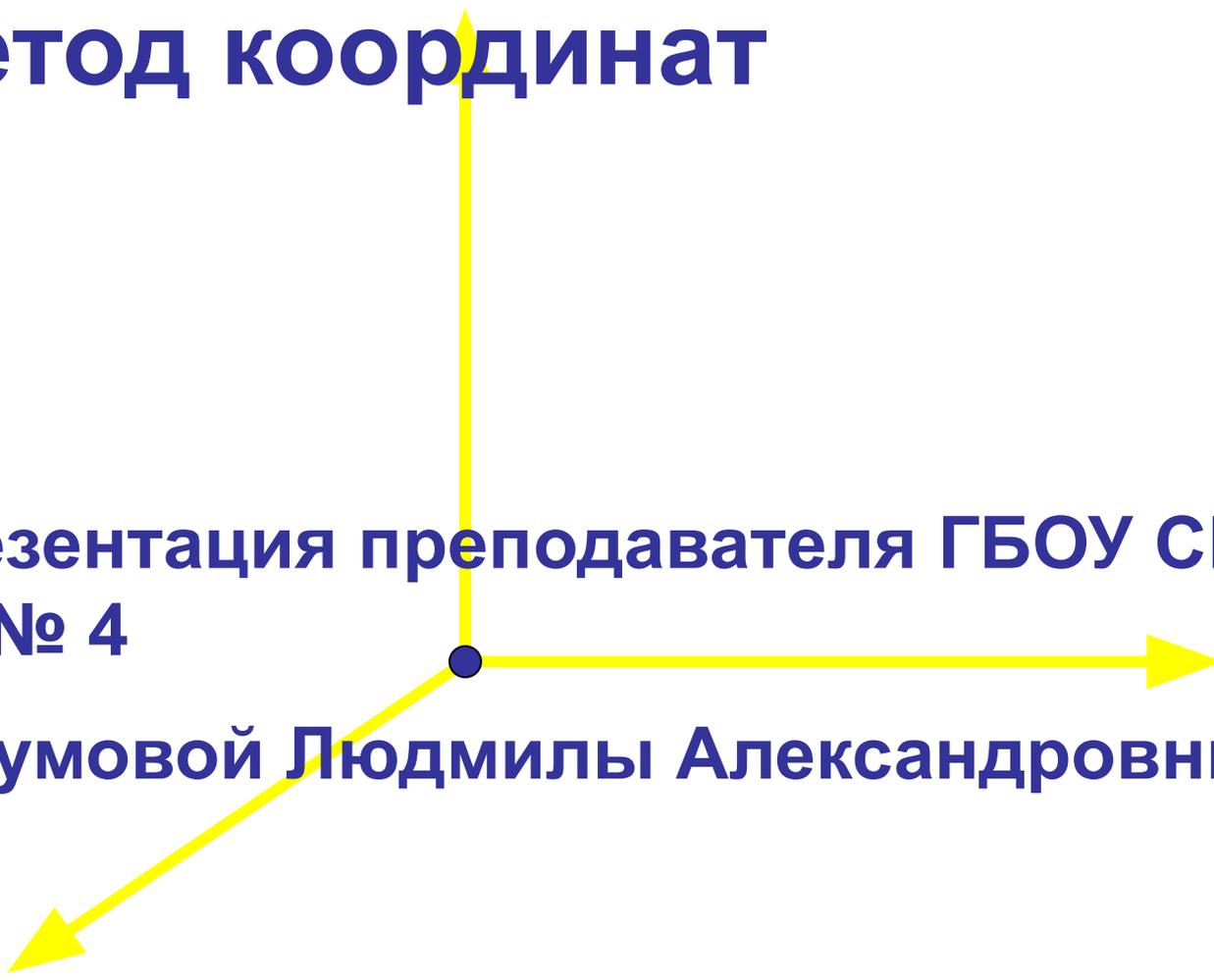


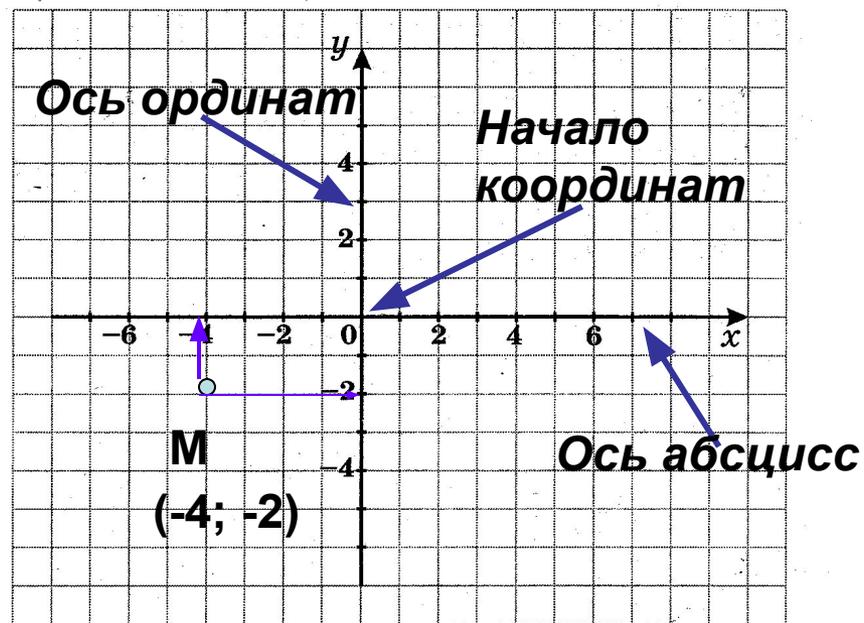
# Метод координат



Презентация преподавателя ГБОУ СПО  
ПК № 4

Разумовой Людмилы Александровны

Вы помните основные принципы декартовой системы координат:



Горизонтальную ось называют **осью абсцисс**, а вертикальную ось называют **осью ординат**. Точку пересечения осей называют **началом координат**. Ось абсцисс и ось ординат образуют вместе **прямоугольную систему координат**.

Отметим на координатной плоскости точку **М**. Проведем из этой точки **перпендикуляры** к осям координат.

Координаты точки записываются в скобках.

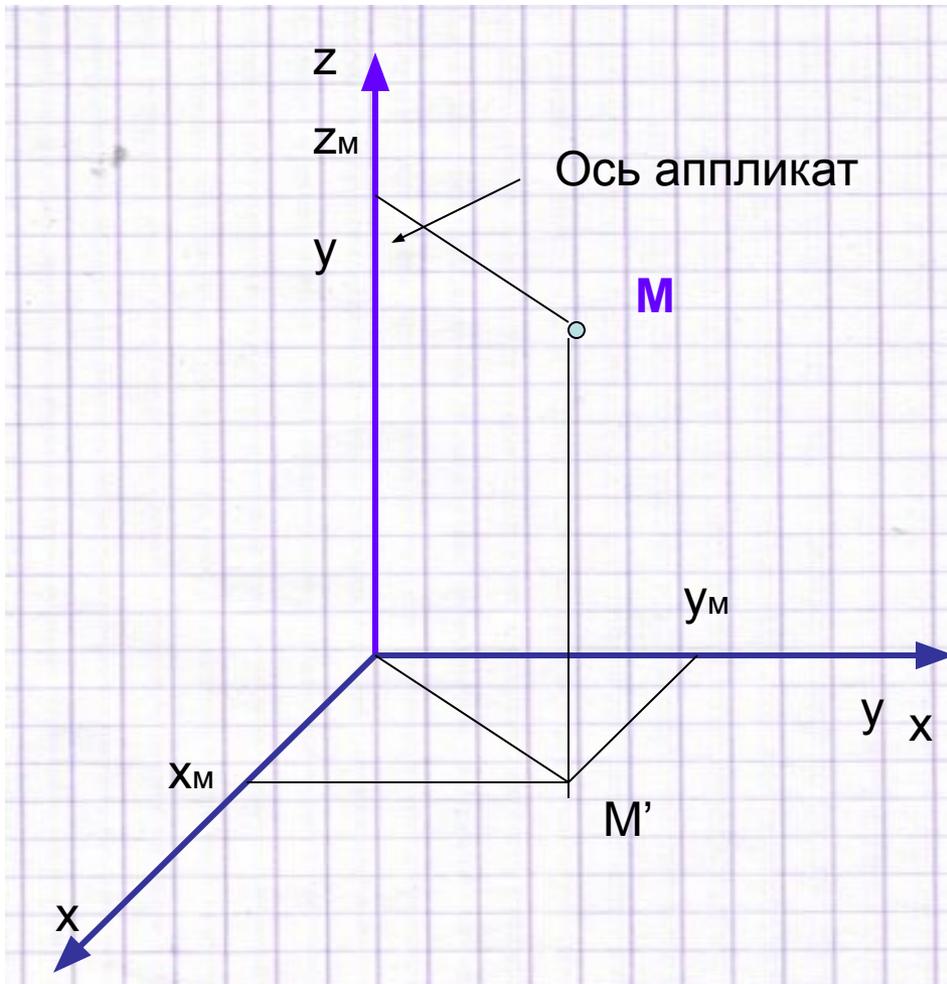
**Абсцисса** всегда пишется на первом месте, а **ордината** на втором.

