

## § 2 Сис. коорд.

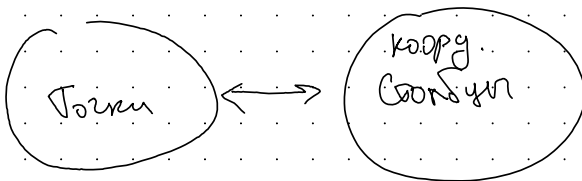
Опр:  $\Delta CK$   $(0, e)$   
↑ ↑  
ген точка  
назано  
коорд.

Опр: ПДСК -  $\Delta CK (0, e)$ ,  $e$  - ОНБ  
↑  
прямой

Опр: коорд.  $M$  в  $\Delta CK (0, e)$  наз.  
коорд.  $\vec{OM}$  в базисе  $e$

$$\vec{OM} = d_1 \vec{e}_1 + d_2 \vec{e}_2 + d_3 \vec{e}_3$$

$\begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{pmatrix}$  - коорд. столбец



$$M \xleftrightarrow{(0,e)} X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{OM} = eX$$

Прегл.  $M \xleftrightarrow{(0,e)} X$   $\Rightarrow \overrightarrow{MN} = e \begin{pmatrix} x_1 - y_1 \\ x_2 - y_2 \\ x_3 - y_3 \end{pmatrix}$

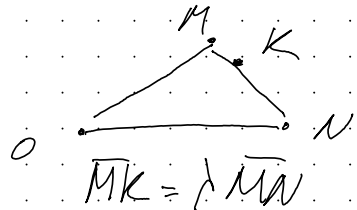
$N \xleftrightarrow{(0,e)} Y$

$$\Delta \quad \overrightarrow{MN} = \overrightarrow{ON} - \overrightarrow{OM}$$

$$e \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} - e \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Прегл. деление отрезка в каком-то отношении  $\lambda$  □

$$M \xleftrightarrow{(0,e)} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad N \xleftrightarrow{(0,e)} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$



$$K \xleftrightarrow{(0,e)} \begin{pmatrix} (1-\lambda)x_1 + \lambda y_1 \\ (1-\lambda)x_2 + \lambda y_2 \\ (1-\lambda)x_3 + \lambda y_3 \end{pmatrix}$$

$$\Delta \quad \overline{OK} = \overline{OM} + \overline{MK} = \overline{OM} + \lambda \overline{MN} =$$

$$= \overline{OM} + \lambda (\overline{ON} - \overline{OM}) = (1-\lambda) \overline{OM} + \lambda \overline{ON}$$

□

### Замена координат

$$(O, e)$$

$$(O', e')$$

$$S \quad \leftarrow \text{матрица перехода}$$

$$e \rightarrow e'$$

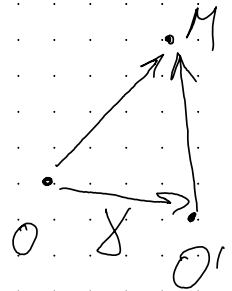
$$O' \xleftrightarrow{(O, e)} \gamma = \begin{pmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \\ \gamma_3 \end{pmatrix}$$

$$e' = eS$$

$$\text{Теп: } M \xleftrightarrow{(O, e)} X$$

$$M \xleftrightarrow{(O', e')} X'$$

$$X = S X' + \gamma$$



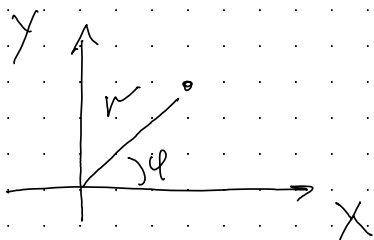
$$\Delta \quad \overline{OM} = \overline{OO'} + \overline{O'M} \quad - \text{в силу } e$$

