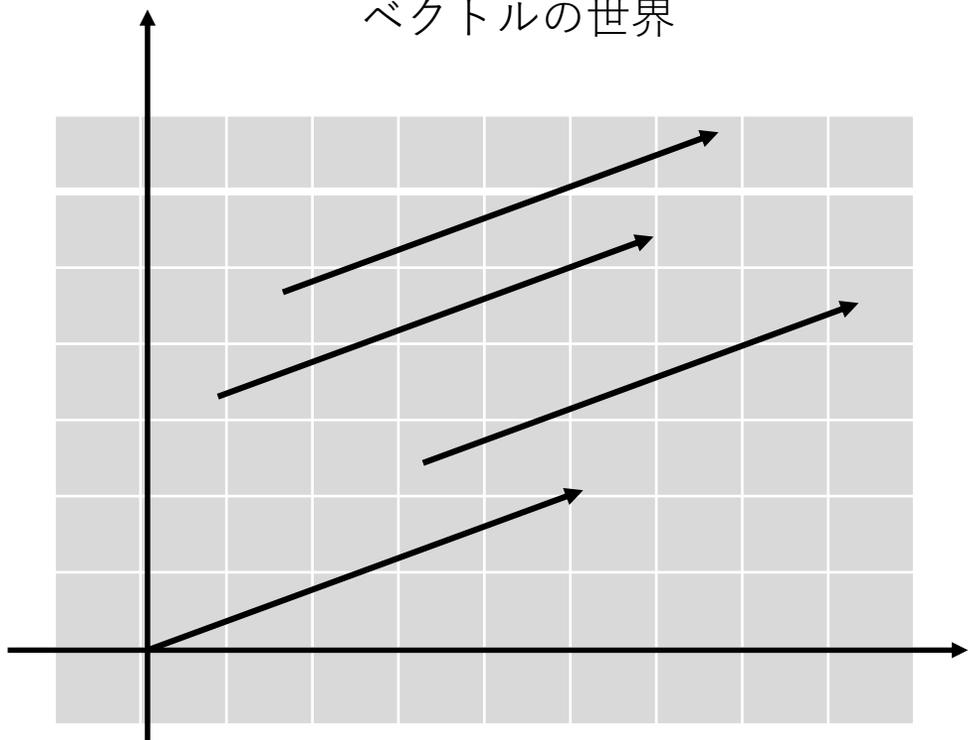


ベクトルを座標に対応させる (位置ベクトル考え方)