*Обобщим координатную систему на случай трехмерного пространства. Для этого...*



Переместим оси абсцисс и ординат в горизонтальную плоскость

Проведем ось **аппликат** из начала координат перпендикулярно плоскости  $Oxy$



Выберем некоторую точку  $M$

Проведем из точки  $M$  перпендикуляры:

спроектируем точку  $M$  на плоскость  $Oxy$  и проведем перпендикуляры к осям (параллельно осям координат)

**Всегда записываются на первом месте абсцисса, на втором – ордината, на третьем – аппликата**

**$M(x, y, z)$**

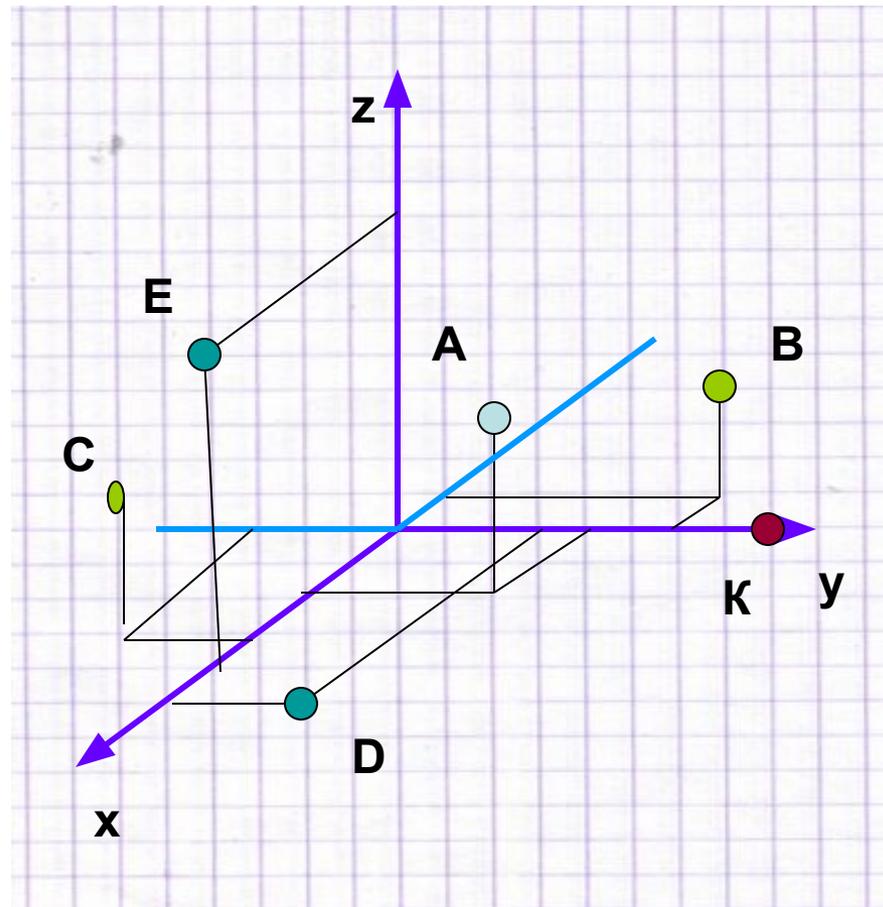


## Задание для практической работы

Попробуйте сами  
изобразить точки по  
заданным координатам:  
 $A(2; 4; 5)$ ,  $B(-1; 6; 3)$ ,  $C$   
 $(3; -3; 4)$ ,  $D(5; 3; 0)$ ,  $E(4;$   
 $0; 9)$ ,  $K(0; 8; 0)$

За единичный отрезок  
можно выбрать одну клетку

Если точка имеет  
**отрицательную** координату,  
ось нужно продолжить **за**  
**начало координат в**  
**противоположную сторону**

