

# 目 录

## 第五章 向量代数与空间解析几何

第一节 空间直角坐标系	员
一 空间直角坐标系	员
二 两点间的距离公式	猿
习题 缘	源
第二节 向量及其运算	源
一 向量	源
二 向量的运算	苑
习题 缘	苑
第三节 平面与空间直线的方程	愿
一 平面方程	愿
二 空间直线的方程	圆
三 夹角的计算	缘
习题 缘	圆
第四节 曲面及其方程	猿
一 曲面方程的概念	猿
二 旋转曲面	猿
三 几类常见曲面的方程	猿
习题 缘	猿
第五节 空间曲线及其方程	猿
一 空间曲线的方程	猿
二 空间曲线在坐标面上的投影	猿
习题 缘	源
第五章 学习辅导	源
一 内容提要	源
二 基本要求	源
三 基本题型	源

摇摇复习题五 .....	源
摇摇第五章习题答案 .....	源
第六章摇多元函数的微分学及应用	
摇摇第一节摇多元函数的基本概念 .....	源
摇摇一摇区域 .....	源
摇摇二摇多元函数的概念 .....	源
摇摇三摇二元函数的极限 .....	缘
摇摇四摇二元函数连续性 .....	缘
摇摇习题 远源 .....	缘
摇摇第二节摇偏导数 .....	缘
摇摇一摇偏导数的定义及算法 .....	缘
摇摇二摇高阶偏导数 .....	缘
摇摇习题 远源 .....	远
摇摇第三节摇全微分及其应用 .....	远
摇摇一摇全微分的概念 .....	远
摇摇二摇可微、可导、连续的关系 .....	远
摇摇 * 三摇全微分在近似计算中的应用 .....	远
摇摇习题 远源 .....	远
摇摇第四节摇多元复合函数的求导法则 .....	远
摇摇习题 远源 .....	远
摇摇第五节摇隐函数的求导公式 .....	远
摇摇习题 远源 .....	远
摇摇第六节摇微分法在几何上的应用 .....	远
摇摇一摇空间曲线的切线与法平面 .....	远
摇摇二摇曲面的切平面与法线 .....	远
摇摇习题 远源 .....	远
摇摇第七节摇多元函数的极值、最值及其求法 .....	苑
摇摇一摇二元函数的极值和最值 .....	苑
摇摇二摇条件极值与拉格朗日乘数法 .....	愿
摇摇习题 远源 .....	愿
摇摇第六章学习辅导 .....	愿
摇摇一摇内容提要 .....	愿
摇摇二摇基本要求 .....	愿

摇摇三摇基本题型 .....	愿源
摇摇复习题六 .....	愿缘
摇第六章习题答案 .....	愿远
第七章摇二重积分	
摇第一节摇二重积分的概念与性质 .....	愿源
摇摇一摇二重积分的概念 .....	愿源
摇摇二摇二重积分的性质 .....	愿源
摇摇习题 苑原员 .....	愿远
摇第二节摇二重积分的计算 .....	愿远
摇摇一摇利用直角坐标计算二重积分 .....	愿远
摇摇二摇利用极坐标计算二重积分 .....	愿缘
摇摇习题 苑原圆 .....	愿远
摇第三节摇二重积分的应用 .....	愿圆
摇摇一摇几何应用 .....	愿圆
摇摇二摇物理应用 .....	愿源
摇摇习题 苑原猿 .....	愿苑
摇第七章学习辅导 .....	愿愿
摇摇一摇内容提要 .....	愿愿
摇摇二摇基本要求 .....	愿愿
摇摇三摇基本题型 .....	愿愿
摇摇复习题七 .....	愿怨
摇第七章习题答案 .....	愿员
第八章摇无穷级数	
摇第一节摇数项级数及其审敛法 .....	员猿
摇摇一摇基本概念 .....	员猿
摇摇二摇级数的基本性质 .....	员缘
摇摇三摇正项级数及其审敛法 .....	员怨
摇摇四摇交错级数及其审敛法 .....	员源
摇摇五摇任意数项级数及其审敛法 .....	员缘
摇摇习题 愿原员 .....	员苑
摇第二节摇幂级数 .....	员愿
摇摇一摇基本概念 .....	员愿

二 幂级数的收敛区间	100
* 三 幂级数及其和函数的性质	100
四 将函数展开成幂级数	100
习题 100	100
第三节 傅里叶级数	100
一 基本概念	100
二 将函数展开为傅里叶级数	100
* 三 傅里叶级数的复数形式	100
习题 100	100
第八章学习辅导	100
一 内容提要	100
二 基本要求	100
三 基本题型	100
复习题八	100
第八章习题答案	100

# 第五章 向量代数与空间解析几何

中学学过的平面解析几何,用解析的方法研究平面曲线.它在建立直角坐标系的基础上,使平面上的点与有序实数对(坐标)一一对应,利用点的坐标,刻画曲线的特性,建立平面曲线的方程,以便通过方程来研究平面曲线.

空间解析几何利用解析方法研究空间图形.它是学习多元微积分的基础.本章先介绍空间直角坐标系,接着介绍向量及其运算,并以向量为工具讨论空间的平面与直线,最后介绍常用的空间曲面及曲线.

