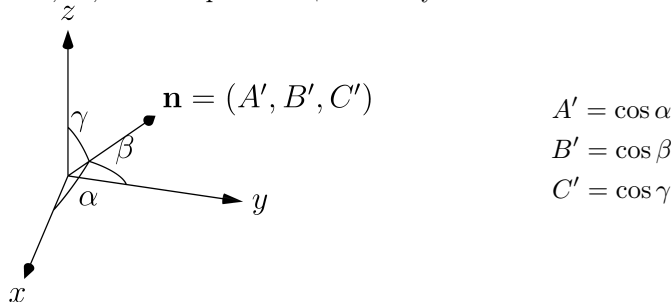
$$(x, y, z) = e_1 + \alpha \mathbf{v}_1 + \beta \mathbf{v}_2$$

□

Определение 38 (Нормальное уравнение плоскости).

$$\begin{aligned} Ax + By + Cz + D = 0 \quad | : \sqrt{A^2 + B^2 + C^2} \neq 0 \\ A'x + B'y + C'z + D' = 0 \\ A'^2 + B'^2 + C'^2 = 1 \end{aligned}$$

A', B', C' – направляющие косинусы



Теорема 19. (доказательство аналогично прямой на плоскости) Пусть $Ax + By + Cz + D = 0$ – плоскость, а (x_0, y_0, z_0) – точка, тогда расстояние от точки до плоскости:

$$d = \frac{|Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

Определение 39 (Уравнение плоскости в отрезках).

$$\frac{x}{p} + \frac{y}{q} + \frac{z}{r} = 1$$

p, q, r – отрезки отсекаемые плоскостью на OX, OY, OZ

4.2 Угол между плоскостями

Определение 40 (Угол между плоскостями).

$$\begin{aligned} A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0 = \alpha_1 \\ A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0 = \alpha_2 \\ \cos \angle(\alpha_1, \alpha_2) = \frac{A_1A_2 + B_1B_2 + C_1C_2}{\sqrt{A_1^2 + B_1^2 + C_1^2} \sqrt{A_2^2 + B_2^2 + C_2^2}} \\ \alpha_1 \perp \alpha_2 : A_1A_2 + B_1B_2 + C_1C_2 = 0 \\ \alpha_1 \parallel \alpha_2 : \frac{A_1}{A_2} = \frac{B_1}{B_2} = \frac{C_1}{C_2} \end{aligned}$$

4.3 Плоскость через прямую пересечения двух плоскостей

Определение 41.

$$\alpha_1 : A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$$

$$\alpha_2 : A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$$

$$\alpha_3 : \lambda_1(A_1x + B_1y + C_1z + D_1) + \lambda_2(A_2x + B_2y + C_2z + D_2) = 0$$

4.4 Плоскость через точку пересечения трех плоскостей

Определение 42.

$$\alpha_1 : A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$$

$$\alpha_2 : A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$$

$$\alpha_3 : A_3x + B_3y + C_3z + D_3 = 0$$

$$\alpha_4 : \lambda_1(A_1x + \dots + D_1) + \lambda_2(A_2x + \dots + D_2) + \lambda_3(A_3x + \dots + D_3) = 0$$

Глава 5

Прямая в пространстве

5.1 Уравнение прямой

Определение 43. Прямая – пересечение двух не параллельных плоскостей.

Определение 44 (Каноническое уравнение прямой в пространстве). Если есть (x_0, y_0, z_0) и (x_1, y_1, z_1) , то прямая через эти точки задается уравнением:

$$\frac{x - x_0}{x_1 - x_0} = \frac{y - y_0}{y_1 - y_0} = \frac{z - z_0}{z_1 - z_0}$$