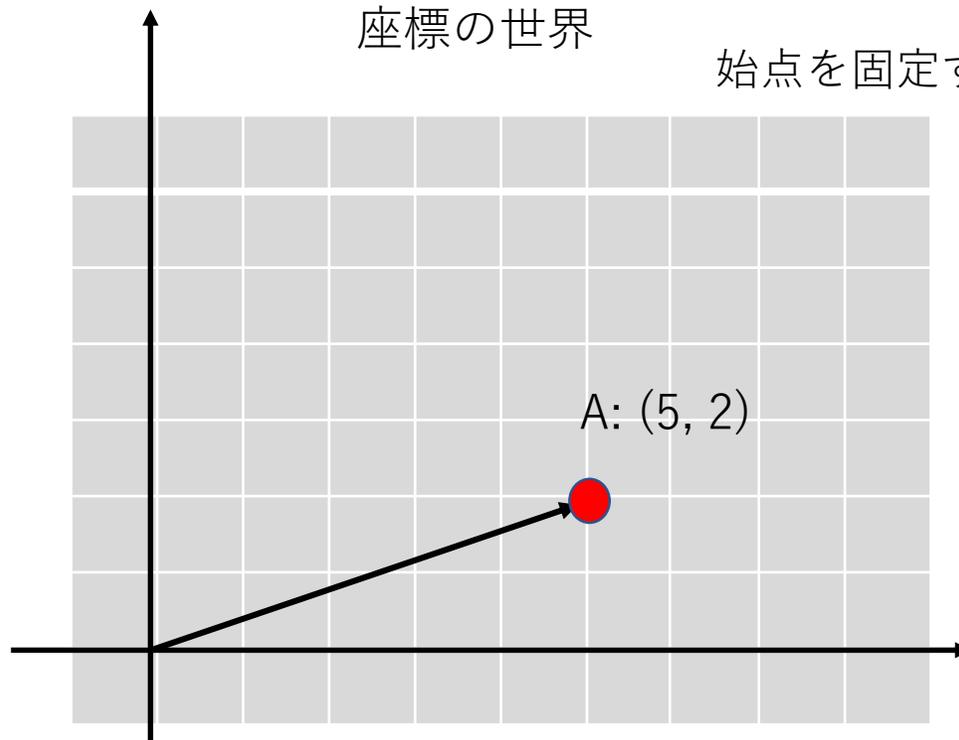
ベクトルの世界



ベクトル $\vec{a} = (5, 2)$

座標の世界

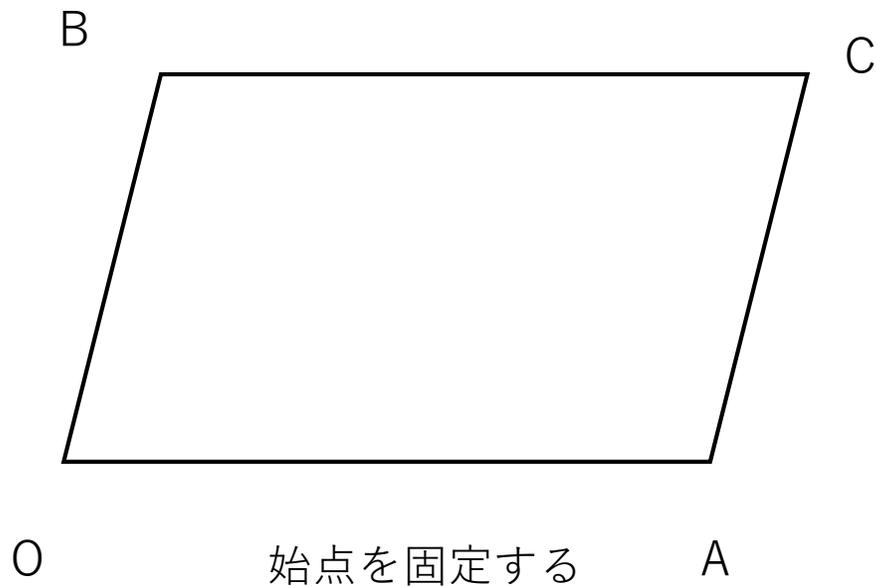
始点を固定する



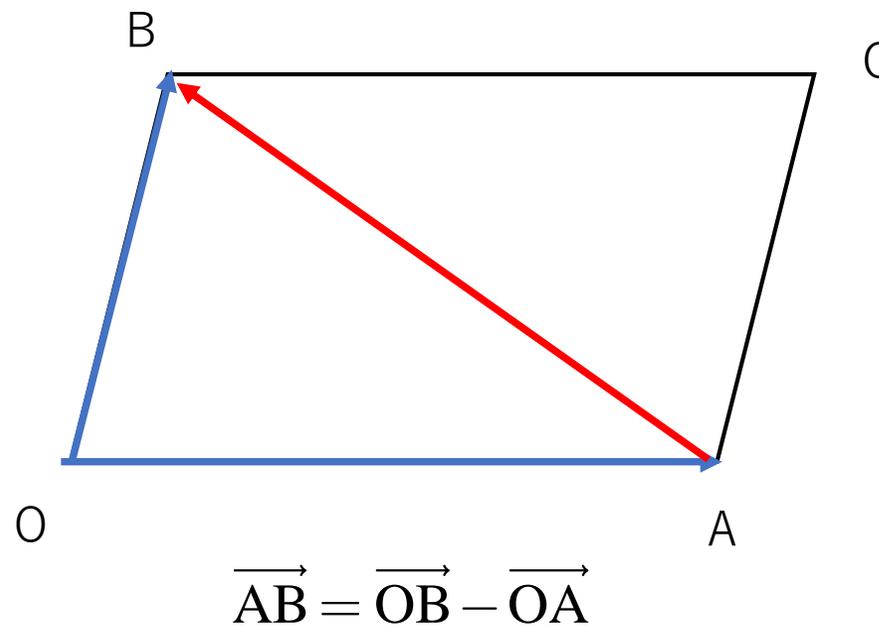
$\vec{a} = (5, 2)$ \longleftrightarrow 座標 (5, 2)