## 第一节 空间直角坐标系

### 一 空间直角坐标系

以定点  $O$  为公共原点,作三条两两互相垂直的数轴  $x, y, z$ ,就构成了空间直角坐标系.定点  $O$  称为坐标原点,数轴  $x, y, z$  分别称为  $x$  轴(横轴)、 $y$  轴(纵轴)、 $z$  轴(竖轴),统称为坐标轴.各坐标轴的方向通常按“右手法则”确定:当右手的手指从  $x$  轴的正向转向  $y$  轴的正向时,伸直的大拇指所指的方向取为  $z$  轴的正向(图 5-1).每两条坐标轴所确定的平面称为坐标平面,故共有三个坐标平面: $xOy$  面、 $xOz$  面、 $yOz$  面.惯上将  $xOy$  平面置于水平位置.三个坐标平面将整个空间分为八个部分,每部分(不包括坐标平面)称为一个卦限,各卦限的位置如图 5-2 所示.

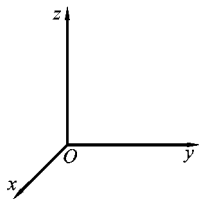


图 5-1

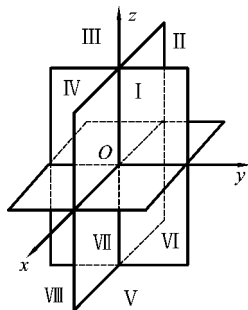


图 5-2

设  $P$  为空间任意一点, 过  $P$  分别作三坐标轴的垂面, 与横、纵、竖轴分别交于  $A, B, C$  三点, 这三点在三轴上的坐标分别为  $x, y, z$ , 于是空间任一点  $P$  唯一地确定了一个三元有序实数组  $(x, y, z)$ ; 反之, 设  $(x, y, z)$  为任意三元有序实数组, 则在三个轴上分别确定坐标为  $x, y, z$  的点  $A, B, C$ , 过  $A, B, C$  三点分别作横、纵、竖三轴的垂面, 三垂面相交于惟一点  $P$ , 所以三元有序实数组  $(x, y, z)$  都可以对应着空间的惟一点  $P$ , 于是在空间直角坐标系中, 空间的点可以与三元有序实数组一一对应, 如图 5-1 所示. 我们称  $(x, y, z)$  为点  $P$  的坐标, 分别叫做点  $P$  的横坐标、纵坐标、竖坐标. 记作  $P(x, y, z)$ . 各卦限内点的坐标的正负见下表:

表 5-1

卦限 坐标	I	II	III	IV	V	VI	VII	VIII
曾	垣	原	原	垣	垣	原	原	垣
赠	垣	垣	原	原	垣	垣	原	原
扎	垣	垣	垣	垣	原	原	原	原

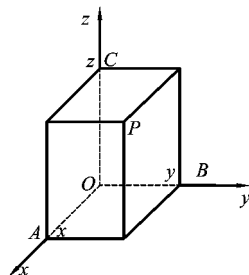


图 5-1

坐标面上的点, 至少有一个坐标为 0. 若点  $P$  在  $Oyz$  面上, 则其坐标为  $(0, y, z)$ ; 若点  $P$  在  $Oxz$  面上, 其坐标为  $(x, 0, z)$ ; 若点  $P$  在  $Oxy$  面上, 则其坐标为  $(x, y, 0)$ . 坐标轴上的点, 至少有两个坐标为 0. 若点  $P$  在  $z$  轴上, 则其坐标为  $(0, 0, z)$ ; 若点  $P$  在  $y$  轴上, 其坐标为  $(0, y, 0)$ ; 若点  $P$  在  $x$  轴上, 则其坐标为  $(x, 0, 0)$ . 特别地, 原点坐标为  $(0, 0, 0)$ .

点  $P(x, y, z)$  与关于某坐标面的对称点, 必有两个坐标对应相等, 另一个坐标为相反数. 例如, 点  $P$  关于  $Oyz$  面的对称点可如下获得: 自  $P$  作  $Oyz$  面的垂线得垂足  $D$ , 延长  $PD$  至  $P'$  使  $PD = P'D$ , 则  $P'$  与  $P$  关于  $Oyz$  面对称. 显见  $P'$  的坐标为  $(x, y, -z)$ , 如图 5-2 所示.

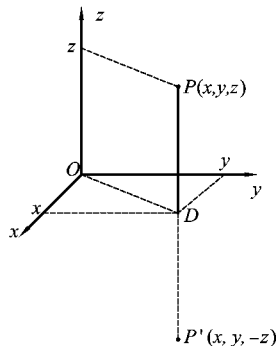


图 5-2

点  $P(x, y, z)$  与关于某坐标轴的对称点, 必有一个对应坐标相同, 另外两个坐标分别为对应坐标的相反数. 例如, 点  $P$  关于  $z$  轴的对称点可如下获得: 自  $P$  作  $z$  轴的垂面得垂足  $D$ , 延长  $PD$  至  $P'$  使  $PD = P'D$ , 则  $P'$  与  $P$  关于  $z$  轴对称. 显见  $P'$  的坐标为  $(-x, -y, z)$ , 如图 5-3 所示.

