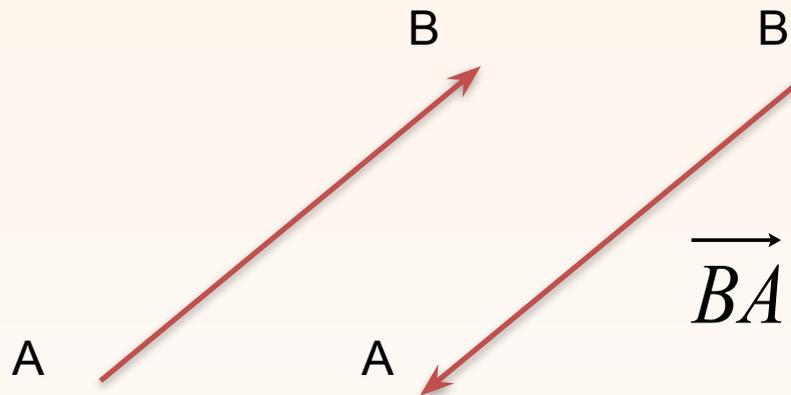


# ОСНОВЫ ВЕКТОРНОЙ АЛГЕБРЫ

# 1. ВЕКТОРЫ НА ПЛОСКОСТИ И В ПРОСТРАНСТВЕ

**Опр. Вектор** (в пространстве, на плоскости, на прямой) – это направленный отрезок, т.е. отрезок  $AB$ , у которого одна из ограничивающих его точек  $A$  принимается за начало, а вторая  $B$  – за конец.

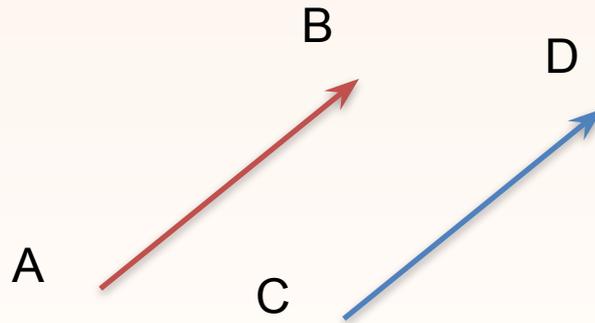
$\overrightarrow{AB}$  или  $\vec{a}$



**Опр.** Ненулевые векторы  $\overrightarrow{AB}$  и  $\overrightarrow{CD}$  называются ***равными***:  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ , если:

- 1) они лежат на одной прямой или на параллельных прямых;
- 2) имеют одинаковые длины ( $|\overrightarrow{AB}| = |\overrightarrow{CD}|$ ) и одинаково направлены.

Все нулевые векторы считаются *равными* друг другу.

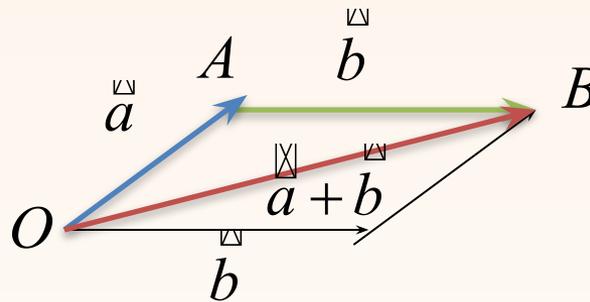
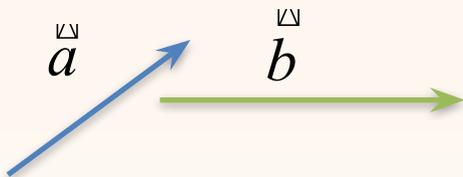


# Операции над векторами

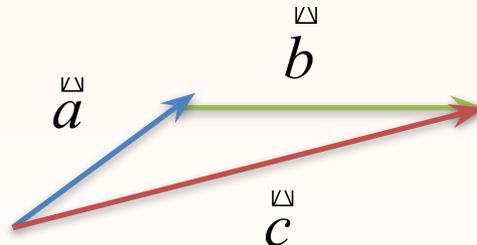
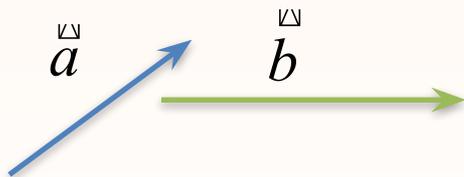
# Сложение векторов

