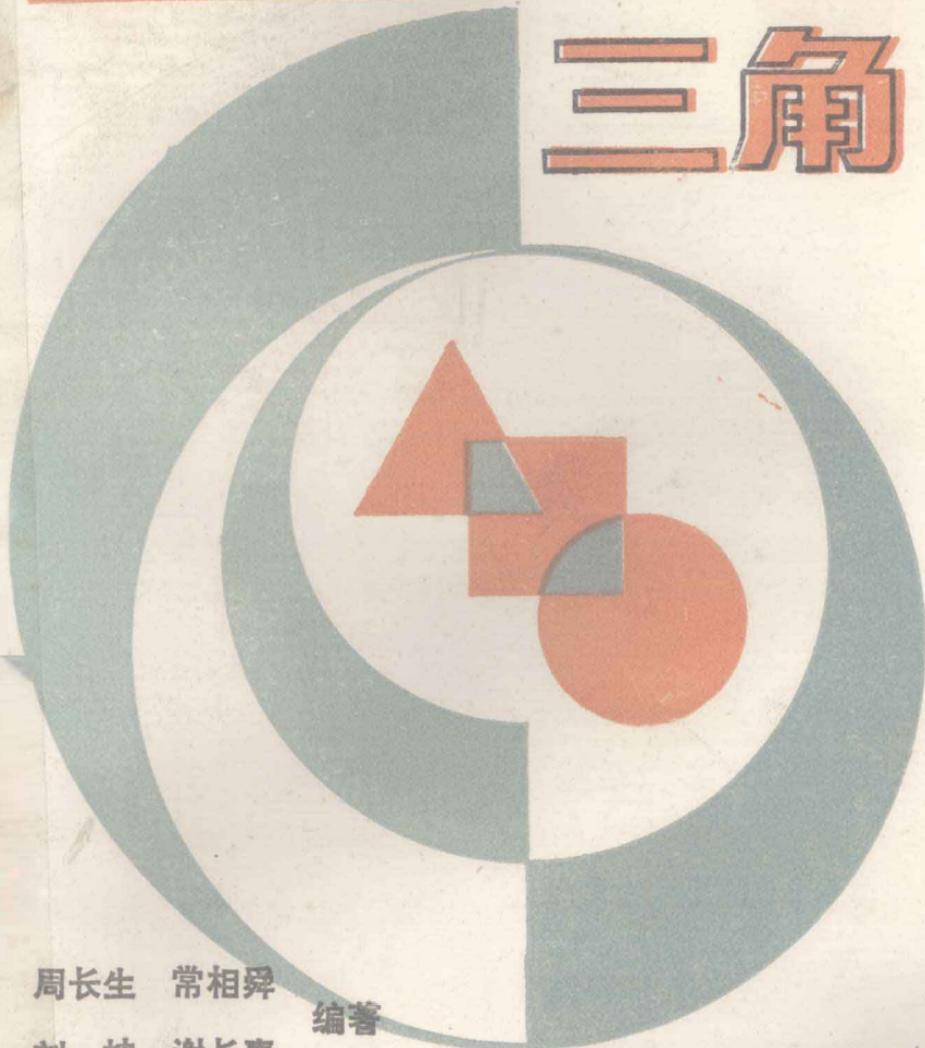


•中学数理化发展智能丛书•

# 怎样学好平面

## 三角



周长生 常相昇

编著

刘 坤 谢长青

中学数理化发展智能丛书

# 怎样学好平面三角

北京四中

刘坤 常相舜 周长生 编著

河南科学技术出版社

**中学数理化发展智能丛书**

**怎样学好平面三角**

北京四中

刘坤 常相舜 周长生 编著

责任编辑 刘 嘉

河南科学技术出版社出版

保定市满城科技印刷厂印刷

新华书店北京发行所发行

787×1092毫米 32开本 12,375印张 266千字

1990年2月第1版 1990年2月第1次印刷

印数：1—8,850册

ISBN7-5349-0469-2/G·370

定价：4.70元

# 前　　言

在初中，我们学过三角函数的初步知识，重点研究的是解三角形（解直角三角形和解斜三角形）。

在高中，我们将主要用函数的观点深入研究三角函数的多种性质，在这个基础上重点学习三角函数式的变形（又称三角变换）。这些知识对进一步学习高中和大学的数学、物理、工程等课程都是必备的基础。

