

# ПРЯМОУГОЛЬНАЯ СИСТЕМА КООРДИНАТ В ПРОСТРАНСТВЕ КООРДИНАТЫ ВЕКТОРА

## 46 Прямоугольная система координат в пространстве

Если через точку пространства проведены три попарно перпендикулярные прямые, на каждой из них выбрано направление (оно обозначается стрелкой) и выбрана единица измерения отрезков\*, то говорят, что задана прямоугольная система координат в пространстве (рис. 121). Прямые с выбранными на них направлениями называются осями координат, а их общая точка — началом координат. Она обозначается обычно буквой  $O$ . Оси координат обозначаются так:  $Ox$ ,  $Oy$ ,  $Oz$  — и имеют названия: ось абсцисс, ось ординат, ось аппликат. Вся система координат обозначается  $Oxyz$ . Плоскости, проходящие соответственно через оси координат  $Ox$  и  $Oy$ ,  $Oy$  и  $Oz$ ,  $Oz$  и  $Ox$ , называются координатными плоскостями и обозначаются  $Oxy$ ,  $Oyz$ ,  $Ozx$ .

Точка  $O$  разделяет каждую из осей координат на два луча. Луч, направление которого совпадает с направлением оси, называется положительной полуосью, а другой луч — отрицательной полуосью.

В прямоугольной системе координат каждой точке  $M$  пространства сопоставляется тройка чисел, которые называются ее координатами. Они определяются аналогично координатам точек на плоскости. Проведем через точку  $M$  три плоскости, перпендикулярные к осям координат, и обозначим через  $M_1$ ,  $M_2$  и  $M_3$  точки пересечения этих плоскостей соответственно с осями абсцисс, ординат и аппликат (рис. 122). Первая координата точки  $M$  (она называется абсциссой и обозначается обычно буквой  $x$ ) определяется так:  $x = OM_1$ , если  $M_1$  — точка положительной полуоси;  $x = -OM_1$ , если  $M_1$  — точка отрицательной полуоси;  $x = 0$ , если  $M_1$  совпадает с точкой  $O$ . Аналогично с помощью точки  $M_2$  определяется вторая координата (ордината)  $y$  точки  $M$ ,

а с помощью точки  $M_3$  — третья координата (аппликата)  $z$  точки  $M$ . Координаты точки  $M$  записываются в скобках после обозначения точки:  $M(x; y; z)$ , причем первой указывают абсциссу, второй — ординату, третьей — аппликату. На рисунке 123 изображены шесть точек  $A(9; 5; 10)$ ,  $B(4; -3; 6)$ ,  $C(9; 0; 0)$ ,  $D(4; 0; 5)$ ,  $E(0; 3; 0)$ ,  $F(0; 0; -3)$ .

Если точка  $M(x; y; z)$  лежит на координатной плоскости или на оси координат, то некоторые ее координаты равны нулю. Так, если  $M \in Oxy$ , то аппликата точки  $M$  равна нулю:  $z = 0$ . Аналогично если  $M \in Oxz$ , то  $y = 0$ , а если  $M \in Oyz$ , то  $x = 0$ . Если  $M \in Ox$ , то ордината и аппликата точки  $M$  равны нулю:  $y = 0$  и  $z = 0$  (например, у точки  $C$  на рисунке 123). Если  $M \in Oy$ , то  $x = 0$  и  $z = 0$ ; если  $M \in Oz$ , то  $x = 0$  и  $y = 0$ . Все три координаты начала координат равны нулю:  $O(0; 0; 0)$ .



Рис. 121

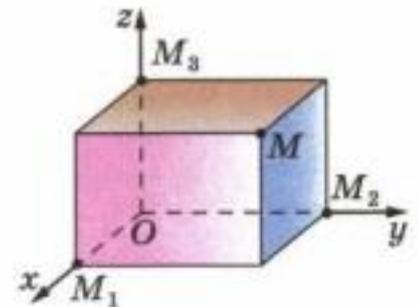


Рис. 122

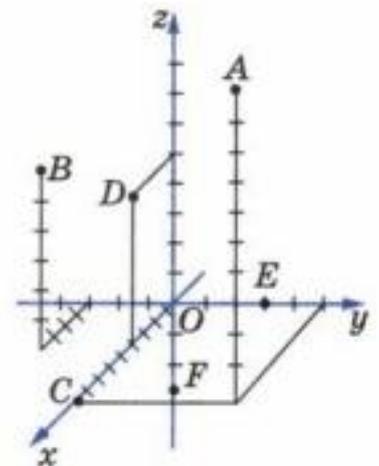


Рис. 123

## 47 Координаты вектора

Зададим в пространстве прямоугольную систему координат *Oxyz*. На каждой из положительных полуосей отложим от начала координат **единичный вектор**, т. е. вектор, длина которого равна единице. Обозначим через  $\vec{i}$  единичный вектор оси абсцисс, через  $\vec{j}$  — единичный вектор оси ординат и через  $\vec{k}$  — единичный вектор оси аппликат (рис. 124). Векторы  $\vec{i}$ ,  $\vec{j}$ ,  $\vec{k}$  назовем **координатными векторами**. Очевидно, эти векторы не компланарны. Поэтому любой вектор  $\vec{a}$  можно разложить по координатным векторам, т. е. представить в виде

$$\vec{a} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k},$$

причем коэффициенты разложения  $x$ ,  $y$ ,  $z$  определяются единственным образом.