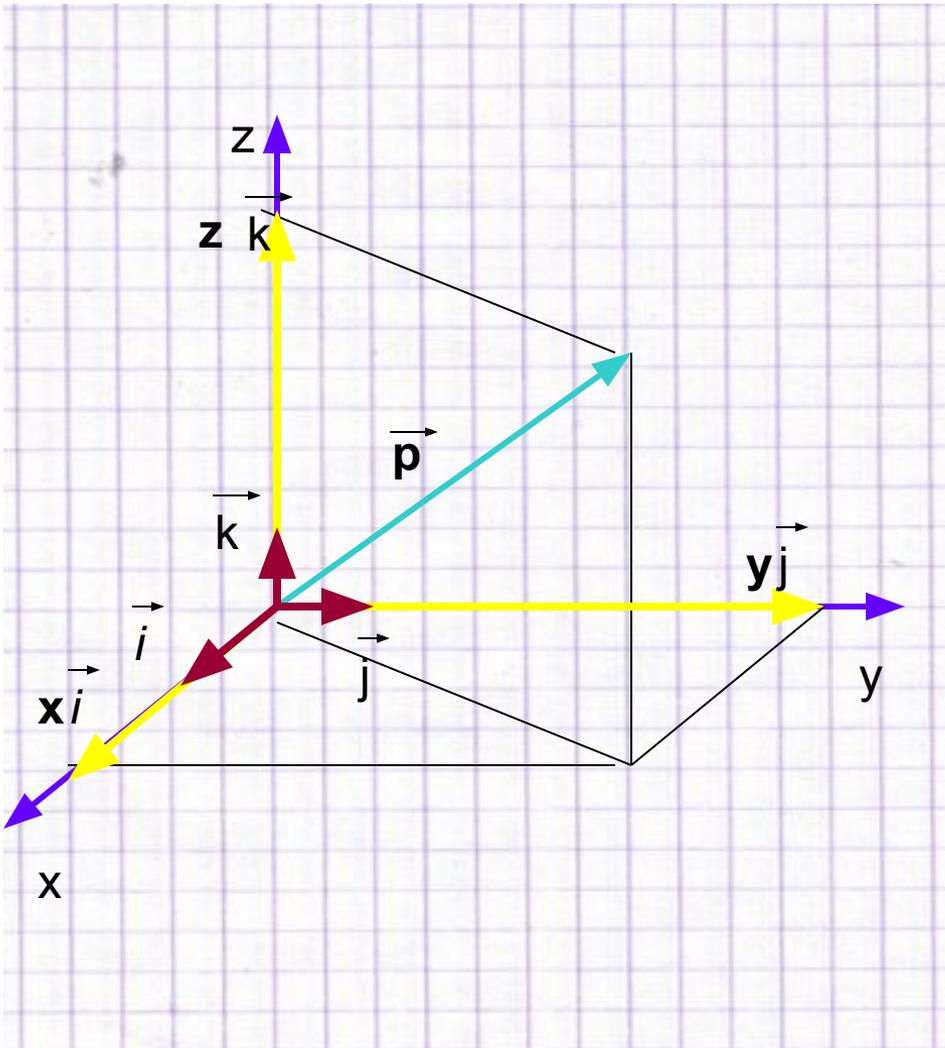


**Замечание:** если **одна** координата  
точки равна 0, то точка лежит в  
координатной **плоскости**.

**Замечание:** если **две** координаты  
точки равны 0, то точка лежит на  
координатной **прямой**

## Координаты вектора

Зададим в пространстве прямоугольную систему координат  $Oxyz$



На каждой из осей (в направлении оси) отложим вектор единичной длины – **единичный вектор**

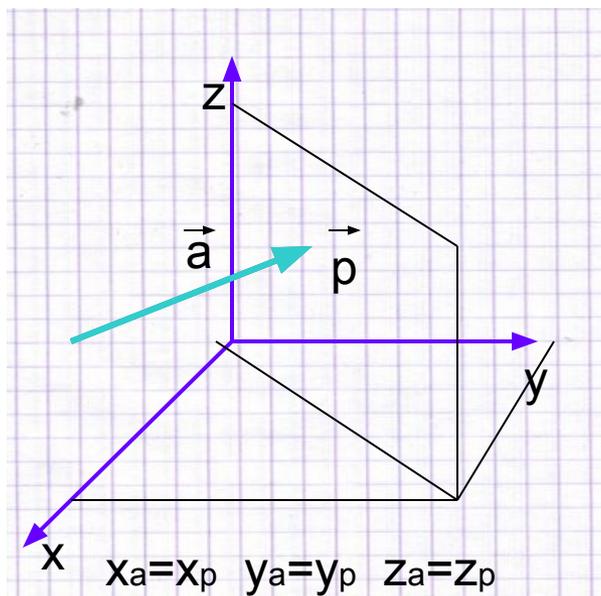
Разложим произвольный вектор  $\vec{p}$  по координатным векторам  $\vec{i}$ ,  $\vec{j}$ ,  $\vec{k}$  получим

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

где  $x$ ,  $y$ ,  $z$  – коэффициенты разложения, они **определяются однозначно** и называются **координатами вектора  $\vec{p}$**

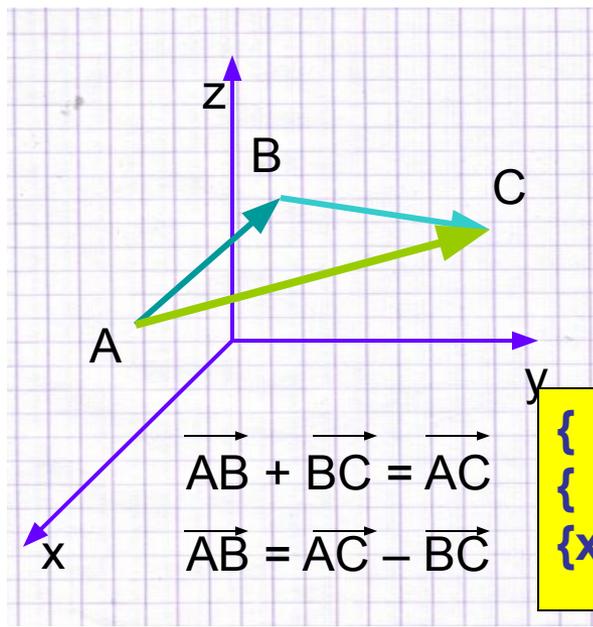
# Действия над векторами, записанными в координатной форме

