

高 师 函 授 教 材

解 析 几 何

(空 间 部 分)



东北三省高师函授教材协编组

高 师 函 授 教 材

解 析 几 何

(空间部分)

东北三省高师函授教材协编组

解 析 几 何 下 册

(空间部分)

目 录

第七章	空间直角坐标系及向量代数初步	(2)
§7·1.	空间直角坐标系	(3)
§7·2.	向量和向量的线性运算	(7)
1.	向量的概念	(7)
2.	向量的加法	(9)
3.	向量的减法	(11)
4.	数乘向量	(14)
§7·3.	向量的分解	(19)
§7·4.	向量的坐标	(25)
§7·5.	向量的乘法	(31)
1.	向量的数积 (内积)	(34)
2.	向量的向量积 (外积)	(42)
3.	三个向量的乘积	(55)
	本章小结	(63)
	习 题	(68)
第八章	曲面方程与曲线方程	(77)
§8·1.	曲面方程的概念	(77)
§8·2.	几种特殊曲面的方程	(80)

1. 球面方程	(80)
2. 母线平行于坐标轴的柱面方程	(84)
§8·3. 空间曲线的方程	(90)
§8·4. 投影柱面方程	(92)
§8·5. 三曲面的交点	(97)
本章小结	(99)
习 题	(101)

第九章 空间的平面与直线

§9·1. 平面的点法式和一般式方程	(107)
1. 平面的点法式方程	(107)
2. 平面的一般式方程	(108)
§9·2. 平面的一般式方程的研究	(109)
§9·3. 平面的三点式、截距式和参数式方程	(112)
1. 平面的三点式方程	(112)
2. 平面的截距式方程	(113)
3. 平面的参数方程	(116)
§9·4. 平面的法线式方程和点到平面的距离	(117)
1. 平面的法线式方程	(118)
2. 化平面的一般式方程为法线式方程	(120)
3. 点到平面的距离	(121)
§9·5. 两平面的相互位置关系	(124)
1. 两平面的夹角	(124)
2. 两平面的垂直与平行条件	(126)
§9·6. 平面束的方程	(128)

§9·7. 空间直线的方程	(131)
1. 直线的一般式方程	(131)
2. 直线的向量方程和标准方程	(132)
3. 直线的参数方程	(132)
4. 直线的两点式方程	(133)
5. 化直线的一般方程为标准方程	(136)
§9·8. 空间二直线的位置关系	(140)
1. 两直线的夹角	(140)
2. 两条直线的垂直和平行的条件	(140)
§9·9. 直线与平面的位置关系	(142)
1. 直线与平面的夹角	(142)
2. 直线与平面的平行和垂直的条件	(143)
§9·10. 点到直线和直线与直线间的距离	(145)
1. 点到直线的距离	(145)
2. 两直线间的距离	(147)
本章小结	(151)
习 题	(155)
第十章 二次曲面	(166)
§10·1. 二次曲面和它的标准方程	(167)
1. 椭球面	(167)
2. 单叶双曲面	(171)
3. 双叶双曲面	(174)
4. 椭圆抛物面	(177)
5. 双曲抛物面	(178)
§10·2. 二次锥面	(181)
1. 正圆锥面	(181)
2. 一般锥面	(182)

(181)	3. 锥面作为双曲面的渐近面	(188)
(180)	§10·3. 旋转曲面	(189)
(182)	§10·4. 直纹面	(196)
(183)	1. 单叶双曲面是直纹面	(197)
(183)	2. 双曲抛物面是直纹面	(202)
(180)	本章小结	(205)
(180)	习 题	(209)