点  $P(x, y, z)$  与关于原点的对称点  $P'(-x, -y, -z)$  的三个坐标都为对应坐标的相反数, 如图 缘原猿

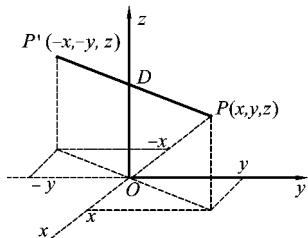


图 缘原猿

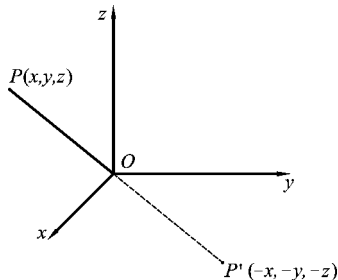


图 缘原肆

## 二 两点间的距离公式

设有两点  $P_1(x_1, y_1, z_1)$ 、 $P_2(x_2, y_2, z_2)$ , 它们在  $xy$  面上的投影分别为  $Q_1, Q_2$ , 过  $P_1, P_2$  分别作三个坐标轴的六个垂面, 得到以  $P_1P_2$  为对角线的长方体 (如图 缘原伍), 则

$$|P_1P_2| = \sqrt{|x_2 - x_1|^2 + |y_2 - y_1|^2 + |z_2 - z_1|^2}$$

故  $|P_1P_2| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$

(缘原伍)

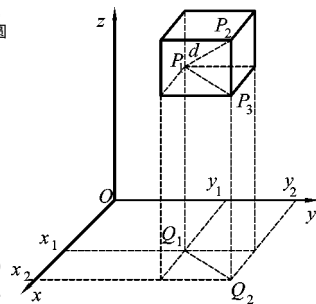


图 缘原伍

例 缘原陆 已知两点  $P_1(1, 2, 3)$ 、 $P_2(4, 5, 6)$ , 求两点间的距离

解 由公式 (缘原伍) 得两点间的距离

$$|P_1P_2| = \sqrt{(4-1)^2 + (5-2)^2 + (6-3)^2} = \sqrt{27} = 3\sqrt{3}$$

例 缘原柒 在  $z$  轴上找一点  $P$ , 使它与  $P_1(1, 2, 3)$  和  $P_2(4, 5, 6)$  等距离

解 设  $P$  点的坐标为  $(0, 0, z)$ , 由公式 (缘原伍) 得:

$$\sqrt{(0-1)^2 + (0-2)^2 + (z-3)^2} = \sqrt{(0-4)^2 + (0-5)^2 + (z-6)^2}$$

$$\sqrt{5 + (z-3)^2} = \sqrt{41 + (z-6)^2}$$

依题意知  $\sqrt{5 + (z-3)^2} = \sqrt{41 + (z-6)^2}$

即  $\sqrt{(0-1)^2 + (0-2)^2 + (z-3)^2} = \sqrt{(0-4)^2 + (0-5)^2 + (z-6)^2}$

两边平方, 解得  $z = 4$ , 故所求点  $P$  的坐标为  $(0, 0, 4)$

## 习题 缘原

员在空间直角坐标系中,定出下列各点的位置:

(员) 猿(猿, 猿, 猿); (圆) 猿(猿, 猿, 猿); (猿) 猿(猿, 猿, 猿); (源) 猿(猿, 猿, 猿);

(缘) 猿(猿, 猿, 猿); (远) 猿(猿, 猿, 猿); (苑) 猿(猿, 猿, 猿); (愿) 猿(猿, 猿, 猿);

圆给定一点 孕(孕, 孕, 孕), 求点 孕关于 (员) 孕轴; (圆) 孕轴; (猿) 孕轴面; (源) 孕轴面的对称点 孕的坐标援

猿求点(猿, 猿, 猿)到原点以及到各坐标轴的距离援

源求下列两点之间的距离:

(员) 猿(猿, 猿, 猿); (圆) 猿(猿, 猿, 猿); (缘) 猿(猿, 猿, 猿);

(远) 猿(猿, 猿, 猿); (苑) 猿(猿, 猿, 猿); (愿) 猿(猿, 猿, 猿); (怨) 猿(猿, 猿, 猿);

缘在 孕轴上求一点,使它与点 猿(猿, 猿, 猿)及点 月(猿, 猿, 猿)等距离援

远求证以 猿(猿, 猿, 猿), 月(猿, 猿, 猿), 悦(猿, 猿, 猿)三点为顶点的三角形是等腰三角形援

## 第二节 向量及其运算

## 一 向量

## 缘基本概念

在实际问题中,常常会遇到两种不同的量:一种是只考虑大小的量,如长度、面积、体积、质量等等,这种量称为数量;另一种不仅要考虑大小,而且还要考虑其方向,如力、位移、速度、加速度等等,这种量称为向量或矢量援