Координаты **равных** векторов **равны**



$$\{x_a, y_a, z_a\} = \{x_p, y_p, z_p\}$$

Координаты **суммы** векторов равны **суммам** координат слагаемых



$$\begin{aligned}x_{AB} + x_{BC} &= x_{AC} \\x_{AB} &= x_{AC} - x_{BC} \\y_{AB} + y_{BC} &= y_{AC} \\y_{AB} &= y_{AC} - y_{BC} \\z_{AB} + z_{BC} &= z_{AC} \\z_{AB} &= z_{AC} - z_{BC}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\{x_{AB}, y_{AB}, z_{AB}\} + \\ \{x_{BC}, y_{BC}, z_{BC}\} &= \\ \{x_{AB} + x_{BC}, y_{AB} + y_{BC}, z_{AB} + z_{BC}\}\end{aligned}$$

Координаты **разности** векторов равны **разностям** координат векторов

$$k\{x, y, z\} = \{kx, ky, kz\}$$

Координаты **произведения** вектора на **число** равны **произведениям** координат заданного вектора на **это число**

**Действия с векторами, записанными в координатной форме выполняются по координатам**

# Действия над векторами, записанными в координатной форме

## Скалярное произведение векторов

Пусть даны два вектора  $\vec{a}\{x_a, y_a, z_a\}$  и  $\vec{b}\{x_b, y_b, z_b\}$

Скалярное произведение двух векторов есть число, найденное по правилу  $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos(\angle a, b)$

Если векторы заданы в координатной форме, их можно записать каждый в виде  $\vec{a} = x_a \vec{i} + y_a \vec{j} + z_a \vec{k}$  и  $\vec{b} = x_b \vec{i} + y_b \vec{j} + z_b \vec{k}$

Воспользуемся свойствами выполнения скалярного произведения (аналогичными умножению многочлена на многочлен), получим сумму девяти скалярных произведений координатных орт-векторов:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = x_a x_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{i i} + x_a y_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{i j} + x_a z_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{i k} + y_a x_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{j i} + y_a y_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{j j} + y_a z_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{j k} + z_a x_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{k i} + z_a y_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{k j} + z_a z_b \underset{\substack{\parallel \\ 0}}{k k}$$

из них произведения ортогональных векторов равны нулю

остаются скалярные квадраты единичных векторов  $\vec{i} \cdot \vec{i} = 1, \vec{j} \cdot \vec{j} = 1, \vec{k} \cdot \vec{k} = 1$

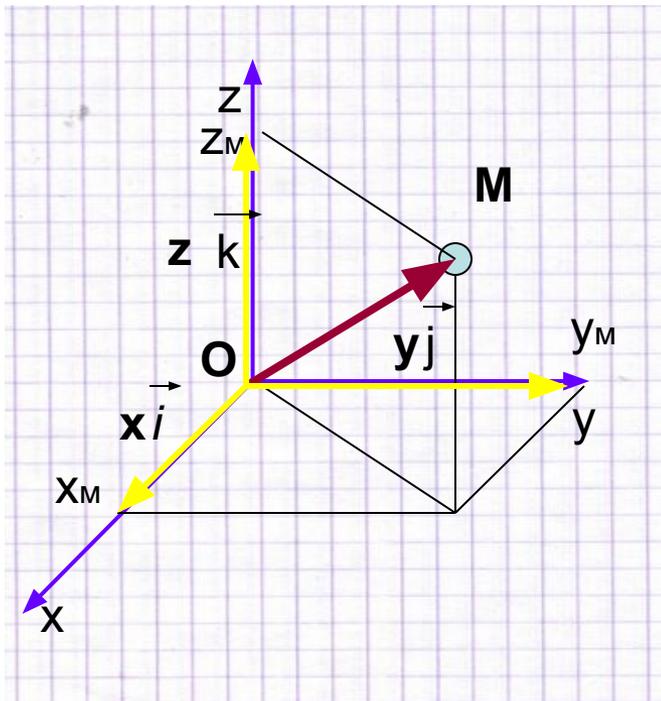
Получаем формулу скалярного произведения векторов, записанных своими координатами

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = x_a x_b + y_a y_b + z_a z_b$$