第二编 空间解析几何学

空间解析几何是平面解析几何的继续和发展。它是在空间直角坐标系的基础上，继续用代数方法研究空间几何问题的。它的内容大体包括：

- 1) 建立点与实数、曲面与方程的联系；
- 2) 以坐标法为基础，向量为工具，研究空间的直线、平面和二次曲面的方程、性质以及它们之间的相互关系。

解析几何由平面进入到空间的一个明显的特点是，它所研究的点和图形不是限制在一个平面内，而是在空间中。它不仅可以研究空间中某一平面上的直线或曲线，而且可以研究空间中的任何直线和曲线以及平面和曲面。平面解析几何只是空间解析几何的一部分。因此，它所研究的范围比平面部分更为广泛。

在研究方法上，虽然仍是解析法，但空间部分所用的解析法除一般的代数方法外，还将充分地运用 **向量代数的方法**。这样可使问题简化，便于研究。这也是它和平面部分在研究方法上一点区别。

在空间解析几何中除学习直角坐标外，我们还将介绍空间点的极坐标或球面坐标以及柱面坐标。

学习空间解析几何，可以发展我们的空间想象力，学会用平面图形表示空间物体的方法，为学好其他学科（如数学分析、线性代数、物理学等）打下基础，并能运用空间解析

几何知识解决有关实际问题。

第七章 空间直角坐标系及 向量代数初步

为了用代数方法研究空间的几何问题，首先必须把空间的点和数联系起来，这就需要建立空间直角坐标系；其次，在研究的过程中，要用到向量代数的知识，因此，建立空间直角坐标系，介绍向量代数的一些基础知识，就是本章的主要内容。

学习本章的基本要求：

(1) 已知空间的一点会求它的坐标，反之，已知一点的坐标会确定它在空间里的位置。要注意坐标轴和坐标面上的点，它们在坐标上的特征；要掌握对称点间在坐标上的相互关系。

(2) 要理解向量的概念，注意向量和数量的差别；掌握向量线性运算的概念、性质和运算的法则，能熟练地进行向量的线性运算。

(3) 掌握向量坐标的概念，注意向量坐标和向量分解式之间的关系；掌握向量线性运算的坐标表示方法。

(4) 掌握向量的数量积、向量积、混合积的概念和性质以及它们的坐标表达式，并应用它们解决有关的几何问题。

(5) 掌握两个向量的垂直、平行条件以及它们的夹角公式。

§ 7.1 空间直角坐标系

过空间的一点，作三条互相垂直的直线 OX 、 OY 、和 OZ （图7—1），规定它们的正方向为箭头所指的方向，并选定一单位线段作为它们的公共度量单位，这样，就建立了一个空间直角坐标系。点 O 叫做坐标原点， OX 、 OY 、 OZ 都叫做坐标轴，简称为 X 轴、 Y 轴和 Z 轴。

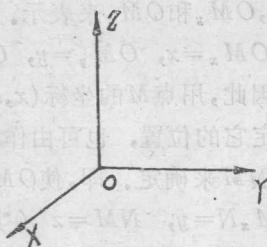


图 7—1



图 7—2

如果用右手的拇指和食指，分别指 X 轴和 Y 轴的正向，而这时中指所指的方向若与 Z 轴的正方向一致时（图7—2），这样的坐标系叫做右旋系。如果与左手的三个手指的方向吻合时，叫做左旋系。本书用的是右旋系。

设点 M 是空间的任意一点，为了求点 M 的坐标，我们先作点 M 在三个坐标轴上的射影。即过点 M 分别作垂直于 OX 、 OY 、 OZ 的三个平面，则此三平面与坐标轴的三个交点 M_x 、 M_y 和 M_z ，即为点 M 在三条坐标轴上的射影。设由单位线段量得 $OM_x = x$ ， $OM_y = y$ ， $OM_z = z$ ，显然 (x, y, z) 这三个有序的数是由点 M 的位置唯一确定；反之，若已知三个有序的数 (x, y, z) ，就可在空间里确定一点 M 。作法是在 OX 、