Определение 45 (Каноническое уравнение прямой в пространстве). Если есть 2 уравнения плоскости, то прямая задается как

$$\begin{aligned} &\begin{cases} A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0 \\ A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0 \end{cases} \\ &\mathbf{n}_1 = (A_1, B_1, C_1) \quad \mathbf{n}_2 = (A_2, B_2, C_2) \\ &\mathbf{v} \perp \mathbf{n}_1 \quad \mathbf{v} \perp \mathbf{n}_2 \quad \mathbf{v} = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 \\ &\mathbf{v} = (v_1, v_2, v_3) \\ &\frac{x - x_0}{v_1} = \frac{y - y_0}{v_2} = \frac{z - z_0}{v_3} \end{aligned}$$

Определение 46. $\mathbf{v} = (v_1, v_2, v_3)$ – направляющий вектор

Определение 47 (Параметрическое уравнение прямой в пространстве).

$$\frac{x - x_0}{v_1} = \frac{y - y_0}{v_2} = \frac{z - z_0}{v_3} = t \Leftrightarrow \begin{cases} x = x_0 + v_1t \\ y = y_0 + v_2t \\ z = z_0 + v_3t \end{cases}$$

Теорема 20. Любая прямая – прямая пересечения двух непараллельных плоскостей, и наоборот.

Доказательство.

\Rightarrow : каноническое уравнение:

$$\begin{cases} \frac{x-x_0}{v_1} = \frac{y-y_0}{v_2} & \text{— ПЛОСКОСТЬ} \\ \frac{y-y_0}{v_2} = \frac{z-z_0}{v_3} & \text{— ПЛОСКОСТЬ} \end{cases}$$

\Leftarrow : пусть есть 2 плоскости:

$$\begin{cases} A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0 \\ A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = x_0 + v_1z \\ y = y_0 + v_2z \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{x-x_0}{v_1} = \frac{y-y_0}{v_2} = \frac{z-z_0}{v_3}$$

□

Лекция 8: Прямые в пространстве. Эллипс.

13.11.2023

Определение 48 (Уравнение прямой через 2 точки). Пусть есть точки $A(x_1, y_1, z_1)$ и $B(x_2, y_2, z_2)$, тогда уравнение прямой, проходящей через эти точки имеет вид:

$$\frac{x-x_0}{x_2-x_1} = \frac{y-y_0}{y_2-y_1} = \frac{z-z_0}{z_2-z_1}$$

т.к. $(x_2-x_1, y_2-y_1, z_2-z_1)$ – направляющий вектор.

5.2 Угол между прямыми

Определение 49 (Угол между прямыми в пространстве).

$$l_1 : \frac{x-x_0}{v_1} = \frac{y-y_0}{v_2} = \frac{z-z_0}{v_3}$$

$$l_2 : \frac{x-x_1}{w_1} = \frac{y-y_1}{w_2} = \frac{z-z_1}{w_3}$$

$$\cos \angle(l_1, l_2) = \frac{v_1w_1 + v_2w_2 + v_3w_3}{\sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2} \sqrt{w_1^2 + w_2^2 + w_3^2}}$$

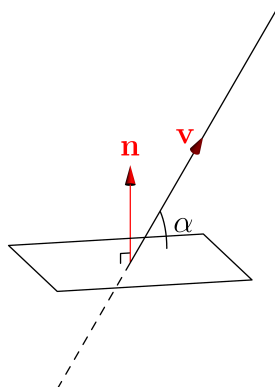
$$l_1 \perp l_2 : v_1w_1 + v_2w_2 + v_3w_3 = 0$$

$$l_1 \parallel l_2 : \frac{v_1}{w_1} = \frac{v_2}{w_2} = \frac{v_3}{w_3}$$

Угол между прямой и плоскостью:

$$l_1 : \frac{x - x_0}{v_1} = \frac{y - y_0}{v_2} = \frac{z - z_0}{v_3}$$

$$\alpha : Ax + By + Cz + D = 0$$



$$\sin \theta = \cos \angle(\mathbf{n}, \mathbf{v}) = \frac{Av_1 + Bv_2 + Cv_3}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2} \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}}$$

$$\alpha \parallel l_1 : Av_1 + Bv_2 + Cv_3 = 0$$

$$\alpha \perp l_1 : \frac{A}{v_1} = \frac{B}{v_2} = \frac{C}{v_3}$$

Теорема 21. l_1, l_2 – пересекаются в одной точке или параллельны

$$\Leftrightarrow \begin{vmatrix} x_1 - x_0 & y_1 - y_0 & z_1 - z_0 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} = 0$$