位置ベクトルでは始点を固定

図形の世界

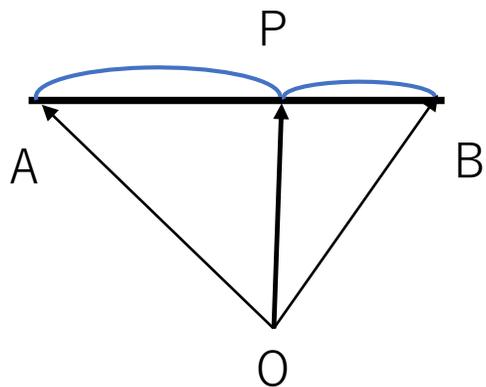


ベクトルの世界



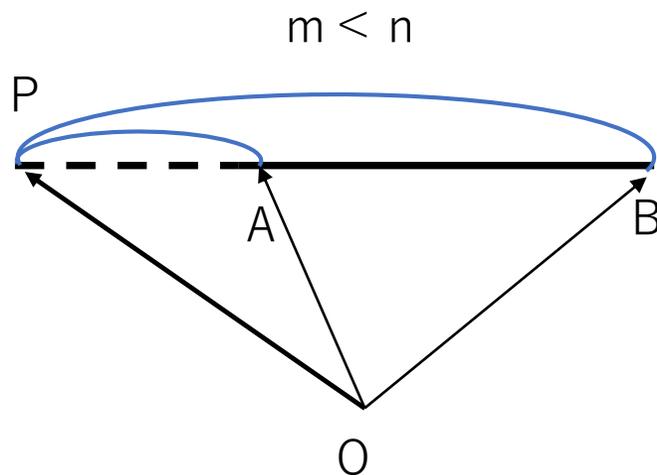
終点 - 始点

点Pが線分ABをm:nに内分

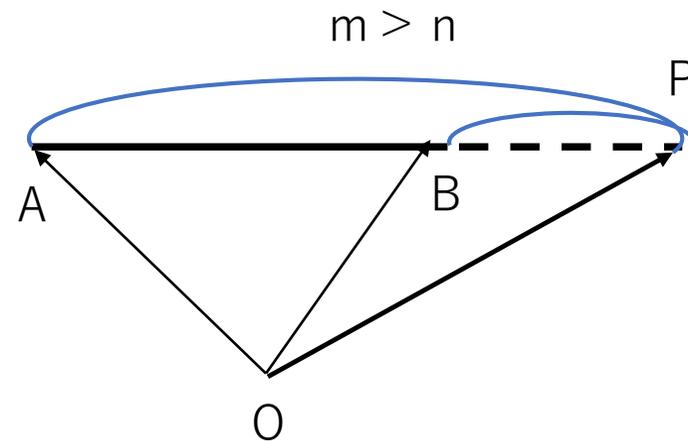


$$\vec{OP} = \frac{n\vec{OA} + m\vec{OB}}{m + n}$$

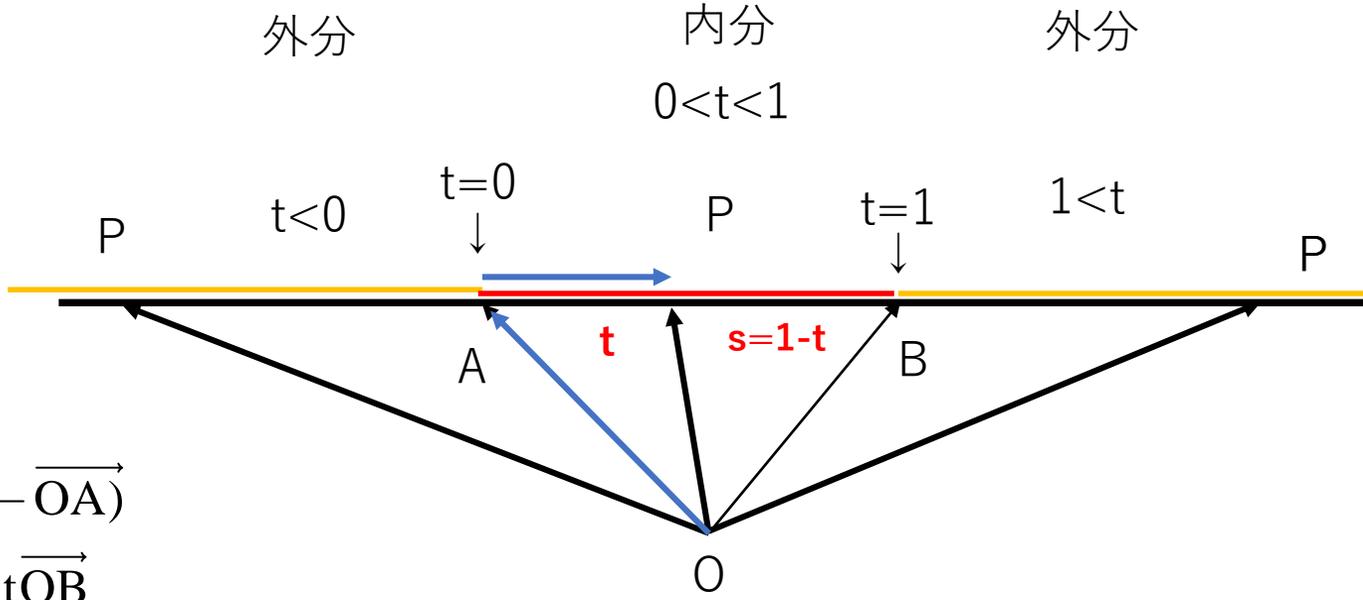
点Pが線分ABをm:nに外分



$$\vec{OP} = \frac{-n\vec{OA} + m\vec{OB}}{m - n} = \frac{n\vec{OA} - m\vec{OB}}{-m + n}$$



もう少し統一的にあつかえないだろうか



$$\vec{AP} = t\vec{AB} \quad (t \in \mathbb{R})$$

$$\vec{AP} = t\vec{AB}$$

$$\vec{OP} - \vec{OA} = t(\vec{OB} - \vec{OA})$$

$$\vec{OP} = (1-t)\vec{OA} + t\vec{OB}$$

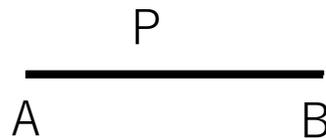
分点公式

$$\vec{OP} = s\vec{OA} + t\vec{OB} \quad (s + t = 1)$$

$$\vec{OP} = \frac{n}{m+n}\vec{OA} + \frac{m}{m+n}\vec{OB}$$

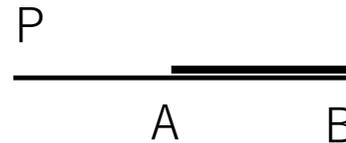
ただし $\frac{n}{m+n} = s$

1 : 2 に内分



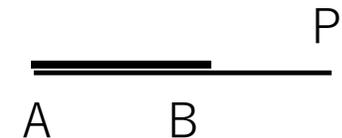
$t = 1/3$

1 : 2 に外分



$t = -1$

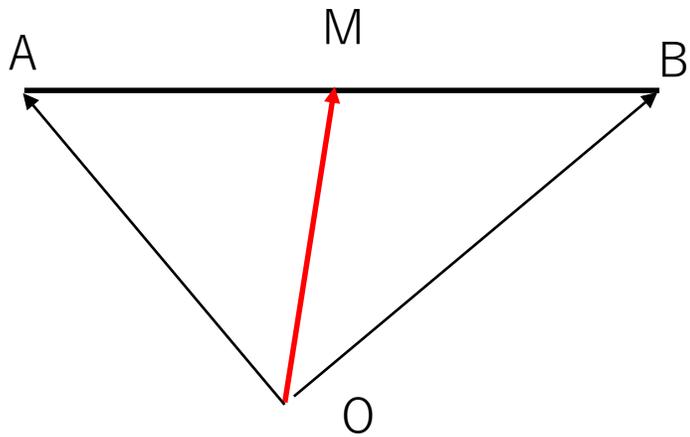
2 : 1 に外分



$t = 2$

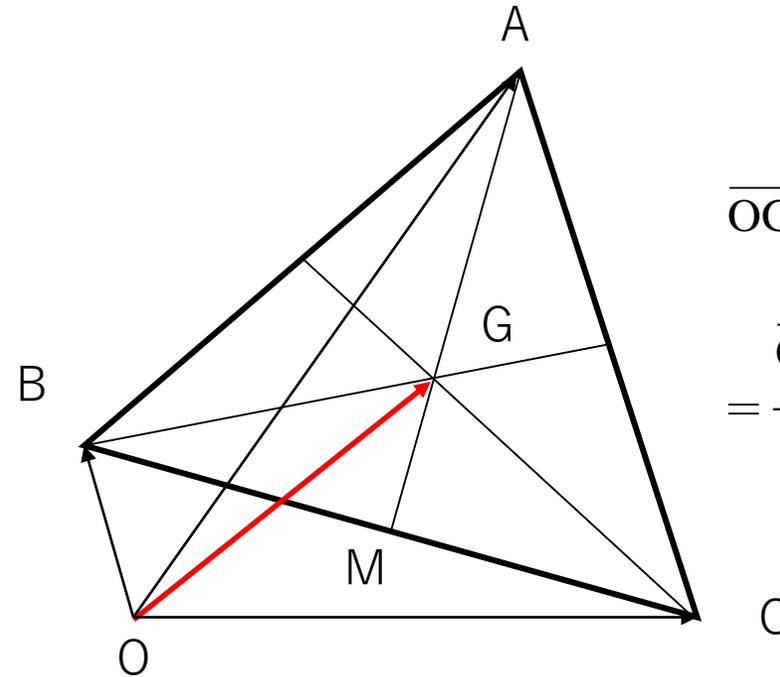
第5節 中点と重心(p.94)