OY, OZ 轴上, 分别截取 $OM_x = x, OM_y = y, OM_z = z$, 过点 M_x, M_y, M_z 分别作垂直于三个坐标轴的平面, 则三平面的交点就是点 M 的位置。这样, 空间的点 M 与实数组 (x, y, z) 就构成了一一对应关系。我们把这样的三个有序的数 (x, y, z) 叫做点 M 的**直角坐标**。记做 $M(x, y, z)$ 。其中 x 叫做**横坐标**, y 叫做**纵坐标**, z 叫做**竖坐标** (或立坐标)。

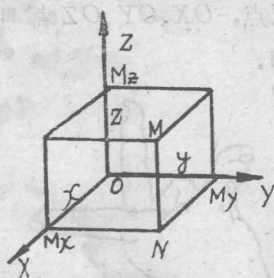


图 7-3

由图 7-3 不难看出, 点 M 的坐标也可由长方体的三条棱 OM_x, OM_y 和 OM_z 来表示。这是因为 $OM_x = x, OM_y = y, OM_z = z$, 因此, 用点 M 的坐标 (x, y, z) 来确定它的位置, 也可由作折线 OM_xNM 来确定。即, 使 $OM_x = x, M_xN = y, NM = z$ (其中

$M_xN \parallel OY, NM \parallel OZ$), 这样, 终点 M 即为所求的位置。

在空间直角坐标系中, 三个坐标平面 XOY, YOZ, ZOX 把空间分成八个部分 (图 7-4), 每个部分叫做一个**卦限**。在水平坐标上方的四个部分依次为 I、II、III、IV 卦限①, 在水平下方方的四个部分依次为 V、VI、VII、VIII 卦限。各卦限内点的坐标符号如下表所

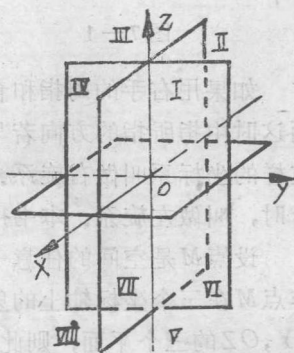


图 7-4

①卦这个名称, 源于中国古书《易经》, 书中有“太极分两仪, 两仪分四象, 四象分八卦”。

示:

卦 限 坐 标	I	II	III	IV	V	VI	VII	VIII
x	+	-	-	+	+	-	-	+
y	+	+	-	-	+	+	-	-
z	+	+	+	+	-	-	-	-

由图 7—4 可以看出:

位于 XOY 坐标平面上方的点, $z > 0$ 叫做上半空间; 下方的点, $z < 0$, 叫做下半空间;

位于 YOZ 坐标平面前方的点, $x > 0$, 叫做前半空间; 后方的点, $x < 0$, 叫做后半空间;

位于 XOZ 坐标平面右方的点, $y > 0$ 叫做右半空间; 左方的点, $y < 0$ 叫做左半空间。

特别是当: $z=0$ 时, 点 M 在 XOY 坐标面上; $y=0$ 时, 点 M 在 XOZ 坐标面上; $x=0$ 时, 点 M 在 YOZ 坐标面上。当 $y=z=0$ 时, 点 M 在 x 轴上; 当 $x=z=0$ 时, 点 M 在 y 轴上; 当 $x=y=0$ 时, 点 M 在 z 轴上, 当 $x=y=z=0$, 点 M 为坐标原点。

根据各卦限内点的坐标符号, 不难推知, 当点 $M_1(x_1, y_1, z_1)$ 和 $M_2(x_2, y_2, z_2)$ 对称时, 其坐标间有如下关系:

关于坐标面 XOY 对称时, $x_1=x_2, y_1=y_2, z_1=-z_2$;

关于坐标面 YOZ 对称时, $x_1=-x_2, y_1=y_2, z_1=z_2$;

关于坐标面 XOZ 对称时, $x_1=x_2, y_1=-y_2, z_1=z_2$;

关于坐标原点对称时, $x_1=-x_2, y_1=-y_2, z_1=-z_2$;

例 1. 试确定下列各点的位置:

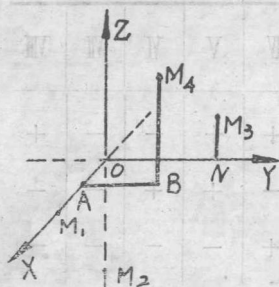


图 7-5

$M_1(2, 0, 0)$; $M_2(0, 0, -3)$;

$M_3(0, 3, 1)$; $M_4(1, 2, 3)$

解: 1) 在X轴上取 $OM_1=2$, 得点 M_1 ;

2) 在Z轴上取 $OM_2=-3$, 得点 M_2 ;

3) 在Y轴上取 $ON=3$, 过点N作垂线 $NM_3=1$, 得点 M_3 ;

4) 过点 $A(1, 0, 0)$ 作 $AB \parallel OY$, 取 $AB=2$, 过点B作 $BM_4 \parallel OZ$, 取 $BM_4=3$, 即得点 M_4 (图7-5)。

例 2. 试判定下列各点间的对称关系:

$M_1(1, 2, 1)$, $M_2(1, 2, -1)$, $M_3(-1, 2, 1)$, $M_4(-1, -2, 1)$

解: M_1, M_2 关于坐标平面 XOY 对称, 因为 $z_1 = -z_2$, 其余坐标对应相等; M_1 与 M_3 关于坐标平面 YOZ 对称, 因为 $x_1 = -x_3$, 其余坐标对应相

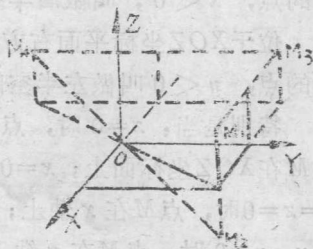


图 7-6

等; M_2 与 M_4 关于坐标原点对称, 因为 $x_2 = -x_4$, $y_2 = -y_4$, $z_2 = -z_4$; M_3 与 M_4 关于坐标面 XOZ 对称, 因为 $y_3 = -y_4$, 其余坐标对应相等 (图7-6)。还有 M_1, M_4 关于 z 轴对称, M_2, M_3 关于 y 轴对称。

例 3. 求满足 $xyz=0$ 的点的轨迹。

解: 设点 $P(x, y, z)$ 满足上述条件, 则必有 $xyz=0$

由此可知, x, y, z 中至少有一个为 0 或 $x=0$, 或 $y=0, z=0$, 当 $x=0$ 时, 点 P 在 YOZ 平面上; 当 $y=0$ 时, 点 P 在 XOZ 平面上; 当 $z=0$ 时, 点 P 在 XOY 平面上. 当 $x=y=0$ 时, 点 P 的轨迹是 z 轴 ($y=z=0$ 时是 x 轴, $x=z=0$ 时是 y 轴). 因此, 点 P 的轨迹是三个坐标平面.

练习: 求满足 $xyz > 0$ 的点的轨迹.

§ 7.2 向量和向量的线性运算

1. 向量的概念

在日常生活中, 常遇到两种不同的量. 如: 土地的面积、水库的容积、谷物的产量、时间、温度、质量等. 这种量只要用一个数就可完全表示它; 另外一种量, 要确定它们, 除需知道其数量的大小而外, 还必须知道它们的方向. 如: 火车、飞机、火箭的速度、位移、力与加速度等. 因此,

定义: 有大小和方向的量叫做向量 (或矢量); 只有大小而无方向的量叫做数量 (或标量).

我们在第二章中讲的有向线段, 就是向量在几何中的表现. 因此, 有向线段是向量. 并且以后常用有向线段表示向量, 它的长度就表示向量的大小, 它的方向就表示向量的方向.