为了使大家对本书的内容从逻辑上先有个粗略的整体性的认识，在下页附上了全书的逻辑关系图，在学习过程中经常参考这张图，能了解所学单元在整个知识体系中的地位、作用以及各单元之间的相互联系。

作为本书和后续课的需要，在第一章讲“向量常识”。向量是沟通几何、代数、三角的桥梁，是近代数学的非常有用的工具，及早地接触它是有益的。

三角这门课程公式甚多，它是三角变换的重要组成部分，记熟并能灵活使用这些公式是三角变换的需要。要做到这一点，必须在正确理解公式的基础上，抓特点（每个公式的功能，适用条件和形式上的特点），抓联系（公式之间的纵、横联系），抓应用（在应用中加深理解）。当然，有意识地学习

运用先进的记忆方法也是必要的。

应该说明：为了使这门课程体系结构更加清晰、合理，数学思维方法的阐述更加准确简明，本书参考了国内、外最新的三角学的研究成果，对传统的三角教材进行了改革。通过在我校高一年级试教表明，这个新体系和传统的体系相比确实优点突出，易教易学，科学素质的培养能落在实处，而且省课时，效果好。

由于我们水平有限，书中不当之处在所难免，欢迎专家们、老师们、同学们提出宝贵意见，以便再版时修订。

编 者

1988.3.

# 目 录

## 前言

### 第一章 向量常识

- § 1—1 向量的基本概念 ..... ( 1 )
- § 1—2 向量的加法与减法 ..... ( 4 )
- § 1—3 实数与向量的乘积 ( 向量的倍积 ) ..... ( 8 )
- § 1—4 向量的坐标 ..... ( 17 )
- § 1—5 本章复习指导 ..... ( 23 )

### 第二章 从弧函数到角函数——三角学的基础 ..... ( 27 )

- § 2—1 单位圆上的有向弧长 ..... ( 27 )
  - § 2—2 弧函数的定义 ..... ( 32 )
  - § 2—3 弧函数的性质初探 ..... ( 39 )
  - § 2—4 从弧函数到角函数 ..... ( 53 )
  - § 2—5 同弧 ( 角 ) 函数的基本关系式 ..... ( 61 )
  - § 2—6 三角恒等式的证明 ..... ( 74 )
  - § 2—7 本章复习指导 ..... ( 86 )
- 复习题一 ..... ( 92 )

### 第三章 和角公式及其推论 ..... ( 96 )

- § 3—1 预备知识( 1 )——平面上的点坐标用三

角函数表示	( 96 )
§ 3—2 预备知识(2)——向量的旋转	( 97 )
§ 3—3 和角(与差角)的正弦、余弦、正切	( 100 )
§ 3—4 倍角的正弦、余弦、正切	( 119 )
§ 3—5 半角的正弦、余弦、正切	( 124 )
§ 3—6 三角函数式的积化和差与和差化积	( 136 )
§ 3—8 附条件的三角等式的证明	( 155 )
§ 3—7 本章复习指导	( 176 )
复习题二	( 181 )
<b>第四章 角(弧)函数的性质与图像</b>	( 187 )
§ 4—1 关于角函数的定义域与值域的补充	( 188 )
§ 4—2 角函数的增减性	( 194 )
§ 4—3 角函数的奇偶性	( 204 )
§ 4—4 角函数的周期性	( 205 )
§ 4—5 正弦函数与余弦函数的图像	( 212 )
§ 4—6 用几何变换的方法作函数的图像	( 221 )
§ 4—7 正切函数与余切函数的图像	( 232 )
§ 4—8 本章复习指导	( 237 )
复习题三	( 248 )
<b>第五章 反角函数(又称反三角函数)</b>	( 251 )
§ 5—1 关于反函数知识的回顾	( 251 )
§ 5—2 反正弦函数	( 254 )
§ 5—3 反余弦函数	( 265 )
§ 5—4 反正切函数与反余切函数	( 274 )