规定了起点与终点的线段称为有向线段援向量可用有向线段来表示:有向线段的长度表示向量的大小,称为向量的模;有向线段的方向表示向量的方向,例如以 酝<sub>1</sub> 为起点, 酝<sub>2</sub> 为终点的向量记成  $\overrightarrow{M_1 M_2}$  援有时也用黑体字母或字母上方带箭头来表示向量,如图 缘原愿中的向量  $\overrightarrow{a}$  亦可记成  $\vec{a}$  或  $\vec{a}$  援

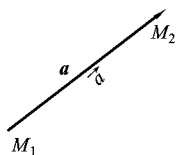


图 缘原愿

模等于 员的向量称为单位向量援

在直角坐标系中,孕轴、赠轴、扎轴正向的单位向量分别用 蚤, 躁, 噪表示,并称它们为基本单位向量援

模等于 园的向量称为零向量,记作 园或 园,零向量的方向是任意的援

与向量 葬等模但反向的向量称为向量 葬的负向量(或逆向量,或反向量),记作 葬

在许多问题中,只需考虑向量的大小、方向,而不考虑其起点位置,这种向量称为自由向量.如无特殊的说明,我们今后讨论的向量都是自由向量.

若两个向量等模且同向,则称这两个向量相等.易知,两个向量相等,当且仅当通过平行移动后它们的起点、终点能分别重合.每个向量都可看成与它相等的所有向量的一个代表.由于向量平移后仍与原向量相等,所以对于两个向量平行或两向量共线,我们不加区别.此时,两个向量的方向相同或相反.

起点在原点,终点为点  $P$  的向量  $\vec{OP}$  称为点  $P$  对于原点  $O$  的向径或矢径,简称为点  $P$  的向径或矢径.常用粗体字母  $\mathbf{r}$  表示.

### 向量的方向角、方向余弦

给定两个非零向量  $\mathbf{a}$  和  $\mathbf{b}$ ,将向量  $\mathbf{a}$  或  $\mathbf{b}$  平移,使它们的起点重合以后,它们所在射线之间的夹角  $\theta$  ( $0 \leq \theta \leq \pi$ ) 称为向量  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  之间的夹角,记成  $(\mathbf{a}, \mathbf{b})$ .如图 缘原缘.

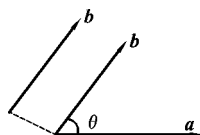


图 缘原缘

当  $(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = 0$  或  $\pi$  时,  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  同向或反向平行,均记成  $\mathbf{a} // \mathbf{b}$ ;

当  $(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = \frac{\pi}{2}$  时,  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  互相垂直,记成  $\mathbf{a} \perp \mathbf{b}$ .

因为零向量的方向是任意的,所以零向量与任一向量既可看成平行,又可看成垂直.

向量  $\mathbf{a}$  与三坐标轴正向所成的角

摇摇摇摇  $\alpha$  越 葬葬葬, 摇摇  $\beta$  越 葬葬葬, 摇摇  $\gamma$  越 葬葬葬

称为  $\mathbf{a}$  的方向角;方向角的余弦

摇摇摇摇 葬葬葬, 摇摇 葬葬葬, 摇摇 葬葬葬

称为  $\mathbf{a}$  的方向余弦.

### 向量在轴上的投影

规定了正向的直线称为轴.为了利用数量来研究向量,有必要建立向量坐标的概念,为此,我们先研究向量在轴上的投影.

设向量  $\mathbf{a}$  与轴  $l$  正向的夹角为  $\theta$  ( $0 \leq \theta \leq \pi$ ),过点  $A, B$  分别作轴  $l$  的垂面,分别交  $l$  于点  $A', B'$ .我们定义向量  $\mathbf{a}$  在轴  $l$  上的投影为一个实数,其绝对值等于向量  $\mathbf{a}$  的模,其符号则由  $A, B'$  与轴  $l$  的方向异同来确定:当  $A, B'$  与轴  $l$  同向时,为正数;反向时为负数.

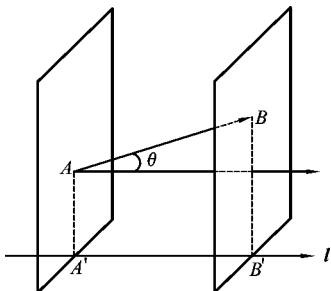


图 缘原缘

向量  $\vec{a}$  在  $z$  轴上的投影记为

$$|\vec{a}| \cos \theta \text{ 或 } |\vec{a}| \cos \theta \text{ 或 } |\vec{a}| \cos \theta$$

要注意 此处记号  $|\vec{a}| \cos \theta$  是实数而不是线段(略):

(1) 向量  $\vec{a}$  在  $z$  轴上的投影等于其模乘以它与  $z$  轴正向夹角  $\theta$  的余弦所得的积,

即

$$|\vec{a}| \cos \theta = |\vec{a}| \cos \theta \text{ 或 } |\vec{a}| \cos \theta \text{ 或 } |\vec{a}| \cos \theta; \quad (\text{缘})$$