例如, 以 A 为始点的, B 为终点的向量记作 $\overrightarrow{AB}$. 有时也用一个小写的字母上面加箭头来表示向量. 如 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ 等 (图 7-7)

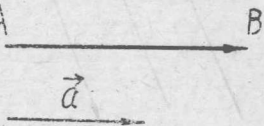


图 7-7

对于向量, 我们所注意的是它的大小和方向. 至于它以那一点为始点, 对于我们来说并不重要. 因此, 我们定义凡是满足下列条件的两个向量就是相等的:

(1) 两个向量位于同一直线或平行直线上，且方向相同；

(2) 两向量的长度相等。

由向量相等的定义可知，只要不改变向量的大小和方向，它是可以任意平行移动的。

定义：不改变大小和方向，可以任意平行移动的向量叫做自由向量。

在自由向量的意义下，可以把相等的向量看作是同一个向量。它们的区别只是始点的位置不同。在解析几何中，除自由向量外，还要用到一种始点固定的向量，就是点的向径。

定义：设点M是空间里的任意一点，则以原点为始点，M为终点的向量，叫做点M的向径。

今后提到的向量一般为自由向量。

向量的长度，又叫做向量的模。向量 $\vec{a}$ （或 $\vec{AB}$ ）的模用 $|\vec{a}|$ （或 $|\vec{AB}|$ ）表示。

模相等而方向相反的两个向量，叫做互逆向量。 $\vec{a}$ 的逆

向量记作 $-\vec{a}$ 。如图7—8中的 $\vec{AB}$ 、 $\vec{CD}$ 与 $\vec{EF}$ 是互逆向量。即 $\vec{AB} = \vec{CD} = -\vec{EF}$ 。

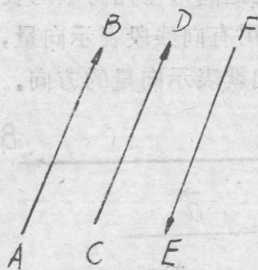


图7—8

我们把位于同一直线或平行直线上的向量称为**共线向量**；把位于同一平面或平行平面上的向量称为**共面向量**。共线向量的方向可以是相同的，也可以是相反的。

例如，相等向量是共线的，一向量和它的逆向量也是共线的；任意两个向量都是共面的，因为总可以分别过它们作两个平行（或重合）平面。但任意三个

向量就不一定共面了。

注意：数量与向量都有相等的概念，而且数量可直接比较大小，但向量则不能。 $\vec{a} > \vec{b}$ 是无意义的，而 $|\vec{a}| > |\vec{b}|$ 是有意义的，它表示向量 $\vec{a}$ 的模大于向量 $\vec{b}$ 的模。

我们把始点与终点相重合的向量叫做零向量。记作 $\vec{0}$ ，它的长度为 0，方向不定。

2. 向量的加法

由力学可知，如果力 $\vec{F}_1$ 和 $\vec{F}_2$ 作用在同一点，则它们的合力 $\vec{F}$ ，恰为从 O 点引出的，以 $\vec{F}_1$ 和 $\vec{F}_2$ 为两邻边的平行四边形对角线（图 7—9）。向量的加法就是以这类问题为基础而定义的。

(1) 向量加法的定义

设向量 $\vec{a}$ 和 $\vec{b}$ 有共同的起点 O ，我们把从 O 点引出的以 $\vec{a}$ 和 $\vec{b}$ 为两邻边的平行四边形的对角线，叫做向量 $\vec{a}$ 与 $\vec{b}$ 的和。记作 $\vec{a} + \vec{b}$ 点 O 叫做附着点。（图 7—10）。