位置ベクトルでは始点を固定



線分の中点 $\vec{OM} = \frac{\vec{OA} + \vec{OB}}{2}$

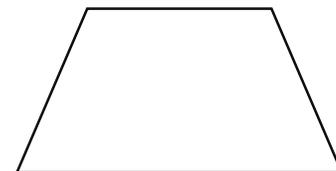
四角形の重心はどうだろうか？



$$\begin{aligned} \vec{OG} &= \frac{\vec{OA} + 2\vec{OM}}{3} \\ &= \frac{\vec{OA} + 2 \cdot \frac{\vec{OB} + \vec{OC}}{2}}{3} \end{aligned}$$

三角形の重心 $\vec{OG} = \frac{\vec{OA} + \vec{OB} + \vec{OC}}{3}$

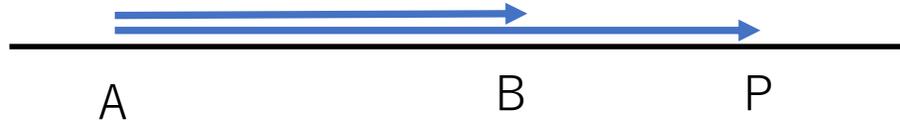
$\frac{\vec{OA} + \vec{OB} + \vec{OC} + \vec{OD}}{4}$?



異なる2点A, Bに対して,
3点A, B, Pが一直線上にある



$$\vec{AP} = t\vec{AB} \quad (t \in \mathbb{R})$$



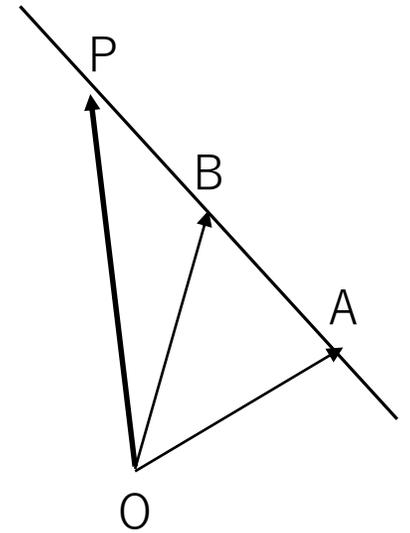
点Pは2点A, Bを通る直線上の点

$$\begin{aligned} \vec{AP} &= t\vec{AB} \\ \vec{OP} - \vec{OA} &= t(\vec{OB} - \vec{OA}) \\ \vec{OP} &= (1-t)\vec{OA} + t\vec{OB} \end{aligned}$$



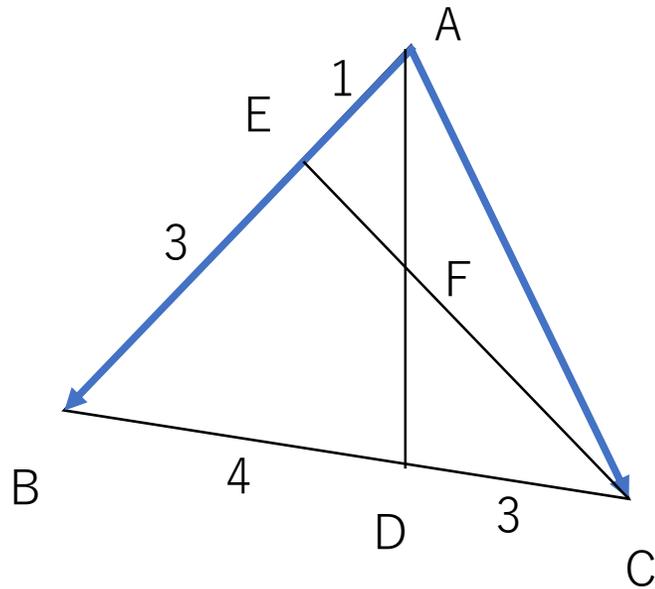
2点A, Bを通る直線の方程式 (ベクトル方程式)

$$\vec{OP} = s\vec{OA} + t\vec{OB} \quad (s + t = 1)$$



ポイント1：始点を設定するか (例えば, 点A)

ポイント2：平面では独立な位置ベクトルを2つ設定



方針： $\overrightarrow{AB} = \vec{b}, \overrightarrow{AC} = \vec{c}$ 以下同様に $\vec{d}, \vec{e}, \vec{f}$ とする.

証明すべきこと： $\overrightarrow{EC} = k\overrightarrow{EF}$ ($k \in \mathbb{R}$)

$$\text{証明： } \overrightarrow{EC} = \vec{c} - \vec{e} = \vec{c} - \frac{1}{4}\vec{b} = \frac{-\vec{b} + 4\vec{c}}{4}$$