若  $z$  轴是数轴,  $\vec{a}$  在  $z$  轴上的坐标分别为  $a_z, a_z$ , 则

$$|\vec{a}| \cos \theta = a_z \text{ 或 } |\vec{a}| \cos \theta = a_z$$

(2) 一个向量在与它平行的轴上的投影的绝对值等于它的模; 在与它垂直的轴上的投影等于零

向量的坐标

设向量  $\vec{a}$  的起点、终点的坐标分别为  $(x_1, y_1, z_1), (x_2, y_2, z_2)$ , 则  $\vec{a}$  在  $x$  轴、 $y$  轴、 $z$  轴上的投影分别为

$$x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1$$

故任意一个向量对应着三个有序实数  $x, y, z$

可以证明向量与三元有序实数组可建立一一对应的关系, 所以可以用三个实数构成的有序数组来表示向量. 我们将向量  $\vec{a}$  在三个坐标轴上的投影  $x, y, z$  称为  $\vec{a}$  的坐标, 并记成

$$\vec{a} = \{x, y, z\} \quad (\text{缘})$$

(缘) 式称为  $\vec{a}$  的坐标表示式

特别地, 因为零向量的坐标全为 0, 所以  $\vec{0} = \{0, 0, 0\}$

有了向量的坐标, 就可利用数量来研究向量, 为我们对向量的研究带来极大的便利. 如若  $\vec{a} = \{x, y, z\}, \vec{b} = \{x', y', z'\}$ , 要判别  $\vec{a}$  与  $\vec{b}$  是否相等, 只要看它们的坐标是否对应相等, 即

$$\vec{a} = \vec{b} \Leftrightarrow \begin{cases} x = x' \\ y = y' \\ z = z' \end{cases} \quad (\text{缘})$$

此外, 利用向量的坐标容易计算向量的模、方向余弦和方向角:

$$|\vec{a}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \quad (\text{缘})$$

$$\cos \alpha = \frac{x}{|\vec{a}|}, \cos \beta = \frac{y}{|\vec{a}|}, \cos \gamma = \frac{z}{|\vec{a}|} \quad (\text{缘})$$

$$\text{即 } \cos \alpha = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \cos \beta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \cos \gamma = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

而方向角  $\alpha, \beta, \gamma$  可用反余弦函数表示

由(缘)式易知

精 $\alpha$  垣精 $\beta$  垣精 $\gamma$  越精 $\alpha$

(缘苑)

(缘苑)式是用来检验求得的方向余弦的正确性的一个必要条件,如果求出的  $\alpha, \beta, \gamma$  不满足(缘苑)式,则  $\alpha, \beta, \gamma$  不可能是一个向量的方向角

依据(缘苑)式,坐标系中的基本单位向量可表成

$$\text{蚤} \text{越} \frac{\text{蚤}}{\sqrt{\text{蚤}^2 + \text{蚤}^2}} \text{蚤} \text{越} \frac{\text{蚤}}{\sqrt{\text{蚤}^2 + \text{蚤}^2}} \text{蚤} \text{越} \frac{\text{蚤}}{\sqrt{\text{蚤}^2 + \text{蚤}^2}}$$

例 设点 酝的坐标为(蚤, 蚤, 蚤), 求点 酝的向径的模、方向余弦及方向角

解 点 酝的向径即向量  $\vec{OM}$ , 所以

$$|\vec{OM}| = \sqrt{(\text{蚤})^2 + (\text{蚤})^2 + (\text{蚤})^2} = \sqrt{3} \text{蚤}$$

因为  $\alpha, \beta, \gamma$  均属于  $[0, \pi]$ , 故方向角为

$$\alpha = \beta = \gamma = \arccos \frac{\text{蚤}}{\sqrt{3} \text{蚤}} = \arccos \frac{1}{\sqrt{3}}$$

例 向量 葬的方向角  $\alpha, \beta, \gamma$  模为  $\sqrt{2}$ , 求向量 葬的坐标 葬, 葬,

解 因为  $\alpha = \beta = \gamma$ , 所以

$$\cos \alpha = \cos \beta = \cos \gamma = \frac{\text{蚤}}{\sqrt{2}}$$

$$\cos \alpha = \cos \beta = \cos \gamma = \frac{\text{蚤}}{\sqrt{2}}$$

$$\cos \alpha = \cos \beta = \cos \gamma = \frac{\text{蚤}}{\sqrt{2}}$$

## 二 摇向量的运算

1. 加法、减法

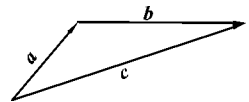
(1) 加法

两个向量的加法, 按“三角形法则”进行

若在向量 葬的终点引向量 遭, 则称以 葬的起点为起点, 遭的终点为终点的向量 糟为向量 葬与 遭的和, 记成 糟, 如图(缘苑)所示

根据这一定义, 可以得出:

当向量 葬与 遭共线时, 糟与 葬, 遭共线的向量:



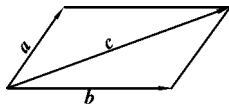
图(缘苑) 缘苑

若葬与遭同向,则糟的方向与葬遭一致,且糟的模等于葬与遭的模之和;  
 若葬与遭反向,则糟的方向与葬遭中模较大的向量的方向相同,糟的模等于葬与遭的模中较大的模减去较小的模所得的差;