$$X = \gamma + S X'$$

$$O'M = e' X' = \underline{e S X'}$$

□

Поларные СК на плоскости

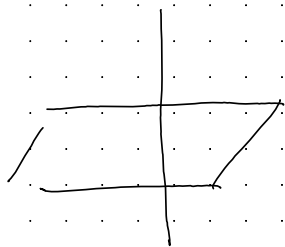


$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\varphi \in [0, 2\pi)$$

$$\begin{cases} x = r \cos \varphi \\ y = r \sin \varphi \end{cases}$$

Цилиндровые СК



$$O_{xy} - (r, \varphi)$$

$$\begin{cases} x = r \cos \varphi \\ y = r \sin \varphi \\ z = z \end{cases}$$

Сферические

$$(R, \varphi, \theta)$$

## § Скалярное Произведение

Опр: Ск. пр-е  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$

$$|\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cos \varphi, \quad \varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$$

Осн:  $(\vec{a}, \vec{b})$

\* Геометр-ое  
оп-е

Пр  $|\vec{a}| = \sqrt{(\vec{a}, \vec{a})}$

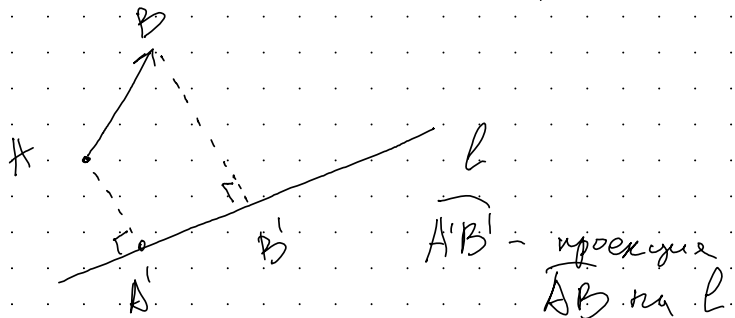
Следствие  $|\vec{a}| = 0 \Leftrightarrow (\vec{a}, \vec{a}) = 0$

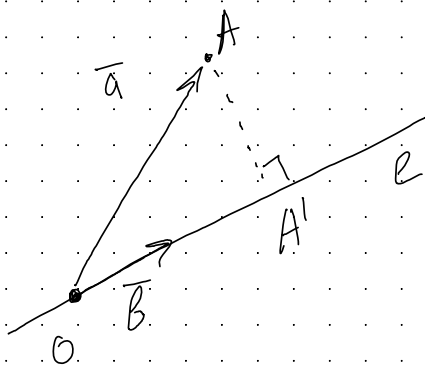
Пр  $\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow (\vec{a}, \vec{b}) = 0$

Δ Если  $\vec{a} \neq \vec{0}$   $\vec{b} \neq \vec{0}$

$$\cos \varphi = 0 \Leftrightarrow (\vec{a}, \vec{b}) = 0 \quad \square$$

## Проекция вектора на направление





$\vec{b}$  - направление  
 вектор  $\vec{b}$   
 $\vec{b} \neq 0$

$OA'$  - проекция  $\vec{a}$   
 на  $\vec{b}$

$\text{pr}_{\vec{b}} \vec{a}$

Пр  $\vec{b} \neq 0 \Rightarrow \text{pr}_{\vec{b}} \vec{a} = \frac{(\vec{a}, \vec{b})}{(\vec{b}, \vec{b})} \vec{b}$

const

$\Delta$   $|\text{pr}_{\vec{b}} \vec{a}| = |\vec{a}| \cos \varphi$  - геометрическая проекция  
 знак указывает на сопоставленность

$$\text{pr}_{\vec{b}} \vec{a} = |\vec{a}| \cos \varphi \frac{\vec{b}}{|\vec{b}|} = \frac{|\vec{a}| |\vec{b}| \cos \varphi}{|\vec{b}|^2} \vec{b}$$

□

Теорема  $\forall \bar{a}, \bar{b}, \bar{c}, \forall \lambda \in \mathbb{R}$

1)  $(\bar{a}, \bar{a}) \geq 0$ , причем  $(\bar{a}, \bar{a}) = 0 \Leftrightarrow \bar{a} = \bar{0}$