# Основные задачи, решаемые в координатах

## 1. Записать координаты вектора, заданного координатами его концов

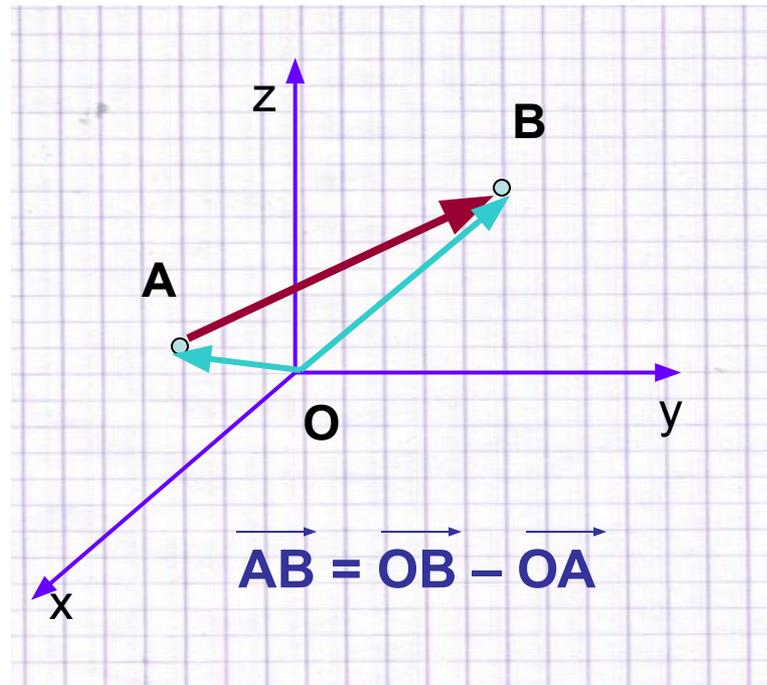


Точка  $M(x, y, z)$

Радиус-вектор  $\vec{OM}$

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

Вектор  $\vec{OM} \{x_M, y_M, z_M\}$



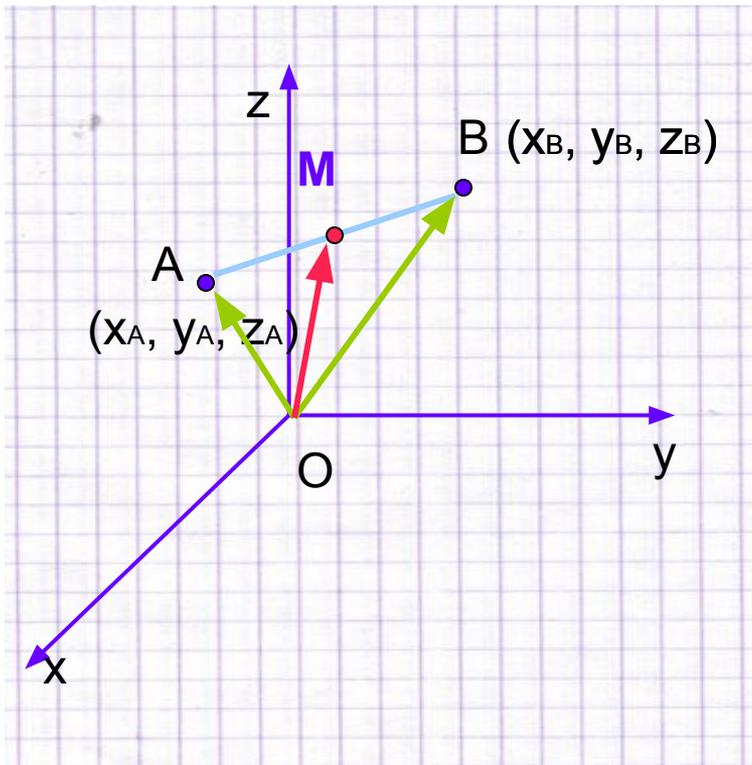
проведем радиус-векторы в точки A и B

Получили  $\{x_{AB}, y_{AB}, z_{AB}\} = \{x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A\}$

$$\vec{AB} \{x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A\}$$

# Основные задачи, решаемые в координатах

## 2. Записать координат середины отрезка, заданного своими концами



Следует запомнить: если точка  $M$  – середина отрезка  $AB$ , её координаты находятся по правилу:

Пусть в системе координат задан отрезок  $AB$  координатами своих концов  
Выразим координаты середины  $M$  отрезка  $AB$  через заданные координаты точек  $A$  и  $B$   
Проведем радиус-векторы в точки  $A$ ,  $B$ ,  $M$ .

$$\text{Получили } \overrightarrow{OM} = \frac{1}{2} (\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB})$$