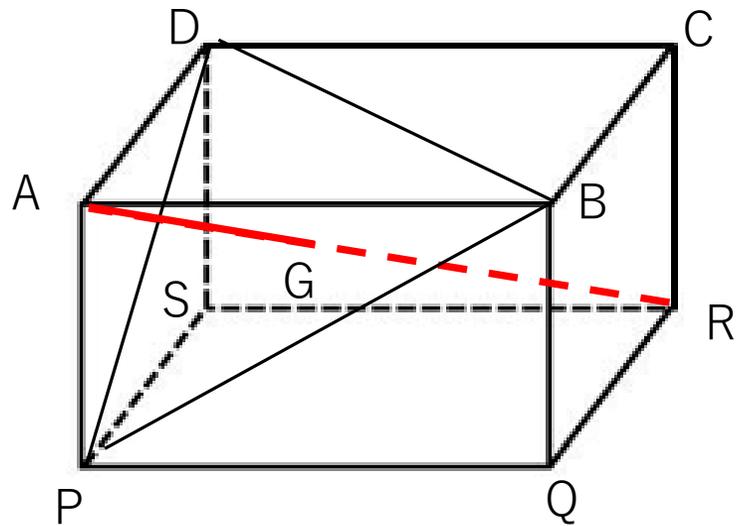
$$\begin{aligned} \overrightarrow{EF} &= \vec{f} - \vec{e} = \frac{7}{16}\vec{d} - \frac{1}{4}\vec{b} = \frac{7}{16} \cdot \frac{3\vec{b} + 4\vec{c}}{7} - \frac{1}{4}\vec{b} \\ &= \frac{3\vec{b} + 4\vec{c}}{16} - \frac{4}{16}\vec{b} = \frac{-\vec{b} + 4\vec{c}}{16} \end{aligned}$$

$$\overrightarrow{EC} = 4\overrightarrow{EF}$$

よって点C, E, Fは一直線上で、 $EF:FC = 1 : 3$

ポイント1 : 始点を設定するか (例えば, 点A)

ポイント2 : 3次元空間では独立な位置ベクトルを3つ設定



方針 : $\overrightarrow{AB} = \vec{b}, \overrightarrow{AD} = \vec{d}, \overrightarrow{AP} = \vec{p}$ 以下同様に位置ベクトルに名前をつける.

証明すべきこと : $\overrightarrow{AR} = k\overrightarrow{AG} \quad (k \in \mathbb{R})$

証明 : $\overrightarrow{AR} = \vec{b} + \vec{d} + \vec{p}$

点Gは重心なので,

$$\overrightarrow{AG} = \frac{\vec{b} + \vec{d} + \vec{p}}{3}$$

$$\overrightarrow{AR} = 3\overrightarrow{AG}$$

よって点A, G, Rは一直線上である.

\mathbb{R}^2 上で $\vec{0}$ でなく平行でない二つのベクトル \vec{a}, \vec{b} を 1次独立なベクトル とするとき、

すると次が言える.
$$\vec{s}\vec{a} + \vec{t}\vec{b} = \vec{0} \iff s = t = 0$$

同値なこととして.
$$\vec{s}\vec{a} + \vec{t}\vec{b} = s'\vec{a} + t'\vec{b} \iff s = s', \quad t = t'$$

\mathbb{R}^3 上で $\vec{0}$ でなく平行でない三つのベクトル $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ を 1次独立なベクトル とするとき、

すると2次元同様に次が言える.

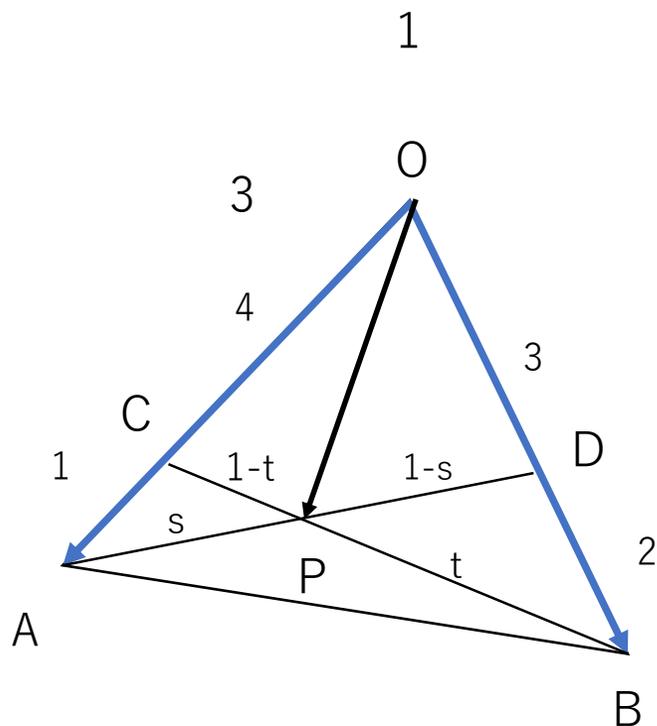
$$\vec{s}\vec{a} + \vec{t}\vec{b} + \vec{u}\vec{c} = \vec{0} \iff s = t = u = 0$$

$$\vec{s}\vec{a} + \vec{t}\vec{b} + \vec{u}\vec{c} = s'\vec{a} + t'\vec{b} + u'\vec{c} \iff s = s', \quad t = t', \quad u = u',$$

- ポイント1 : 始点を設定するか (例えば, 点O)
- ポイント2 : 平面では独立な位置ベクトルを2つ設定
- ポイント3 : 1次独立の性質を利用

方針 : $\vec{OA} = \vec{a}, \vec{OB} = \vec{b}$

とにおいて, 線分ADと線分BCの交点Pを \vec{a}, \vec{b} で表す.