2)  $(\bar{a}, \bar{b}) = (\bar{b}, \bar{a})$

3)  $(\bar{a} + \bar{b}, \bar{c}) = (\bar{a}, \bar{c}) + (\bar{b}, \bar{c})$   
 $(\lambda \bar{a}, \bar{b}) = \lambda (\bar{a}, \bar{b})$

} линейность по 1-й аргументу выводится по свойствам аргументу

1) и 2) очевидно

3)

Если  $\bar{c} = \bar{0} \Rightarrow \bar{0} = \bar{0} + \bar{0}$

Если  $\bar{c} \neq \bar{0}$

$pr_{\bar{c}}(\bar{a} + \bar{b}) = pr_{\bar{c}} \bar{a} + pr_{\bar{c}} \bar{b} \Rightarrow$

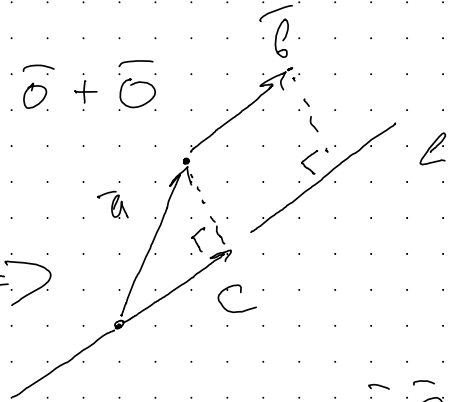
$\Rightarrow \frac{(\bar{a} + \bar{b}, \bar{c})}{(\bar{c}, \bar{c})} \bar{c} = \frac{(\bar{a}, \bar{c})}{(\bar{c}, \bar{c})} \bar{c} + \frac{(\bar{b}, \bar{c})}{(\bar{c}, \bar{c})} \bar{c}$

$\bar{c} \neq \bar{0}$

Если  $\bar{b} \neq \bar{0}$

$pr_{\bar{b}} \lambda \bar{a} = \lambda pr_{\bar{b}} \bar{a} \Rightarrow \frac{(\lambda \bar{a}, \bar{b})}{(\bar{b}, \bar{b})} \bar{b} = \lambda \frac{(\bar{a}, \bar{b})}{(\bar{b}, \bar{b})} \bar{b}$

□



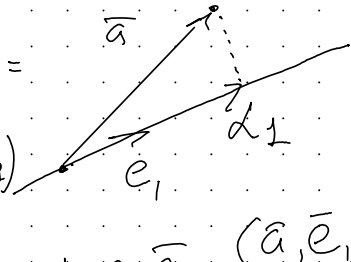
ОНБ  $e = (\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$

Пр В ОНБ  $e$

$$\bar{a} = e \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{pmatrix} \Rightarrow d_i = (\bar{a}, \bar{e}_i)$$

$$\Delta \bar{a} = d_1 \bar{e}_1 + d_2 \bar{e}_2 + d_3 \bar{e}_3$$

$$(\bar{a}, \bar{e}_1) = (d_1 \bar{e}_1 + d_2 \bar{e}_2 + d_3 \bar{e}_3, \bar{e}_1) =$$

$$= d_1 (\bar{e}_1, \bar{e}_1) + d_2 (\bar{e}_2, \bar{e}_1) + d_3 (\bar{e}_3, \bar{e}_1)$$


$$d_1 = \text{pr}_{e_1} \bar{a} = \frac{(\bar{a}, \bar{e}_1)}{(\bar{e}_1, \bar{e}_1)} \bar{e}_1$$

Теорема: В ОНБ  $\bar{a} = e \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{pmatrix}$   $\bar{b} = e \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix}$

$$(\bar{a}, \bar{b}) = d_1 \beta_1 + d_2 \beta_2 + d_3 \beta_3$$

$$\Delta (\bar{a}, \bar{b}) = (d_1 \bar{e}_1 + d_2 \bar{e}_2 + d_3 \bar{e}_3, \beta_1 \bar{e}_1 + \beta_2 \bar{e}_2 + \beta_3 \bar{e}_3) =$$

$$= d_1 \beta_1 (\bar{e}_1, \bar{e}_1) + d_2 \beta_2 (\bar{e}_2, \bar{e}_2) + d_3 \beta_3 (\bar{e}_3, \bar{e}_3) + 0$$