特别地,对于零向量园,我们有

摇摇摇摇葬垣园越葬,摇摇葬垣(原葬)越园

园葬与遭不共线时,向量葬与遭之和等于以葬遭为两邻边的平行四边形的对角线所表示的向量,即与物理学中求合力的“平行四边形法则”一致(图缘原园)援

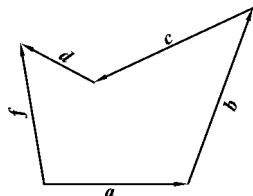


图缘原园

利用向量加法的三角形法则,不难证明,与数的加法一样,向量的加法满足:  
 交换律摇摇葬垣遭越遭垣葬 (缘原员)

结合律 (葬垣遭)垣糟越葬垣(遭垣糟) (缘原圆)

向量的加法可以推广到有限个向量相加的情形,仿三角形法则,将前一个向量的终点作为后一个向量的起点,相继作出各向量,那么第一个向量的起点向最后一个向量的终点所引的向量即为这有限个向量的和(图缘原员):



图缘原员

摇摇摇摇葬垣遭垣糟垣园越葬

(缘原圆)减法

向量葬与遭的差,规定为葬与原遭的和(图缘原圆)援  
 即

摇摇摇摇葬垣(原遭)越葬垣遭 (缘原猿)

例猿利用向量证明:对角线互相平分的四边形为平行四边形援

证明摇设粤悦互相平分于韵,如图缘原猿而

摇摇摇摇粤韵越韵粤,粤韵越韵粤,粤韵越韵粤,粤韵越韵粤,

于是有粤韵//粤韵且粤韵越粤韵,故粤韵为平行四边形援

(猿)利用坐标计算向量的加减法

求两向量的和、差,除了可利用三角形法则或平行四边形法则外,还可以利用坐标计算援

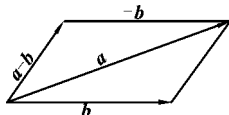
为此,首先介绍一个投影定理:

定理缘原源两向量的代数和在轴造上的投影等于各向量在轴造上投影的代数和(图缘原源员、(缘原圆)),有

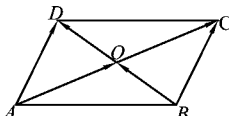
摇摇摇摇(粤垣遭)造越(粤)造垣(遭)造 (缘原源) (缘原圆)

对此定理,我们不作一般证明,仅就图缘原源中的两种情形作些说明援因为

粤垣遭越粤,所以



图缘原源员



图缘原源圆



设  $\lambda > 0$ ,  $\mu < 0$ , 则  $\lambda \mathbf{a}$  与  $\mu \mathbf{a}$  同向,  $|\lambda \mathbf{a}| = \lambda |\mathbf{a}|$ ,  $|\mu \mathbf{a}| = |\mu| |\mathbf{a}|$ .

而  $\lambda < 0$ ,  $\mu > 0$ , 则  $\lambda \mathbf{a}$  与  $\mu \mathbf{a}$  反向,  $|\lambda \mathbf{a}| = |\lambda| |\mathbf{a}|$ ,  $|\mu \mathbf{a}| = |\mu| |\mathbf{a}|$ .

同理可得  $\lambda \mathbf{a}$  与  $\mu \mathbf{a}$  同向,  $|\lambda \mathbf{a}| = |\lambda| |\mathbf{a}|$ ,  $|\mu \mathbf{a}| = |\mu| |\mathbf{a}|$ .

容易证明: 当  $\lambda > 0$  时, 亦有

$\lambda \mathbf{a}$  与  $\mu \mathbf{a}$  同向,  $|\lambda \mathbf{a}| = \lambda |\mathbf{a}|$ ,  $|\mu \mathbf{a}| = \mu |\mathbf{a}|$ .

故  $\lambda \mathbf{a}$  与  $\mu \mathbf{a}$  同向,  $|\lambda \mathbf{a}| = \lambda |\mathbf{a}|$ ,  $|\mu \mathbf{a}| = \mu |\mathbf{a}|$ .

(1) 求非零向量  $\mathbf{a}$  的单位向量

模为 1, 且与  $\mathbf{a}$  同向的向量称为  $\mathbf{a}$  的单位向量, 记成  $\mathbf{e}_a$  或  $\frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$ .

由于  $\mathbf{a}$  与  $\frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$  的方向相同, 模均为 1, 所以  $\mathbf{a} = |\mathbf{a}| \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$ .

我们规定, 当  $\lambda \neq 0$  时,  $\frac{\lambda \mathbf{a}}{|\lambda \mathbf{a}|} = \frac{\lambda}{|\lambda|} \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$  由  $\mathbf{a} = |\mathbf{a}| \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$  得

$$\frac{\lambda \mathbf{a}}{|\lambda \mathbf{a}|} = \frac{\lambda}{|\lambda|} \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|} \quad (1)$$

设  $\mathbf{a} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}$ , 则

$$\frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|} = \left\{ \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}}, \frac{y}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}}, \frac{z}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \right\} \quad (2)$$

(2) 式表明  $\mathbf{a}$  的三个方向余弦就是  $\mathbf{a}$  同向的单位向量的坐标.