解 : Pが線分ADを $s:1-s$ と内分し, 線分BCの交点Pを $t:1-t$ と内分するとすると分点の公式から,

$$\vec{p} = (1-s)\vec{a} + s\vec{d} = (1-s)\vec{a} + \frac{3}{5}s\vec{b}$$

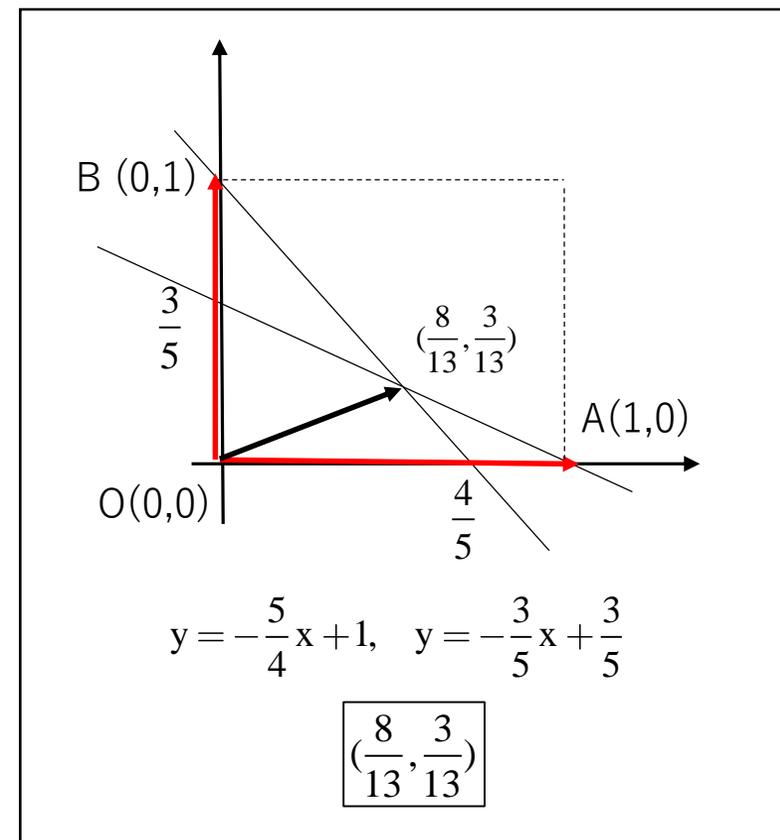
$$\vec{p} = (1-t)\vec{b} + t\vec{c} = (1-t)\vec{b} + \frac{4}{5}t\vec{a}$$

\vec{a}, \vec{b} は1次独立なベクトルなので, 係数を比較して

$$1-s = \frac{4}{5}t, \quad \frac{3}{5}s = 1-t$$

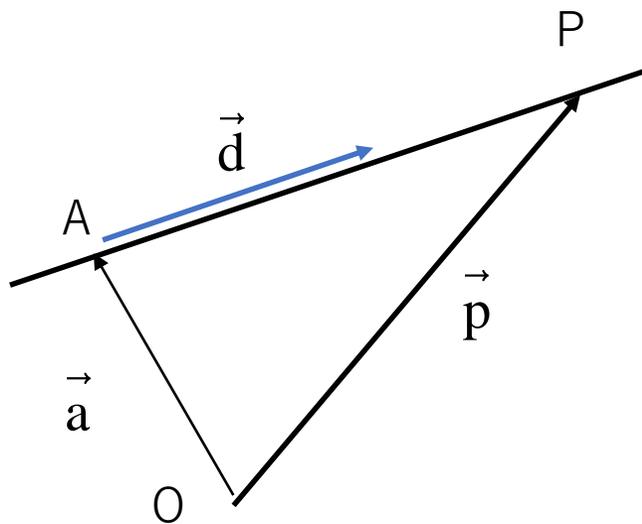
を解くと, $s = \frac{5}{13}, \quad t = \frac{10}{13}$

$$\vec{p} = \frac{8}{13}\vec{a} + \frac{3}{13}\vec{b}$$



直線の決定条件 1

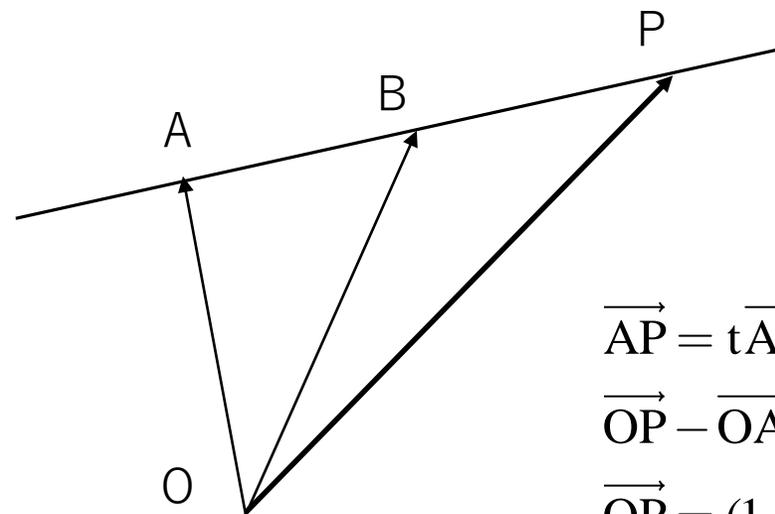
- ・ 通る点と方向ベクトル (傾き) をもつ直線のベクトル表現



$$\vec{p} = \vec{a} + t \vec{d}, \quad (t \in \mathbf{R})$$

直線の決定条件 2

- ・ 点A, Bを通る直線のベクトル表現



$$\begin{aligned} \vec{AP} &= t \vec{AB} \\ \vec{OP} - \vec{OA} &= t(\vec{OB} - \vec{OA}) \\ \vec{OP} &= (1-t)\vec{OA} + t\vec{OB} \end{aligned}$$

$$\vec{OP} = s\vec{OA} + t\vec{OB} \quad (s + t = 1)$$

2次元 R^2 での直線の方程式 p.99

3次元 R^3 での直線の方程式 p.100

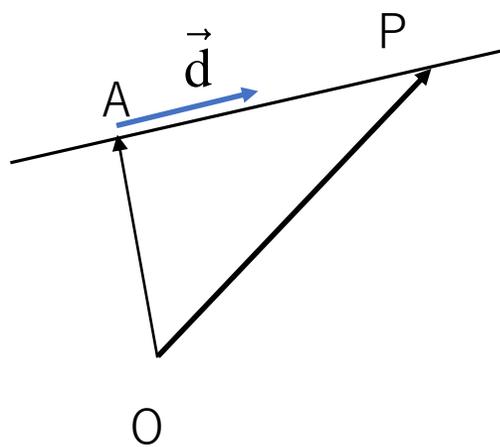
例8：点A (4, 3) を通り，方向ベクトル： $\vec{d} = (1, 2)$
である直線の表現を求めなさい。