§ 5—5 本章复习指导	( 280 )
复习题四	( 294 )
<b>第六章 角函数方程(又称三角方程)</b>	<b>( 300 )</b>
§ 6—1 最简三角方程	( 301 )
§ 6—2 简单三角方程	( 307 )
§ 6—3 本章复习指导	( 323 )
复习题五	( 327 )
<b>附录 练习与复习题的答案或提示</b>	<b>( 330 )</b>

# 第一章 向量常①

在现实世界中，存在着两种类型的量。一类如距离、体积、质量等，它们只有数值的大小，统称数量（又叫标量）；另一类如速度、力、位移等，它们不但有数值大小，而且还有方向，这类量统称（向量又叫矢量）。向量来自物理学，但是现在已发展成独立的数学部门，在物理以及数学很多分支都有广泛的应用。

在这一章里，我们学习向量的一些基本概念和线性运算，并且只讨论平面向量。

## § 1—1 向量的基本概念

向量最直观的例子是位移。

我们先看点在平面上的位移。若质点从 $O$ 出发，东行2cm，到达 $A$ ，就说质点的位移是东2cm；若质点又从 $A$ 出发，沿着北 $30^{\circ}$ 东方向移动3cm，到达 $B$ ，就说质点新的位移是北 $30^{\circ}$ 东方向3cm

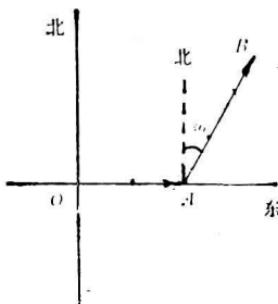


图1—1

(图1—1). 显然, 位移是向量, 我们用 $\overrightarrow{OA}$ 表示第一次位移(其中第一个字母表示始点, 第二个字母表示终点, 箭头从始点指向终点), 读作“向量 $\overrightarrow{OA}$ ”。线段 $OA$ 的长表示位移的距离, 记作 $|\overrightarrow{OA}|$ , 读作“向量 $\overrightarrow{OA}$ 的模”。显然向量的模是个非负实数, 是标量。同样, 第二次位移可以表示成 $\overrightarrow{AB}$ , 它的模记作 $|\overrightarrow{AB}|$ 。

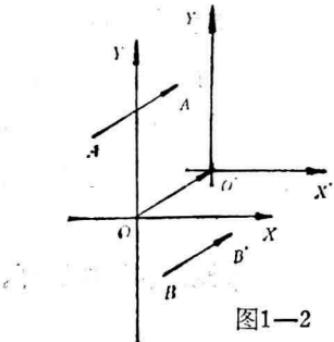


图1—2

现在我们来看平面的平移。

若平面 $XOY$ 内的所有的点都在原平面内按同一方向移动相同距离(图1—2), 我们就说平面 $XOY$ 在原平面内产生了一个平移。

此时平面 $XOY$ 上所有点的位移都是相同的, 从而表示各点位移的向量都具有相同的方向和相同的模, 这样的向量我们称它们是相等的, 即同向且等模的两个向量称为相等。如图1—2中, 表示点 $O$ 、 $A$ 、 $B$ 位移的向量 $\overrightarrow{OO'}$ 、 $\overrightarrow{AA'}$ 、 $\overrightarrow{BB'}$ 是相等的, 表示成