例 1 设点  $A(x_1, y_1, z_1)$  和  $B(x_2, y_2, z_2)$  的坐标分别为  $(x_1, y_1, z_1)$  与  $(x_2, y_2, z_2)$ , 求向量  $\overrightarrow{AB}$  的单位向量.

解 因为  $\overrightarrow{AB} = (x_2 - x_1)\mathbf{i} + (y_2 - y_1)\mathbf{j} + (z_2 - z_1)\mathbf{k}$ , 所以

$$|\overrightarrow{AB}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

所以与  $\overrightarrow{AB}$  同向的单位向量为

$$\frac{\overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|} = \left\{ \frac{x_2 - x_1}{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}}, \frac{y_2 - y_1}{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}}, \frac{z_2 - z_1}{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}} \right\};$$

与  $\overrightarrow{AB}$  反向的单位向量为

$$-\frac{\overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|} = \left\{ -\frac{x_2 - x_1}{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}}, -\frac{y_2 - y_1}{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}}, -\frac{z_2 - z_1}{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}} \right\}$$

(3) 两向量平行的充要条件

定理 1 向量  $\mathbf{a}$  与非零向量  $\mathbf{b}$  平行的充要条件是存在实数  $\mu$ , 使

$$\mathbf{a} = \mu \mathbf{b}$$

证明 充分性 当  $\mathbf{a} = \mu \mathbf{b}$  时, 由数乘定义即知  $\mathbf{a} \parallel \mathbf{b}$ ;

必要性 当  $\mathbf{a} \parallel \mathbf{b}$  且  $\mathbf{b} \neq \mathbf{0}$  时, 若  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  同向, 取  $\mu = \frac{|\mathbf{a}|}{|\mathbf{b}|}$ ; 若  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  反向, 则取

$\mu = -\frac{|\mathbf{a}|}{|\mathbf{b}|}$ . 以上两种情形均使  $\mathbf{a}$  与  $\mu \mathbf{b}$  同向, 且

设  $\vec{a}$  为任一空间向量， $\mu$  为任一实数， $\mu\vec{a}$  为向量  $\vec{a}$  的数乘向量。

由于  $\mu\vec{a}$  与  $\vec{a}$  同向且模相等，故  $\mu\vec{a}$  可表示为  $\vec{a}$  的分向量表示式

将空间任一向量  $\vec{a}$  平移，使其起点与坐标原点  $O$  重合后，终点为  $A(x, y, z)$ ，过  $A$  点分别作  $x$  轴、 $y$  轴、 $z$  轴的垂面，得垂足  $P, Q, R$ ，如图。显然  $\vec{a}$  可表示为

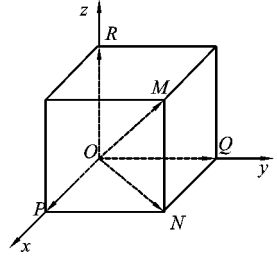


图 1-1-1 向量的分向量表示

由向量加法知

$$\vec{a} = \vec{a}_x + \vec{a}_y + \vec{a}_z$$

故  $\vec{a}$  可表示为  $\vec{a} = \vec{a}_x + \vec{a}_y + \vec{a}_z$

(缘 1-1)

(缘 1-1) 式称为向量的分向量表示式

设  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ ， $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$

由向量的分向量表示式及运算定律易知：

$$\vec{a} + \vec{b} = (a_x + b_x, a_y + b_y, a_z + b_z) \quad (\text{缘 1-2})$$

$$\lambda \vec{a} = (\lambda a_x, \lambda a_y, \lambda a_z) \quad (\text{缘 1-3})$$

由此可知，对向量进行加、减及数乘运算（统称为向量的线性运算）均只需对其坐标进行相应的数与数的运算。

例 1-1 设  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ ， $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$ ，求  $\vec{a}$  的分向量表示式及坐标表示式。

解 设  $\vec{a}$  的分向量表示式为：

$$\vec{a} = \vec{a}_x + \vec{a}_y + \vec{a}_z$$

$$\vec{a} = (a_x, 0, 0) + (0, a_y, 0) + (0, 0, a_z)$$

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$$

$$\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$$

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$$

坐标表示式为：

$$\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$$

例 1-2 设向量  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ ， $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$ ， $\vec{c} = (c_x, c_y, c_z)$ ，

试证  $\vec{a} \parallel \vec{b}$  的充要条件是  $\frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}$

证明 由定理 1-1 知，当  $\vec{a} \parallel \vec{b}$  时，有

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

而  $\vec{r} = \lambda \vec{r}_1 + \mu \vec{r}_2$  且  $\vec{r}_1 = \lambda \vec{r}_1 + \mu \vec{r}_2$  故  $\vec{r} = \lambda \vec{r}_1 + \mu \vec{r}_2$  于是  $\vec{r} = \lambda \vec{r}_1 + \mu \vec{r}_2$

故  $\vec{r} = \lambda \vec{r}_1 + \mu \vec{r}_2$  ( \* )

注意由  $\vec{r} = \lambda \vec{r}_1 + \mu \vec{r}_2$  知  $\vec{r}_1, \vec{r}_2$  中至少有一个不为零, 如果  $\vec{r}_1, \vec{r}_2$  中有某一个例如  $\vec{r}_1 = 0$  则 ( \* ) 式中对应的分子  $\lambda$  亦应为零