例9：点A (1, -1, 2) を通り，方向ベクトル： $\vec{d} = (2, 5, -3)$
である直線の表現を求めなさい。

$$\vec{p} = \vec{a} + t\vec{d} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4+t \\ 3+2t \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = 4+t \\ y = 3+2t \end{cases}$$

$$x - 4 = \frac{y - 3}{2}, \quad y = 2x - 5.$$



$$\vec{p} = \vec{a} + t\vec{d} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+2t \\ -1+5t \\ 2-3t \end{pmatrix}$$

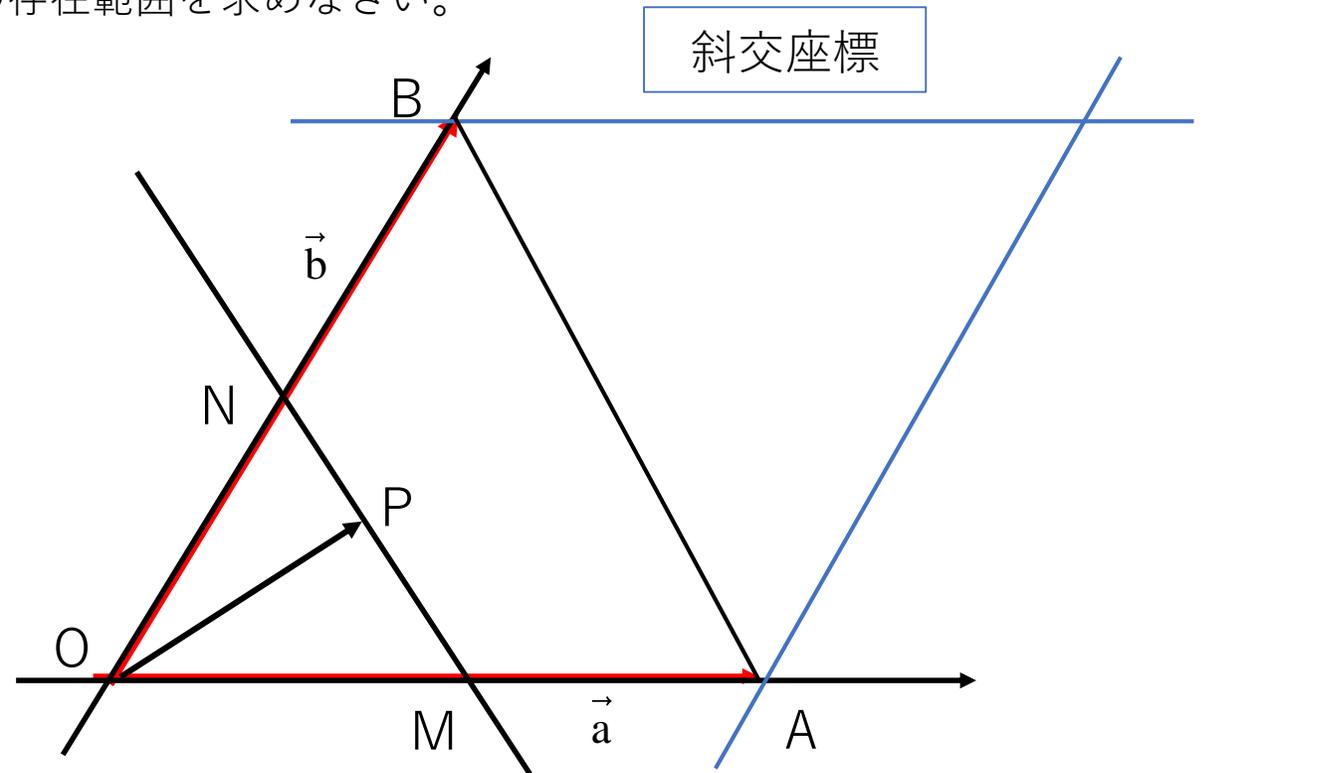
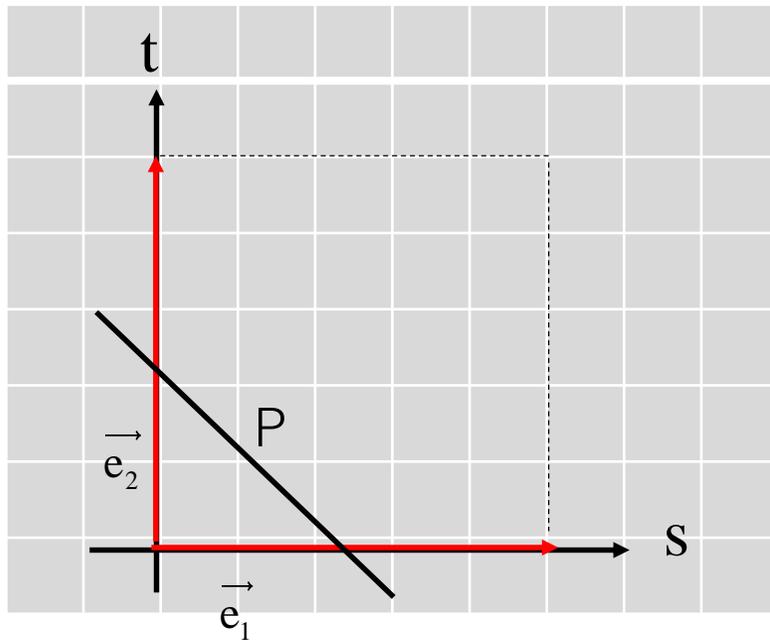
$$\begin{cases} x = 1+2t \\ y = -1+5t \\ z = 2-3t \end{cases}$$

$$\frac{x-1}{2} = \frac{y+1}{5} = \frac{z-2}{-3}.$$

ベクトルは次元に関係ない表現

三角形 OAB においてベクトル $\vec{OA} = \vec{a}, \vec{OB} = \vec{b}$ とする. 点 P の位置ベクトルを $\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b}$ と表され実数 s, t が次の条件を満たすとき, 点 P の存在範囲を求めなさい.