Доказательство. l_1 и l_2 – в одной плоскости, только если \mathbf{v}, \mathbf{w} и $(x_1 - x_0, y_1 - y_0, z_1 - z_0)$ в одной плоскости, это равносильно тому, что их смешанное произведение равно 0. \square

Глава 6

Кривые второго порядка

6.1 Эллипс

Определение 50 (Стандартный вид прямой II порядка).

$$a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2 + b_1x + b_2y + b_3 = 0$$

$$a_{11}^2 + a_{12}^2 + a_{22}^2 \neq 0$$

Определение 51. Эллипс — кривая, которая в подходящих координатах задается уравнением:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

Определение 52. Пусть F_1, F_2 — точки (фокусы), если $F_1F_2 = 2c < 2a$, тогда ГМТ M :

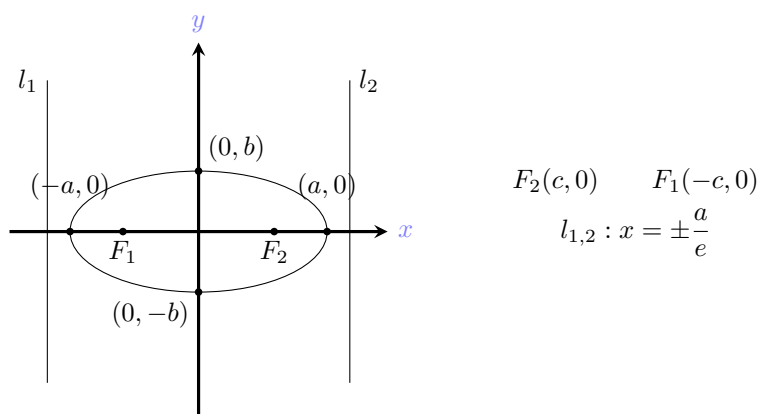
$$F_1M + F_2M = 2a$$

называется эллипсом.

Определение 53. F_1 — фокус, l_1 — прямая (директриса). ГМТ M :

$$\frac{\text{dist}(F_1, M)}{\text{dist}(l_1, M)} = e < 1$$

называется эллипсом.



- a – большая полуось
- b – малая полуось (по умолчанию $a \geq b$)
- c – фокальный параметр

$$a^2 = b^2 + c^2$$

- $e = \frac{c}{a} \in [0, 1)$ – эксцентриситет

Доказательство

- В определении 51 задано $a, b \Rightarrow c = \sqrt{a^2 - b^2}, e = \frac{c}{a}$
- В определении 52 задано $a, c \Rightarrow b = \sqrt{a^2 - c^2}, e = \frac{c}{a}$
- В определении 53 задано d расстояние от фокуса до директрисы. Хотим $F(c, 0); l : x = \frac{a}{e}$

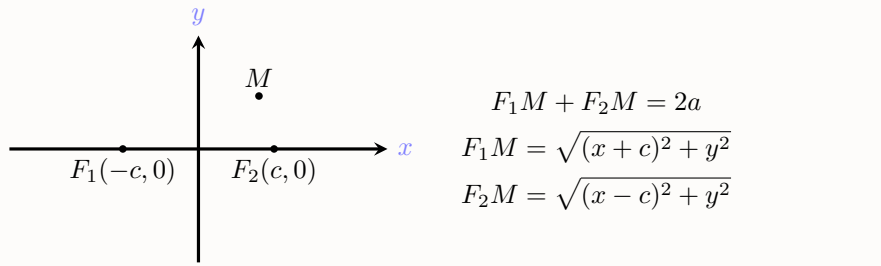
$$d = \frac{a}{e} - c = \frac{a}{e} - ae = a \left(\frac{1}{e} - e \right)$$

$$a = \frac{d}{\frac{1}{e} - e}$$

$$c = ae; b = \sqrt{a^2 - c^2}$$

Теорема 22. Определения 51, 52 и 53 равносильны.