по правилу действий над векторами

$$\{x_M, y_M, z_M\} = \frac{1}{2} (\{x_A, y_A, z_A\} + \{x_B, y_B, z_B\})$$

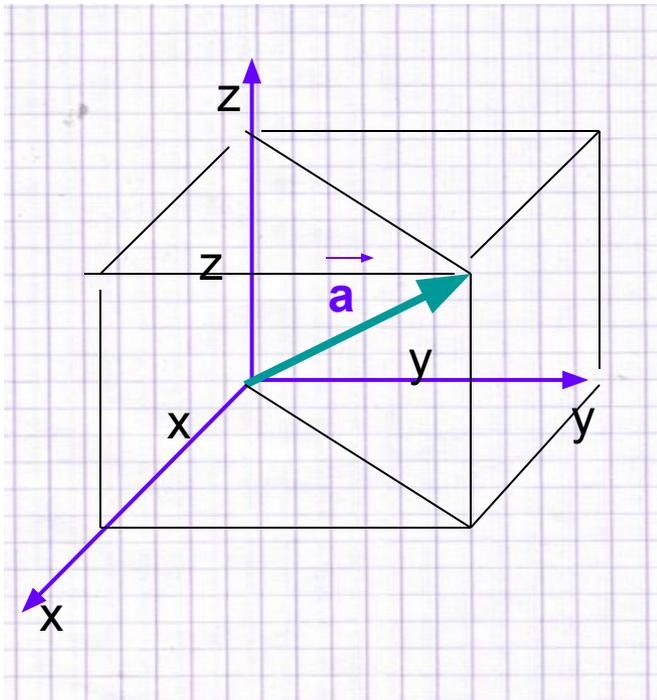
$$x_M = \frac{1}{2} (x_A + x_B)$$

$$y_M = \frac{1}{2} (y_A + y_B)$$

$$z_M = \frac{1}{2} (z_A + z_B)$$

# Основные задачи, решаемые в координатах

## 3. Вычислить длину вектора, заданного его координатами



Через конец вектора проведем прямые, параллельные осям координат

Получился **прямоугольный параллелепипед**, ребра которого численно **равны** координатам заданного **вектора**

Вектор  $\vec{a}$  является **диагональю** полученного **прямоугольного параллелепипеда**.

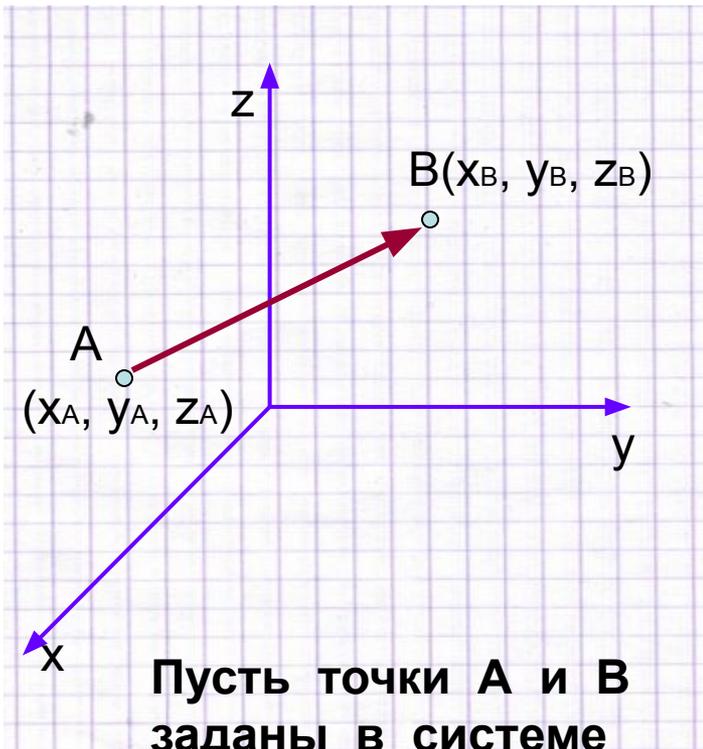
По свойству диагонали прямоугольного параллелепипеда получаем

$$|\vec{a}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

Пусть вектор  $\vec{a}$  задан своими координатами  $\{x, y, z\}$

# Основные задачи, решаемые в координатах

## 4. Вычислить расстояние между точками, заданными координатами



Пусть точки A и B заданы в системе координат

их координаты соответственно

A  $(x_A, y_A, z_A)$ , B  $(x_B, y_B, z_B)$

Проведем вектор  $\vec{AB}$

Длина вектора  $\vec{AB}$  равна расстоянию между его концами, между точками A и B