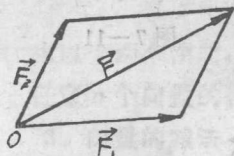


图 7—9

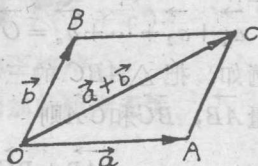


图 7—10

因为我们所研究的向量是自由向量，所以也可把图 7—10 中的 $\vec{AC}$ 看作是向量 $\vec{b}$ 。这样，又可把两个向量之和定义为：

如果向量 $\vec{a}$ 的终点与向量 $\vec{b}$ 的始点重合，那么，以 $\vec{a}$ 的

始点为始点， $\vec{b}$ 的终点为终点的向量，叫做向量 $\vec{a}$ 与 $\vec{b}$ 的和。

显然这两种定义是等价的。它们同时给出了作两个已知向量和的方法。前一种叫做**平行四边形法则**；后一种叫做**三角形法则**。

从三角形法则可以得到求任意 n 个向量 $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_n$ ，的和的多边形法则。这就是：把向量平行移动，使 $\vec{a}_2$ 的始点重合于 $\vec{a}_1$ 的终点，使 $\vec{a}_3$ 的始点重合于 $\vec{a}_2$ 的终点，如此继续下去，直到 $\vec{a}_n$ 的始点重合于 $\vec{a}_{n-1}$ 的终点为止。则以 $\vec{a}_1$ 的始点为始点， $\vec{a}_n$ 的终点为终点的向量 $\vec{a}$ ，就是所求的 n 个向量的和（图7—11），记作：

$$\vec{a} = \vec{a}_1 + \vec{a}_2 + \dots + \vec{a}_n$$

有时会出现这样的情况，最后一个向量的终点与第一个向量的始点相重合。这时的和向量为 $\vec{O}$ 。记作

$$\vec{a}_1 + \vec{a}_2 + \dots + \vec{a}_n = \vec{O}$$

例如，把 $\triangle ABC$ 的三边看作向量 $\vec{AB}$ ， $\vec{BC}$ 和 $\vec{CA}$ 则

$$\vec{AB} + \vec{BC} + \vec{CA} = \vec{O}$$

显然，向量 $\vec{a}$ 与它的逆向量 $-\vec{a}$ 之和为零向量。因为 $\vec{a}$ 与 $-\vec{a}$ 共线且大小相等方向相反，若把 $-\vec{a}$ 的始点重合于 $\vec{a}$ 的终点，则 $-\vec{a}$ 的终点必与 $\vec{a}$ 始点相重合。所以它们的和为零向量。即

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

(2) 向量加法的性质

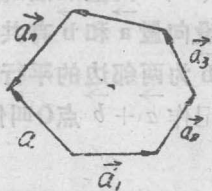


图7—11

根据向量加法的法则，可以证明向量加法满足交换律和结合律。

I) 交换律: $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$

在 $\triangle OAC$ 中(图7-12)，由加法的定义可知 $\vec{a} + \vec{b} = \vec{OC}$ ；在 $\triangle OBC$ 中， $\vec{b} + \vec{a} = \vec{OC}$ 。由此可知

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

II) 结合律: $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$

在 $\triangle ADC$ 中， $\vec{a} + \vec{b} = \vec{AC}$ ；在 $\triangle ACB$ 中， $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{AB}$ (图7-13)。

在 $\triangle DCB$ 中， $\vec{b} + \vec{c} = \vec{DB}$ ；在 $\triangle ADB$ 中， $\vec{a} + (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{AB}$ 。

由此可知

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

由以上两个性质，可推得如下的结论：

任意 n 个向量的和与它们相加的顺序无关。

3. 向量的减法

我们把向量的减法定义为向量加法的逆运算。即，若

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

则向量 $\vec{c}$ 称为向量 $\vec{a}$ 减向量 $\vec{b}$ 的差。记作 $\vec{c} = \vec{a} - \vec{b}$ 。

由定义可知，被减向量 $\vec{a}$ 就是减向量 $\vec{b}$ 与差向量 $\vec{c}$ 之和，因此，被减向量 $\vec{a}$ 相当于平行四边形的一条对角线，减向量 $\vec{b}$ 则是平行四边形的一边，而另一边就是所求的差向

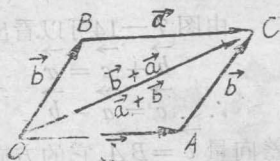


图7-12

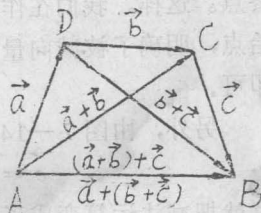


图7-13