$$\overrightarrow{OO'} = \overrightarrow{AA'} = \overrightarrow{BB'}.$$

至此, 不难理解: 上述平面的平移也是一个向量,

①编写本章时, 参考了《高级中学实验课本数学Ⅰ》的第一章(人民教育出版社)。

这个向量可由该平面内任一个点的位移向量表示出来，既可用 $\overrightarrow{OO'}$ 表示，又可用 $\overrightarrow{AA'}$ 表示，……由此，可以联想到向量可以在平面内不改变方向和大小而自由平移。如可以把 $\overrightarrow{OO'}$ 平移到 $\overrightarrow{AA'}$ 或 $\overrightarrow{BB'}$ ，这样的向量称为自由向量，今后为表达上简单，也可用一个字母加箭头表示向量，如用 $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 、 $\vec{c}$ 表示向量。

点的位移和平面在原平面内的平移是向量的数学模型。以它们作直观，容易理解以下的概念：

若 $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 、 $\vec{c}$ 是同向的或反向的，我们称它们为平行向量，记为 $\vec{a} \parallel \vec{b} \parallel \vec{c}$ （图1—3）。

两个反向且等模的向量称为是相反向量。 $\vec{a}$ 的相反向量记为 $-\vec{a}$ （图1—4）。显然 $\overrightarrow{AB}$ 与 $\overrightarrow{BA}$ 互为相反向量，所以有 $\overrightarrow{AB} = -\overrightarrow{BA}$ 。

模为1的向量称为单位向量，常用 $\vec{e}$ 来表示，有 $|\vec{e}|=1$ ；模为零的向量（也就是起点与终点重合的向量）称为零向量，记为 $\vec{0}$ 。零向量的方向任意，并规定零向量都相等。

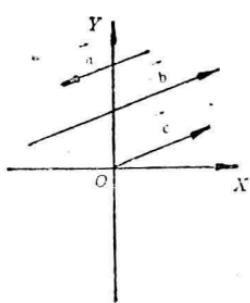


图1—3

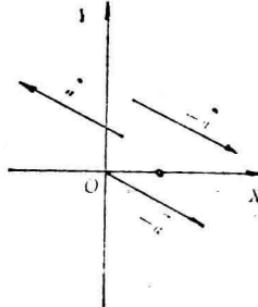


图1—4

## § 1-2 向量的加减法与减法

实例 某人自点  $A$  东行  $10\text{ km}$  到达  $B$ , 又北行  $10\text{ km}$  到达  $C$  (图1—5). 这两次位移可以分别表示为  $\overrightarrow{AB}$  与  $\overrightarrow{BC}$ . 从物理学上我们知道, 这两次位移的结果是此人自点  $A$  到达了点  $C$ , 即产生了位移  $\overrightarrow{AC}$ , 也就是说, 位移  $\overrightarrow{AC}$  是位移  $\overrightarrow{AB}$  与  $\overrightarrow{BC}$  的合成, 记为

$$\overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC}.$$

由此可以抽象出向量加法的意义和法则:

给  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ , 把  $\vec{b}$  平移, 使  $\vec{b}$  的起点与  $\vec{a}$  的终点重合, 则以  $\vec{a}$  的起点为起点, 以  $\vec{b}$  的终点为终点的向量  $\vec{c}$  (图1—6) 称为向量  $\vec{a}$  与  $\vec{b}$  的和, 记为

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

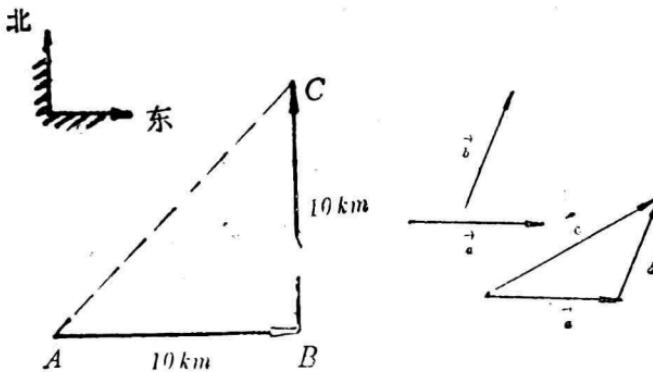


图1—5

图1—6

这种求和的规则称为向量加法的三角形法则.