Коэффициенты  $x$ ,  $y$  и  $z$  в разложении вектора  $\vec{a}$  по координатным векторам называются **координатами вектора  $\vec{a}$**  в данной системе координат. Координаты вектора  $\vec{a}$  будем записывать в фигурных скобках после обозначения вектора:  $\vec{a} \{x; y; z\}$ . На рисунке 125 изображен прямоугольный параллелепипед, имеющий следующие измерения:  $OA_1 = 2$ ,  $OA_2 = 2$ ,  $OA_3 = 4$ . Координаты векторов, изображенных на этом рисунке, таковы:  $\vec{a} \{2; 2; 4\}$ ,  $\vec{b} \{2; 2; -1\}$ ,  $\vec{A_3A} \{2; 2; 0\}$ ,  $\vec{i} \{1; 0; 0\}$ ,  $\vec{j} \{0; 1; 0\}$ ,  $\vec{k} \{0; 0; 1\}$ .

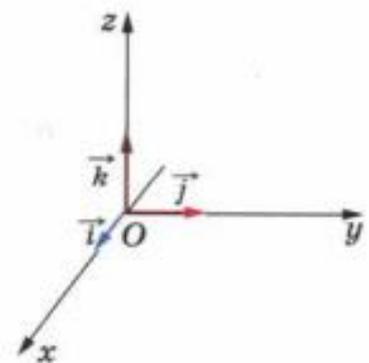


Рис. 124

Так как нулевой вектор можно представить в виде  $\vec{0} = 0\vec{i} + 0\vec{j} + 0\vec{k}$ , то все координаты нулевого вектора равны нулю. Далее, координаты равных векторов соответственно равны, т. е. если векторы  $\vec{a} \{x_1; y_1; z_1\}$  и  $\vec{b} \{x_2; y_2; z_2\}$  равны, то  $x_1 = x_2$ ,  $y_1 = y_2$  и  $z_1 = z_2$  (объясните почему).

Рассмотрим правила, которые позволяют по координатам данных векторов найти координаты их суммы и разности, а также координаты произведения данного вектора на данное число.

1<sup>0</sup>. Каждая координата суммы двух или более векторов равна сумме соответствующих координат этих векторов. Другими словами, если  $\vec{a} \{x_1; y_1; z_1\}$  и  $\vec{b} \{x_2; y_2; z_2\}$  — данные векторы, то вектор  $\vec{a} + \vec{b}$  имеет координаты  $\{x_1 + x_2; y_1 + y_2; z_1 + z_2\}$ .

2<sup>0</sup>. Каждая координата разности двух векторов равна разности соответствующих координат этих векторов. Другими словами, если  $\vec{a} \{x_1; y_1; z_1\}$  и  $\vec{b} \{x_2; y_2; z_2\}$  — данные векторы, то вектор  $\vec{a} - \vec{b}$  имеет координаты  $\{x_1 - x_2; y_1 - y_2; z_1 - z_2\}$ .

3<sup>0</sup>. Каждая координата произведения вектора на число равна произведению соответствующей координаты вектора на это число. Другими словами, если  $\vec{a} \{x; y; z\}$  — данный вектор,  $\alpha$  — данное число, то вектор  $\alpha\vec{a}$  имеет координаты  $\{\alpha x; \alpha y; \alpha z\}$ .

Утверждения 1<sup>0</sup>—3<sup>0</sup> доказываются точно так же, как и для векторов на плоскости.

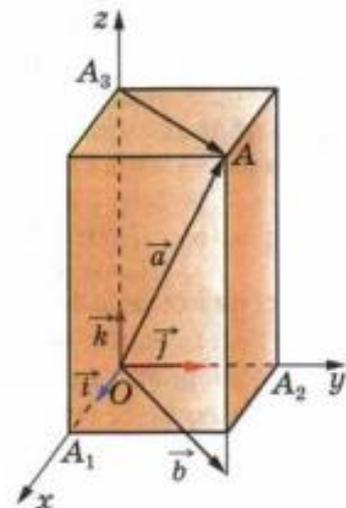


Рис. 125

Рассмотренные правила позволяют находить координаты любого вектора, представленного в виде алгебраической суммы данных векторов, координаты которых известны. Рассмотрим пример.

**Задача**

Найти координаты вектора  $\vec{p} = 2\vec{a} - \frac{1}{3}\vec{b} + \vec{c}$ ,

если  $\vec{a} \{1; -2; 0\}$ ,  $\vec{b} \{0; 3; -6\}$ ,  $\vec{c} \{-2; 3; 1\}$ .

**Решение**

По правилу 3<sup>o</sup> вектор  $2\vec{a}$  имеет координаты  $\{2; -4; 0\}$ , а вектор  $\left(-\frac{1}{3}\vec{b}\right)$  — координаты  $\{0; -1; 2\}$ . Так как  $\vec{p} = (2\vec{a}) + \left(-\frac{1}{3}\vec{b}\right) + \vec{c}$ , то его координаты  $\{x; y; z\}$  можно вычислить по правилу 1<sup>o</sup>:  $x = 2 + 0 - 2 = 0$ ,  $y = -4 - 1 + 3 = -2$ ,  $z = 0 + 2 + 1 = 3$ . Итак, вектор  $\vec{p}$  имеет координаты  $\{0; -2; 3\}$ .