例 1 已知  $A, B$  两点的坐标分别为  $(x_1, y_1, z_1), (x_2, y_2, z_2)$  点  $P$  分  $AB$  为  $\lambda:1$  且使  $\vec{AP} = \lambda \vec{PB}$  求点  $P$  的坐标

解 设点  $P$  的坐标为  $(x, y, z)$  则  $\vec{AP} = (x - x_1, y - y_1, z - z_1)$   $\vec{PB} = (x_2 - x, y_2 - y, z_2 - z)$

已知  $\vec{AP} = \lambda \vec{PB}$  于是有  $(x - x_1, y - y_1, z - z_1) = \lambda (x_2 - x, y_2 - y, z_2 - z)$

所以  $x - x_1 = \lambda (x_2 - x)$   $y - y_1 = \lambda (y_2 - y)$   $z - z_1 = \lambda (z_2 - z)$

同理得  $y - y_1 = \lambda (y_2 - y)$   $z - z_1 = \lambda (z_2 - z)$

故点  $P$  的坐标为  $(\frac{x_1 + \lambda x_2}{1 + \lambda}, \frac{y_1 + \lambda y_2}{1 + \lambda}, \frac{z_1 + \lambda z_2}{1 + \lambda})$  ( 1.1.1 )

称 ( 1.1.1 ) 式为定比分点公式

当  $\lambda = 1$  时, 即得线段  $AB$  的中点公式:  $(\frac{x_1 + x_2}{2}, \frac{y_1 + y_2}{2}, \frac{z_1 + z_2}{2})$  ( 1.1.2 )

两向量的数量积

在物理学中, 若一个质点在力  $\vec{F}$  的作用下, 产生的位移为  $\vec{s}$  设  $(\vec{F}, \vec{s})$  则力  $\vec{F}$  所作的功为 (如图 1.1.3)

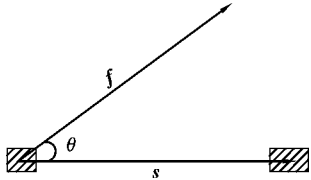


图 1.1.3

将  $\vec{F}$  视为一般向量, 而不涉及其物理意义, 便得到两向量的数量积的概念

( 1.1.1 ) 定义 两向量  $\vec{a}, \vec{b}$  的模与它们夹角余弦的乘积称为此两向量的数量积 ( 又称为点积或内积 ), 记成  $\vec{a} \cdot \vec{b}$  即

$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$  ( 1.1.3 )

由于  $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$ , 所以有  $\vec{a} \cdot \vec{b} \leq |\vec{a}| |\vec{b}|$

(缘穆)

由定义易得

两向量的夹角公式  $\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|}$  ( $\theta$  不为  $0$ )  $0 \leq \theta \leq \pi$

投影公式  $|\vec{a}| \cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{b}|}$ ,  $|\vec{b}| \cos \phi = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}|}$

数量积满足的运算定律

交换律  $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$  (缘穆)

结合律  $(\lambda \vec{a}) \cdot (\mu \vec{b}) = \lambda \mu (\vec{a} \cdot \vec{b})$  (缘穆)

分配律  $(\vec{a} + \vec{b}) \cdot \vec{c} = \vec{a} \cdot \vec{c} + \vec{b} \cdot \vec{c}$  (缘穆)

基本单位向量的数量积

$\vec{e}_1 \cdot \vec{e}_1 = 1, \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_2 = 1, \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_2 = 0$

$\vec{e}_1 \cdot \vec{e}_3 = 0, \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_3 = 0, \vec{e}_3 \cdot \vec{e}_3 = 1$

可简记为“自点为 1”、“互点为 0”

我们规定  $\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$  (缘穆)

则  $\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$ ,  $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$

(缘穆)

故  $|\vec{a}| = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}}$  (缘穆)

(圆)数量积的坐标表示式

设  $\vec{a} = x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2 + z_1 \vec{e}_3$ ,  $\vec{b} = x_2 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + z_2 \vec{e}_3$

则  $\vec{a} \cdot \vec{b} = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$

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

$\vec{a} \cdot \vec{b} = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$

$\vec{a} \cdot \vec{c} = x_1 x_3 + y_1 y_3 + z_1 z_3$

故  $\vec{a} \cdot \vec{b} = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_3$  (缘穆)

(缘穆)式表明 两向量的数量积等于对应坐标乘积之和

由此可知,当  $\vec{a}, \vec{b}$  均为非零向量时,有

$\vec{a} \perp \vec{b} \iff \vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \iff x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_3 = 0$  (缘穆)

两向量垂直的充要条件

定理 缘穆 两向量垂直的充要条件是它们的数量积为零,即  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$

证明 充分性 若  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$ , 即  $x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_3 = 0$ , 于是  $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta = 0$

三个实数中必有一个为 0

当  $\vec{a}, \vec{b}$  中之一为 0 时,  $\vec{a}, \vec{b}$  中必有一零向量,可认为  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$