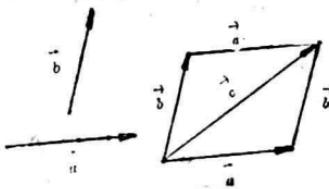


图1—7

求向量的和还可以用另一种方法。如图1—7，把 $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 平移到同一个起点，以 $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 为邻边作的对角线所表示的向量，称为 $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 的和。这种求和规则称为向量加法的平行四边形法则。

应该着重理解：两个向量的和仍然是一个向量。它可以通过三角形法则或平行四边形法则求出。

通过作图容易看出：

$$(1) \vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a} \text{ (图1—8, 加法交换律);}$$

$$(2) (\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c}) \text{ (图1—9, 加法结合律);}$$

$$(3) \vec{a} + \vec{0} = \vec{a};$$

$$(4) \vec{a} + (-\vec{a}) = \vec{0}.$$

这些就是向量加法的基本算律。它说明向量的加法可以象实数加法那样去演算。

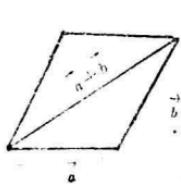


图1—8

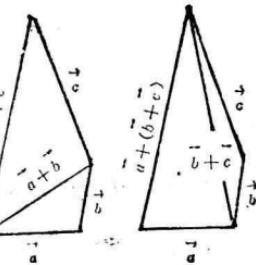
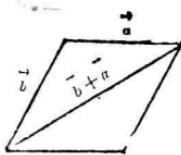


图1—9

问1 当  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$  同向时，其和向量  $\vec{c}$  的方向与模和  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$  的方向与模有什么关系？

问2 当  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$  反向时，其和向量  $\vec{c}$  的方向与模和  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$  的方向与模有什么关系？

向量的减法规定为加法的逆运算。即若  $\vec{c} + \vec{b} = \vec{a}$ ，称  $\vec{c}$  为  $\vec{a}$  与  $\vec{b}$  的差，记作  $\vec{c} = \vec{a} - \vec{b}$ 。利用三角形法则，不难得到  $\vec{a} - \vec{b}$ （图 1—10），这只要使  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$  的起点重合，则以  $\vec{b}$  的终点为始点，以  $\vec{a}$  的终点为终点的向量就是  $\vec{a} - \vec{b}$ （或说成：使  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$  的起点重合，则连接它们终点的向量就是它们的差，方向指向被减数）。

利用相反向量，向量的减法可以转化成加法来做，如

$$\vec{a} - \vec{b} = \vec{a} + (-\vec{b})$$

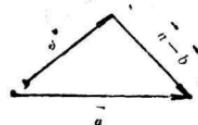


图1—10

这是一个很重要的思维方法。图 1—11表明， $\vec{a} - \vec{b}$  与  $\vec{a} + (-\vec{b})$  是相等的。

应该注意：虽然向量加法的算律和实数加法是一样的，但是绝对不能把向量和实数混同起来。对于实数谈不到它在空间中的方向；实数可以比大小，而方向是不能比大小的。

由于向量的模是实数，所以向量的模可以比大小。关于向量的和的模，有下面的关系

$$|\vec{a} + \vec{b}| \leq |\vec{a}| + |\vec{b}|, \quad (*)$$

它对于任意的向量  $\vec{a}$  与  $\vec{b}$  都成立。 $(*)$  实际上反映的是三角形两边之和不小于第三边这样一个事实，因而称为三角形不等式，是一个很有用的结果。