Доказательство. Докажем, что 51 и 52 равносильны:



$$\begin{aligned} F_1M + F_2M &= 2a \\ F_1M &= \sqrt{(x+c)^2 + y^2} \\ F_2M &= \sqrt{(x-c)^2 + y^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sqrt{(x+c)^2 + y^2} + \sqrt{(x-c)^2 + y^2} &= 2a \\ \sqrt{(x+c)^2 + y^2} &= 2a - \sqrt{(x-c)^2 + y^2} \\ x^2 + 2cx + c^2 + y^2 &= 4a^2 + x^2 - 2cx + c^2 + y^2 - 4a\sqrt{(x-c)^2 + y^2} \\ 4a\sqrt{(x-c)^2 + y^2} &= 4a^2 - 4cx \quad | : 4a \end{aligned}$$

Расстояние от точки на эллипсе до фокуса

$$\begin{aligned} \boxed{\sqrt{(x-c)^2 + y^2} = a - ex} \quad & \boxed{\sqrt{(x+c)^2 + y^2} = a + ex} \\ (x-c)^2 + y^2 &= a^2 - 2aex + e^2x^2 \\ x^2 - 2cx + c^2 + y^2 &= a^2 - 2aex + e^2x^2 \\ x^2(1-e^2) + y^2 &= a^2 - c^2 = b^2 \\ x^2 \frac{1-e^2}{b^2} + \frac{y^2}{b^2} &= 1 \end{aligned}$$

Нужно доказать, что:

$$\begin{aligned} \frac{b^2}{1-e^2} &= a^2 \\ b^2 &= a^2 - a^2e^2 \quad a^2e^2 = c^2 \\ \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} &= 1 \end{aligned} \quad \square$$

Доказательство. Докажем, что 51 и 53 равносильны:

$$\begin{aligned} l: x &= \frac{a}{e} \quad \frac{\sqrt{(x-c)^2 + y^2}}{\frac{a}{e} - x} = e \\ \sqrt{(x-c)^2 + y^2} &= e \left(\frac{a}{e} - x \right) = a - ex \end{aligned}$$

Далее смотри равносильность 51 и 52. □

Теорема 23. Прямая $Ax + By + C = 0$ касается эллипса $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$

$$\Leftrightarrow A^2a^2 + B^2b^2 = C^2$$

Доказательство. Касательная имеет 1 точку пересечения с эллипсом

$$\begin{aligned}
 B \neq 0 \quad y &= \frac{-C - Ax}{B} \quad \frac{x^2}{a^2} + \frac{\left(\frac{C+Ax}{B}\right)^2}{b^2} = 1 \\
 x^2 b^2 B^2 + a^2 C^2 + a^2 A^2 x^2 + 2a^2 ACx &= a^2 b^2 B^2 \\
 x^2(a^2 A^2 + b^2 B^2) + 2a^2 ACx + (a^2 C^2 - a^2 b^2 B^2) &= 0
 \end{aligned}$$

Это уравнение имеет ровно 1 корень

$$\begin{aligned}
 \frac{D}{4} = 0 \quad a^4 A^2 C^2 - (a^2 C^2 - a^2 b^2 B^2)(a^2 A^2 + b^2 B^2) &= 0 \\
 a^2 A^2 C^2 - (C^2 - b^2 B^2)(a^2 A^2 + b^2 B^2) &= 0 \\
 a^2 A^2 C^2 - a^2 A^2 C^2 - b^2 B^2 C^2 + a^2 b^2 A^2 B^2 + b^4 B^4 &= 0 \\
 a^2 b^2 A^2 B^2 + b^4 B^4 &= b^2 B^2 C^2 \\
 a^2 A^2 + b^2 B^2 &= C^2
 \end{aligned}$$

□