- Пусть  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  - два произвольных вектора. Возьмем произвольную точку  $O$  и приложим вектор к этой точке, получим  $\vec{a} = \overrightarrow{OA}$ .
- Затем отложим от точки  $A$  вектор  $\vec{b}$ , получим  $\vec{b} = \overrightarrow{AB}$ . Вектор  $\overrightarrow{OB}$  называется **суммой** векторов  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$ .

$$\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB}$$



**Правило параллелограмма**

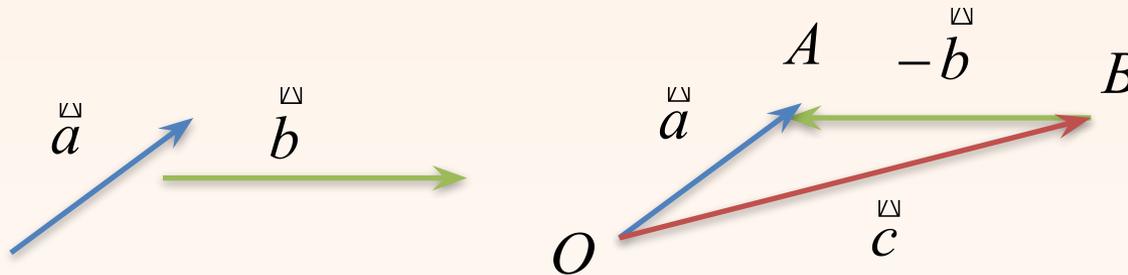


**Правило треугольника**

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b}$$

## 2. Разность векторов

**Опр.** *Разность* векторов  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  обозначается  $\vec{a} - \vec{b}$  и определяется как сумма вектора  $\vec{a}$  и противоположного вектора  $-\vec{b}$ .



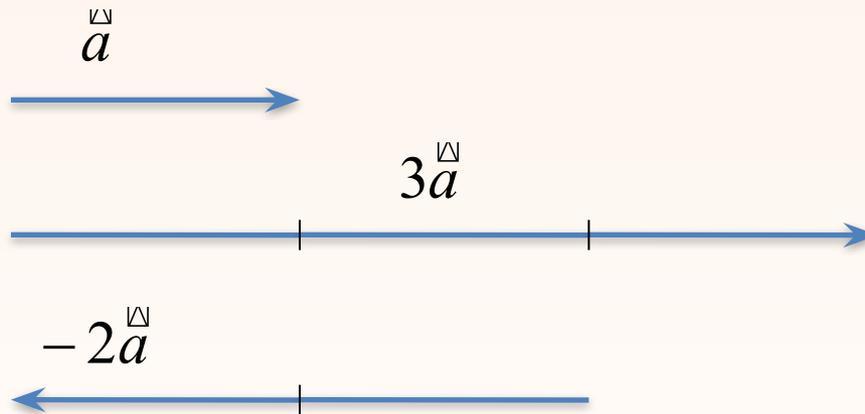
$$\vec{c} = \vec{a} - \vec{b}$$

### 3. Умножение вектора на число

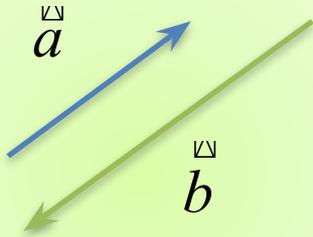
**Опр. Произведение** вектора  $\vec{a}$  на число  $\lambda$  называется вектор, длина которого равна числу  $|\lambda| \cdot |\vec{a}|$  и который имеет направление вектора  $\vec{a}$ , если  $\lambda > 0$ , и противоположное направление  $(-\vec{a})$ , если  $\lambda < 0$ .

Обозначается:  $\lambda \vec{a}$ .