Запишем вектор  $\vec{AB}$  в координатах

$$\vec{AB} \{x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A\}$$

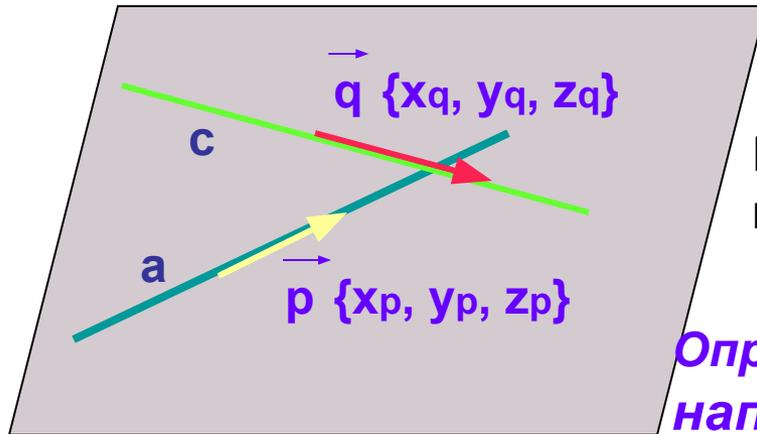
и воспользуемся формулой длины вектора получим формулу для **расстояния между точками**, координаты которых известны

$$|\vec{AB}| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}$$



# Основные задачи, решаемые в координатах

## 5. Найти угол между двумя прямыми, заданными своими направляющими векторами



Пусть даны две прямые в пространстве

На каждой из прямых выберем какой-нибудь вектор и зададим его в координатной форме

**Определение:** Векторы  $\vec{p}$  и  $\vec{q}$  называются **направляющими** векторами прямых  $a$  и  $c$

Угол между прямыми  $a$  и  $c$  либо равен углу между их направляющими векторами, либо дополняет его до  $180^\circ$ . Найдем  $\cos$  угла между векторами

Запишем скалярное произведение векторов  $\vec{p} \cdot \vec{q} = |\vec{p}| \cdot |\vec{q}| \cdot \cos(\vec{p}, \vec{q})$  и их длин в координатной форме:

$$\vec{p} \cdot \vec{q} = x_p x_q + y_p y_q + z_p z_q$$

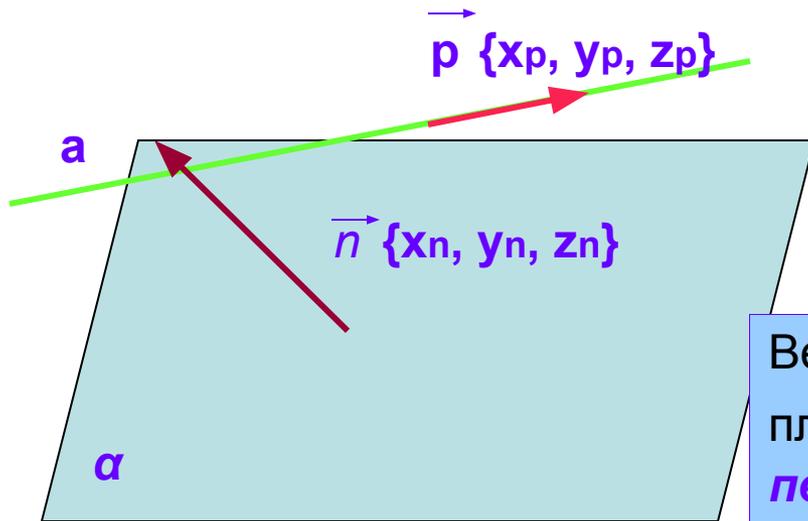
$$|\vec{p}| = \sqrt{x_p^2 + y_p^2 + z_p^2} \quad |\vec{q}| = \sqrt{x_q^2 + y_q^2 + z_q^2}$$

Получаем формулу **угла между прямыми**, заданными своими направляющими векторами

$$\cos(a, c) = \frac{x_p x_q + y_p y_q + z_p z_q}{\sqrt{x_p^2 + y_p^2 + z_p^2} \sqrt{x_q^2 + y_q^2 + z_q^2}}$$

# Основные задачи, решаемые в координатах

## 6. Найти угол между прямой и плоскостью



Пусть задана плоскость  $\alpha$   
и прямая  $a$ , заданная своим  
направляющим вектором  $\vec{p}$

Вектором, описывающим положение  
плоскости, является **ненулевой** вектор  $\vec{n}$ ,  
**перпендикулярный** плоскости  $\alpha$ , его  
называют **нормалью к плоскости**

Угол между векторами  $\vec{p}$  и  $\vec{n}$  легко  
найти по известному правилу,

$$\cos(\vec{p}, \vec{n}) = \frac{x_p x_n + y_p y_n + z_p z_n}{\sqrt{x_p^2 + y_p^2 + z_p^2} \sqrt{x_n^2 + y_n^2 + z_n^2}}$$

*Задача решена*

а угол между прямой  $a$  и  
плоскостью  $\alpha$  дополняет  
найденный угол до  $90^\circ$ ,  
следовательно, найден  $\sin$   
искомого угла

$$\sin(a, \alpha) = \cos(\vec{p}, \vec{n})$$