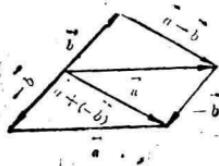


图1—11

### 练习 1

1. 从北京到上海这个位移与从上海到北京这个位移相同吗？为什么？

2. 在直角坐标系中图示下列向量，并进行计算：

(1)  $\vec{a}$ : 其方向是  $X$  轴正半轴逆时针旋转  $30^\circ$  的方向，且  $|\vec{a}| = 4$ ，这样的  $\vec{a}$  能画多少个？

(2)  $\vec{b}$ : 其方向是  $X$  轴正半轴，逆时针旋转  $300^\circ$  的方向，且  $|\vec{b}| = 3$ ；

(3) 上述向量  $\vec{a} + \vec{b}$  (应明确指出其方向与模，下同)；

(4) 上述向量  $\vec{a} - \vec{b}$ ;

(5) 上述向量  $\vec{b} - \vec{a}$ .

3. 已知  $|\overrightarrow{OA}| = 5$ ,  $|\overrightarrow{OB}| = 5$ ,  $\angle AOB = 60^\circ$ , 计算:

(1)  $\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB}$ ; (2)  $\overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA}$ ;

(3)  $|\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB}|$ .

4. 求证: 在  $\triangle ABC$  中,  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA} = \vec{0}$ .

5. 若  $\vec{a} + \vec{b} + \vec{c} = \vec{0}$ , 且  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 、 $\vec{c}$  都为非零向量, 那么  $\vec{a}$ 、 $\vec{b}$ 、 $\vec{c}$  能否构成三角形? 当满足什么条件时才能构成三角形?

6. 当  $\vec{a} \neq \vec{0}$  时, 计算下列各式, 并给以几何解释:

(1)  $\vec{a} + \vec{a} + \vec{a}$ ; (2)  $(-\vec{a}) + (-\vec{a}) + (-\vec{a})$ .

7. 证明: 在三角形不等式中, 当两个向量同向或者其中一个向量为零时, 等号成立, 反之亦然.

8. 两向量的模为 4 和 5, 它们成多大的角才能使向量的和为 6?

### § 1-3 实数与向量的乘积 (向量的倍积)

#### 1. 数乘向量

在直线  $l$  上有一个非零位移向量  $\vec{a}$ . 若质点在  $l$  上的位移与  $\vec{a}$  同向且长度是  $|\vec{a}|$  的 5 倍, 我们自然把这个新的位移

向量表示成  $5 \vec{a}$ ; 若质点在  $l$  上的位移与  $\vec{a}$  反向且长度是  $|\vec{a}|$  的 3 倍, 我们也会把这个新的位移表示成  $-3 \vec{a}$  (图 1-12)。在这种意义上, 我们可以规定:

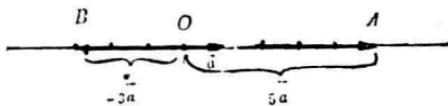


图 1-12

实数  $\lambda$  与向量  $\vec{a}$  的乘积  $\lambda \vec{a}$  是一个向量, 其模(长度)为

$$|\lambda \vec{a}| = |\lambda| \cdot |\vec{a}|,$$

其方向当  $\lambda > 0$  时与  $\vec{a}$  相同, 当  $\lambda < 0$  时与  $\vec{a}$  相反 (图 1-13),  
当  $\lambda = 0$  时  $\lambda \vec{a} = \vec{0}$ 。  $\lambda \vec{a}$  中的实数  $\lambda$  称为  $\vec{a}$  的系数,  $\lambda \vec{a}$  又称为  $\vec{a}$  的倍积, 即把  $\vec{a}$  伸缩  $\lambda$  倍。

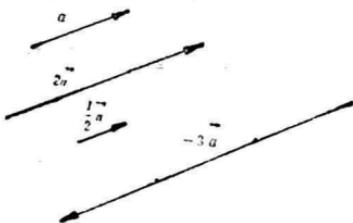


图 1-13

由此, 容易理解: 若  $\vec{a} \neq \vec{0}$ , 那么  $\lambda \vec{a}$  ( $\lambda \in R$ ) 能生成平