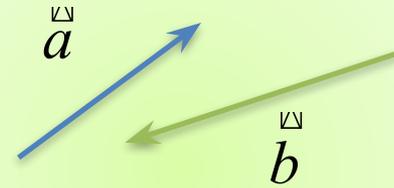
Если  $\lambda = 0$  или  $\vec{a} = \vec{0}$ , то  $\lambda \vec{a} = \vec{0}$ .



**Опр.** Два вектора  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  называются **коллинеарными**, если они лежат на одной прямой или на параллельных прямых. В противном случае, они называются **неколлинеарными**.



*Коллинеарные векторы*

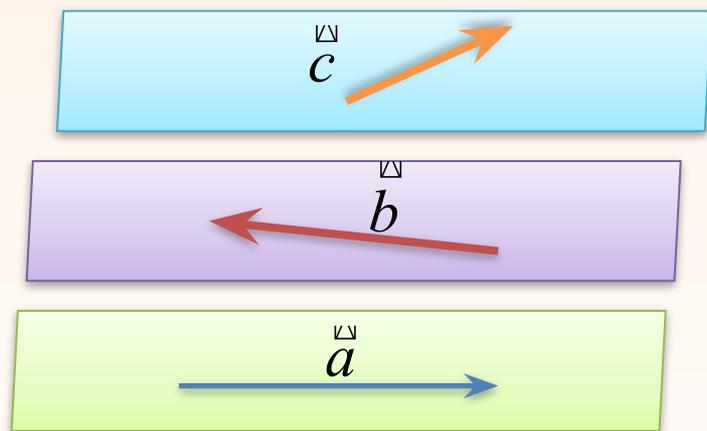


*Неколлинеарные векторы*

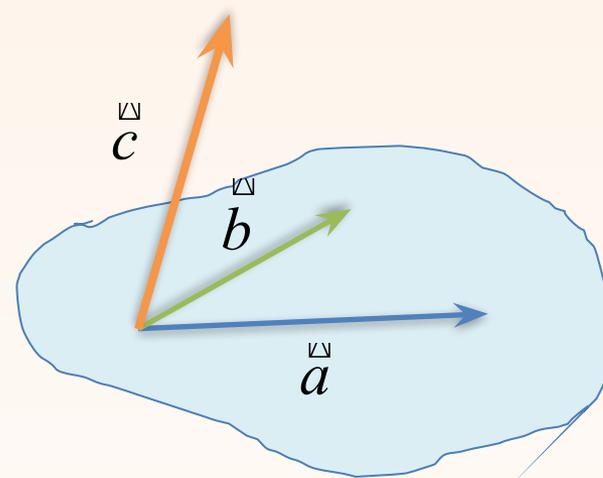
**Нулевой** вектор **коллинеарен** всякому вектору и каждый вектор коллинеарен самому себе.

**Опр.** Три вектора  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  и  $\vec{c}$  называются **компланарными**, если они лежат на одной плоскости или на параллельных плоскостях. В противном случае, они называются **некомпланарными**.

Если хоть один из векторов  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  и  $\vec{c}$  нулевой вектор, то эти векторы компланарны.