Сл-е В ОНБ  $\bar{a} = e\alpha \Rightarrow$

$$\Rightarrow |\bar{a}| = \sqrt{\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \alpha_3^2}$$

$$b = e\beta \Rightarrow \cos \varphi = \frac{(\bar{a}, \bar{b})}{|\bar{a}| |\bar{b}|}$$

Замечание \* Если  $e(\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$  — базис

$$(\bar{a}, b) = \underset{1 \times 3}{(\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3)} \underset{3 \times 3}{\Gamma} \underset{3 \times 1}{\begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{pmatrix}}$$

$$\Gamma = \begin{pmatrix} (\bar{e}_1 \bar{e}_1), (\bar{e}_1 \bar{e}_2), (\bar{e}_1 \bar{e}_3) \\ (\bar{e}_2 \bar{e}_1) \\ (\bar{e}_3 \bar{e}_1) \end{pmatrix}$$

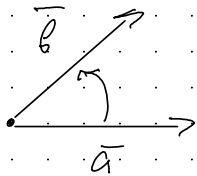


Матрица  
Грасси

## §4 Ориентированные дуги и площади

### Ориентация на плоскости

Упорядочен  $\vec{a}, \vec{b}$   $\vec{a} \nparallel \vec{b}$



$\angle(\vec{a}, \vec{b})$  — мин. угол  
от  $\vec{a}$  к  $\vec{b}$

$\angle(\vec{b}, \vec{a})$

Лемма

$$\angle(\vec{a}, \vec{b}) + \angle(\vec{b}, \vec{a}) = 2\pi$$

Опр.

$\angle(\vec{a}, \vec{b}) < \pi \Rightarrow \vec{a}, \vec{b}$  — полож. ориентир.

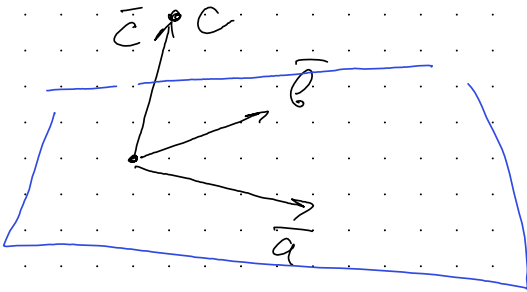
$> \pi \Rightarrow \vec{a}, \vec{b}$  — отр. ориентир.

Пр  $a \neq b$

$\bar{a}, \bar{b}$  - полож-о ориентир  $\Leftrightarrow \bar{b}, \bar{a}$  - <sup>ор.</sup> ориентир

## Ориентация в пространстве

$\bar{a}, \bar{b}, \bar{c}$  - упор. тройка неcoll. в-в



Базис  $\bar{a}, \bar{b}, \bar{c}$  - полож-о ориентир.  
(правая тройка)

Если при взятии из  $C$   $\bar{a}, \bar{b}$  - <sup>полож.</sup> ориентир.

Прегл  $\bar{a}, \bar{b}, \bar{c}$  - правая тройка  $\Leftrightarrow$

$\bar{b}, \bar{a}, \bar{c}$  - лев  $\Leftrightarrow \bar{b} \bar{c} \bar{a}$  - прав.

$\Leftrightarrow \bar{c} \bar{a} \bar{b}$  - прав

$\Delta \quad \bar{a}, \bar{b}, \bar{c} - \text{np} \Leftrightarrow \bar{b} \bar{a} \bar{c} - \text{neb}$

$\left. \begin{array}{l} \bar{a} \bar{b} \bar{c} \\ \bar{b} \bar{c} \bar{a} \\ \bar{c} \bar{a} \bar{b} \end{array} \right\} \text{огношение}$

□