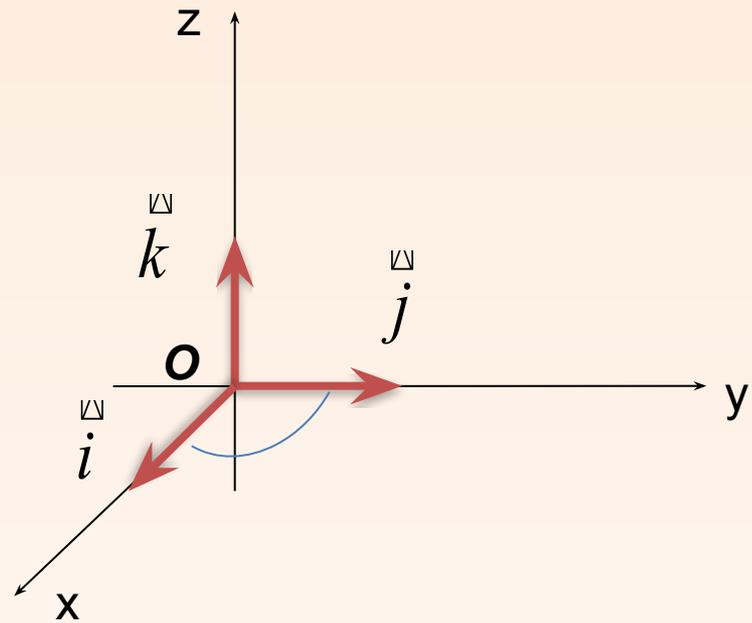
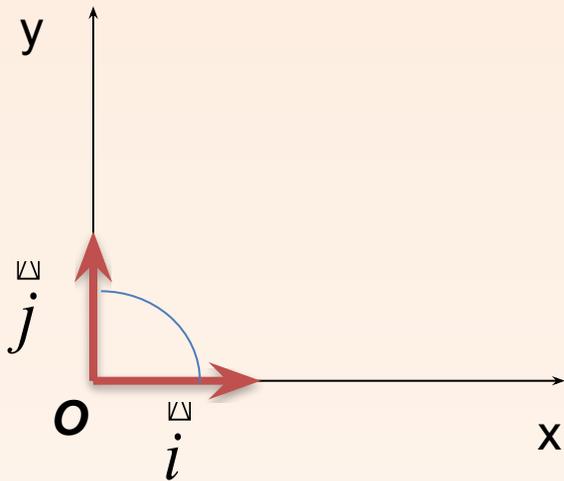


*Компланарные векторы*

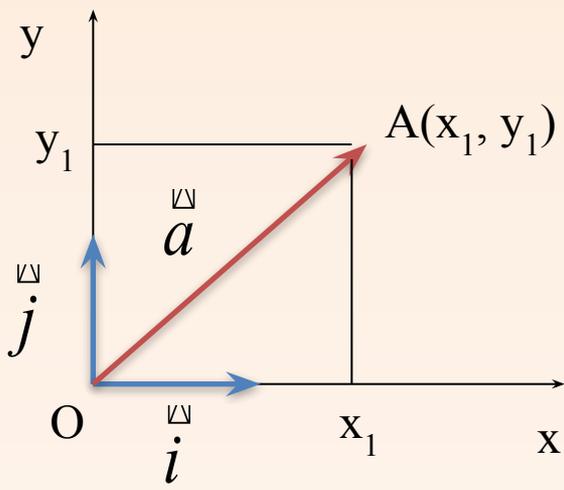


*Некомпланарные векторы*

# ПРЯМОУГОЛЬНАЯ СИСТЕМА КООРДИНАТ



- $O$  – произвольная точка
- $\vec{i}, \vec{j}$  ( $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ ) единичные взаимно-перпендикулярные векторы плоскости (пространства) – орты
- $Oxy$  – прямоугольная система координат на плоскости
- $Oxyz$  – декартова система координат в пространстве
- $x$  – абсцисса
- $y$  – ордината
- $z$  – аппликата



Вектор  $\vec{a}$  заданный на плоскости  $Oxy$ , может быть представлен в виде:

$$\vec{a} = x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j}$$

где  $x_1, y_1$  – проекции вектора на соответствующие оси координат называются **прямоугольными координатами вектора**.

$$\vec{a} = \{x_1; y_1\}$$

Если даны координаты его начальной и конечной точек.

$A(x_1; y_1; z_1)$  и  $B(x_2; y_2; z_2)$ .

$$\overrightarrow{AB} = \{x_2 - x_1; y_2 - y_1; z_2 - z_1\}.$$

# Условие коллинеарности двух векторов

Векторы  $\vec{a} = (x_1, y_1, z_1)$  и  $\vec{b} = (x_2, y_2, z_2)$

***коллинеарны*** тогда и только тогда, когда их соответствующие координаты пропорциональны, т.е. когда справедливо равенство

$$\frac{x_1}{x_2} = \frac{y_1}{y_2} = \frac{z_1}{z_2}$$

*Длина вектора*  $\vec{a} = (x_1, y_1)$  в прямоугольных координатах :

$$|\vec{a}| = \sqrt{x_1^2 + y_1^2}$$

*Длина вектора*  $\vec{a} = (x_1, y_1, z_1)$  в декартовых координатах:

$$|\vec{a}| = \sqrt{x_1^2 + y_1^2 + z_1^2}$$

## Линейные операции над векторами в координатной форме

Если

$$\vec{a} = (x_1, y_1, z_1) \text{ и } \vec{b} = (x_2, y_2, z_2)$$

Тогда

$$\vec{a} \pm \vec{b} = (x_1 \pm x_2; y_1 \pm y_2; z_1 \pm z_2)$$

$$\lambda \vec{a} = (\lambda x_1; \lambda y_1; \lambda z_1)$$

# Пример

$$\vec{a} = \{2; -6; -5\} \quad \vec{b} = \{-1; 3; 4\} \quad \vec{c} = \{4; 1; -2\}$$

*Найти :*

$$a) 2\vec{a} - 3\vec{b} + \vec{c}$$

# **СКАЛЯРНОЕ И ВЕКТОРНОЕ ПРОИЗВЕДЕНИЯ ВЕКТОРОВ**

Опр. **Скалярным произведением** двух векторов  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  называется **число**, обозначаемое  $\vec{a} \cdot \vec{b}$  и равное

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

Если  $\vec{a} = \{x_1, y_1, z_1\}$ ,  $\vec{b} = \{x_2, y_2, z_2\}$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2$$

$$\cos(\vec{a}, \vec{b}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|}$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$$

## Пример

$$\vec{a} = \{2; -6; -5\} \quad \vec{b} = \{-1; 3; 4\}$$

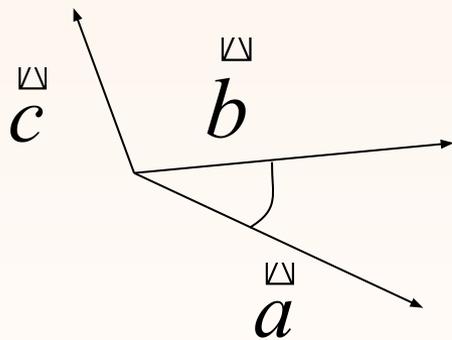
*Найти :*

а)  $\vec{a} \cdot \vec{b}$

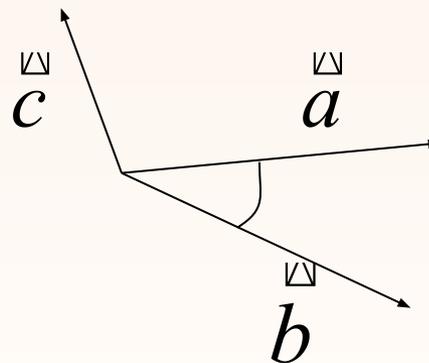
б)  $|\vec{a}|$

в)  $\cos(\vec{a}; \vec{b})$

Три некопланарных вектора  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$  образуют **правую тройку** (**левую тройку**) или **положительно ориентированы** (**отрицательно ориентированы**), если с конца третьего вектора  $\vec{c}$  кратчайший поворот от первого вектора  $\vec{a}$  ко второму  $\vec{b}$  виден против часовой стрелки (по часовой стрелке).



*Правая тройка*



*Левая тройка*

# Векторное произведение векторов

Опр. **Векторным произведением** двух векторов  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  называется такой третий **вектор**  $\vec{c}$ , который удовлетворяет следующим трем условиям:

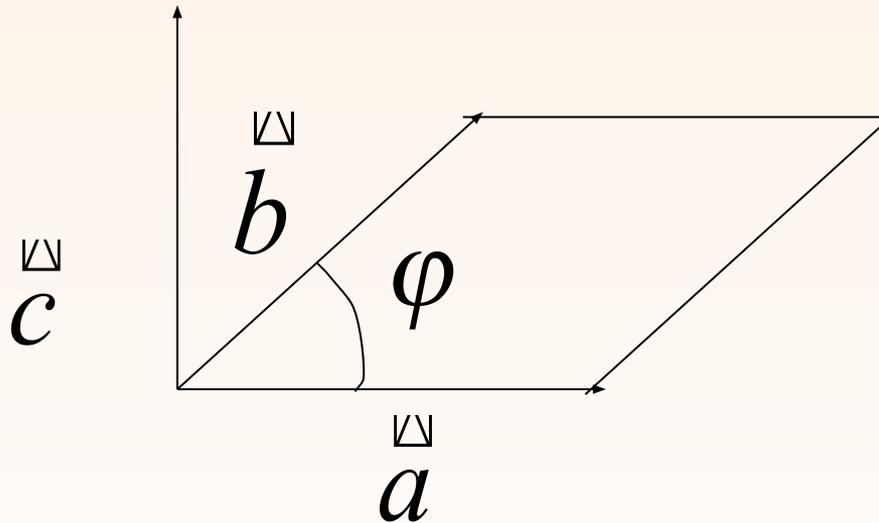
1) вектор ортогонален  $\vec{c} \perp \vec{a}$  и  $\vec{c} \perp \vec{b}$

$$2) |\vec{c}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \sin(\angle \vec{a}, \vec{b})$$

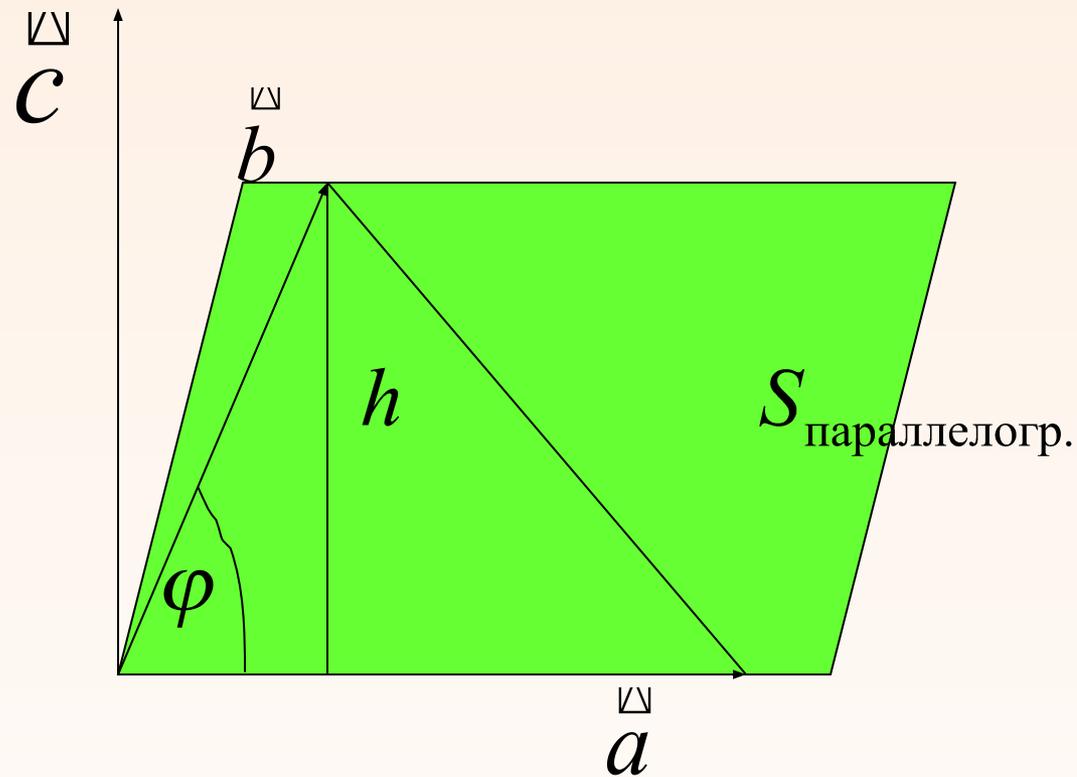
3) векторы  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$  образуют правую тройку.

## Обозначения:

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} \quad \text{или} \quad \vec{c} = [\vec{a}, \vec{b}]$$



# Геометрический смысл



$$2S_{\text{треуг.}} = S_{\text{параллелогр.}} = \left| \vec{a} \times \vec{b} \right|$$

## 6. Теорема (запись векторного произведения в координатах)

Если  $\vec{a} = (x_1, y_1, z_1)$  и  $\vec{b} = (x_2, y_2, z_2)$

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = (c_1; c_2; c_3)$$

$$c_1 = \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, \quad c_2 = \begin{vmatrix} z_1 & x_1 \\ z_2 & x_2 \end{vmatrix}, \quad c_3 = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix}$$

## Пример

$$\overset{\boxtimes}{a} = \{2; -6; -5\} \quad \overset{\boxtimes}{b} = \{-1; 3; 4\}$$

*Найти :*

$$a) \overset{\boxtimes}{a} \times \overset{\boxtimes}{b}$$

# Смешанное произведение векторов

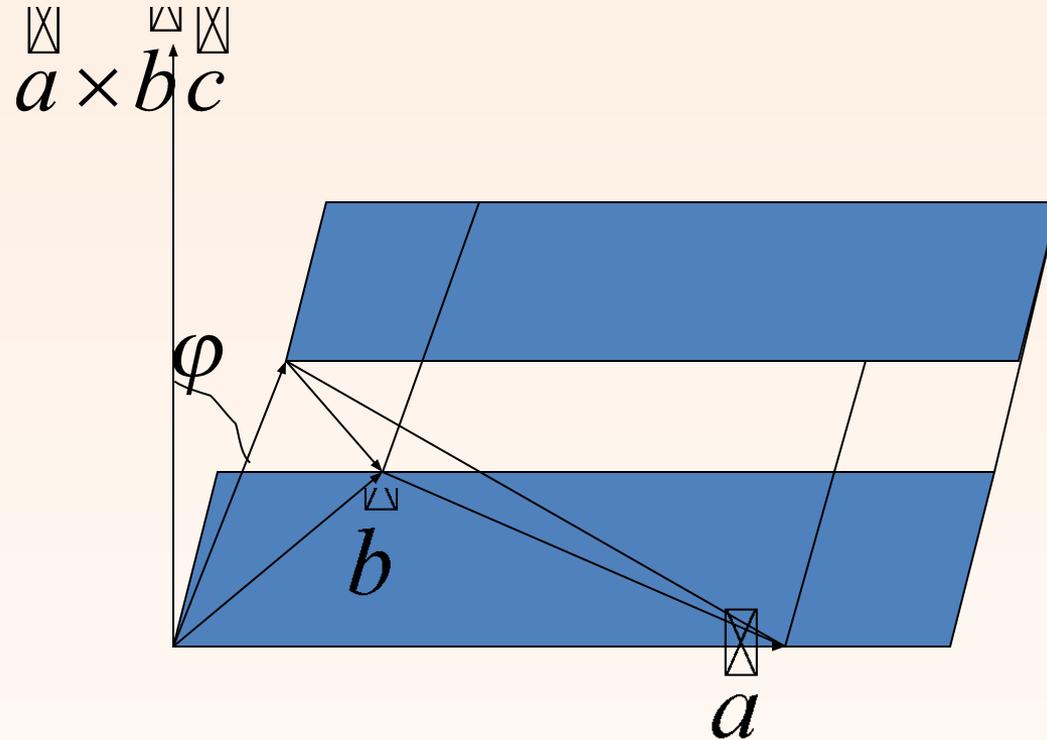
Опр. Смешанным произведением трех векторов  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  называется **число**, обозначаемое  $abc$  и определяемое следующим образом

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

Другие обозначения :

$$(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}), \quad \langle \vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \rangle.$$

# Геометрический смысл



$$V_{\text{парал.}} = \left| (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} \right|$$

## 7. Теорема (запись смешанного произведения в координатах)

Если

$$\vec{a} = (x_1, y_1, z_1),$$
$$\vec{b} = (x_2, y_2, z_2),$$
$$\vec{c} = (x_3, y_3, z_3),$$

тогда

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix}.$$

## 8. Признак компланарности трех векторов (линейной зависимости трех векторов)

Векторы  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$  компланарны (линейно  
зависимы)

$$\vec{a} \times \vec{b} \times \vec{c} = 0$$

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = 0$$