直交座標: $s + t = \frac{1}{2}$



$$\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b} \quad \left(s + t = \frac{1}{2} \right)$$

\therefore 点 P は直線 MN 上

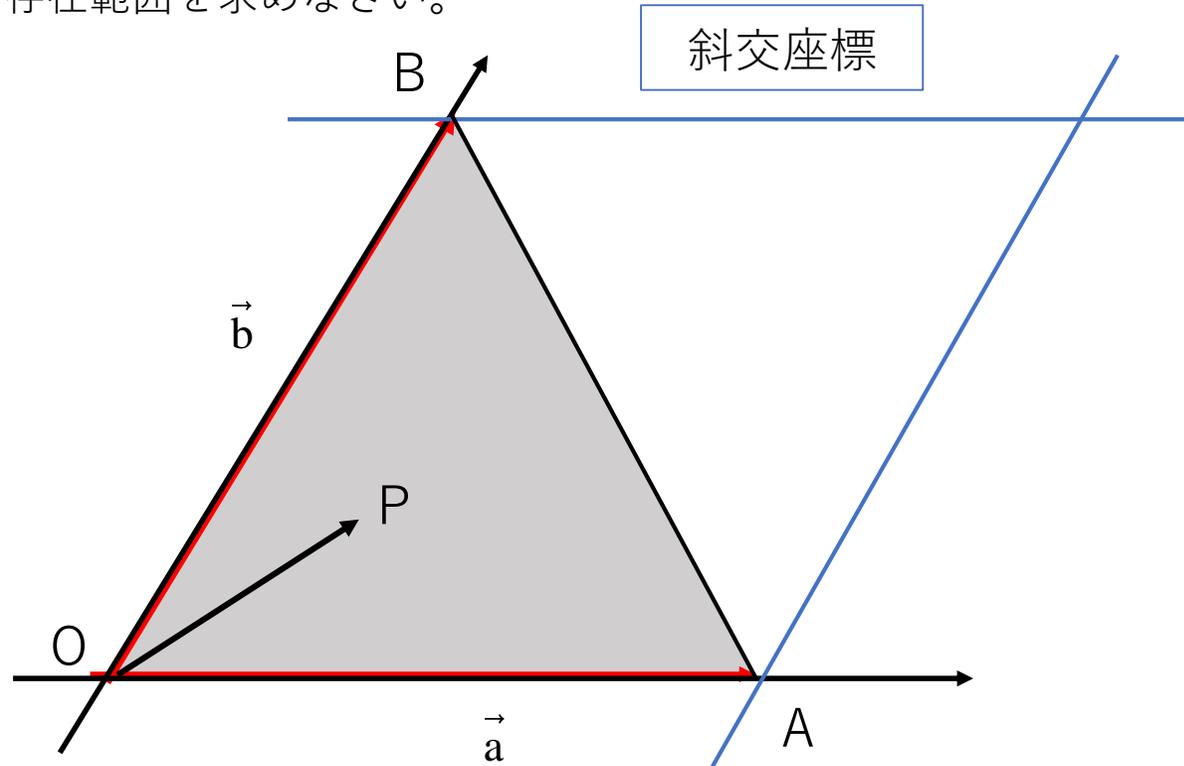
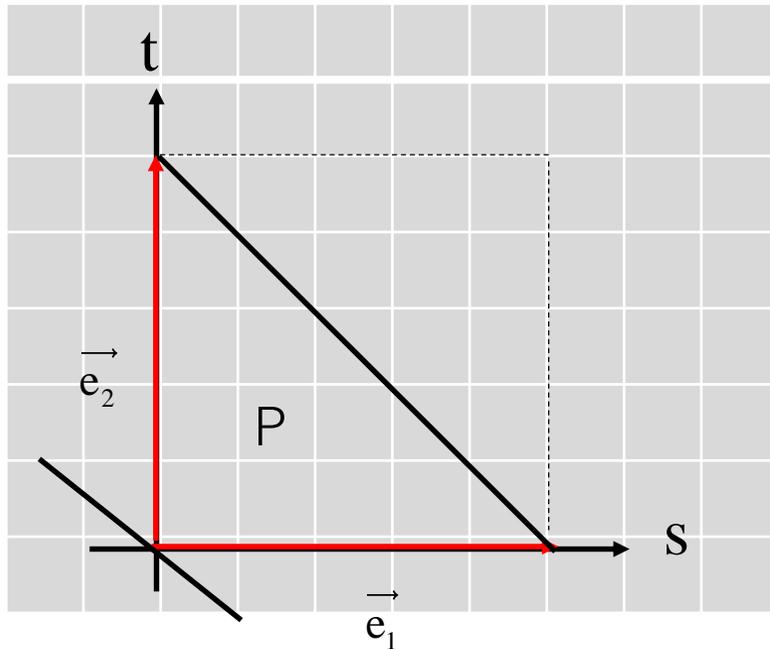
$$\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b} \quad \left(s + t = \frac{1}{2}, s \geq 0, t \geq 0 \right)$$

\therefore 点 P は線分 MN 上

三角形 $O A B$ においてをベクトル $\vec{OA} = \vec{a}, \vec{OB} = \vec{b}$ とする. 点 P の位置ベクトルを $\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b}$ と表され実数 s, t が次の条件を満たすとき, 点 P の存在範囲を求めなさい。

$$\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b} \quad (0 \leq s+t \leq 1, s \geq 0, t \geq 0)$$

直交座標: $s+t = \frac{1}{2}$



\therefore 点 P は三角形 $O A B$ の周上および内部

\mathbb{R}^2 上での任意のベクトルは1次独立な二つのベクトルを用いて次のように表現できる (復習) .

$$\vec{AP} = s\vec{AB} + t\vec{AC} \quad (s \in \mathbb{R}, t \in \mathbb{R})$$

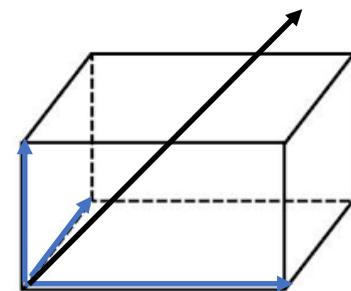
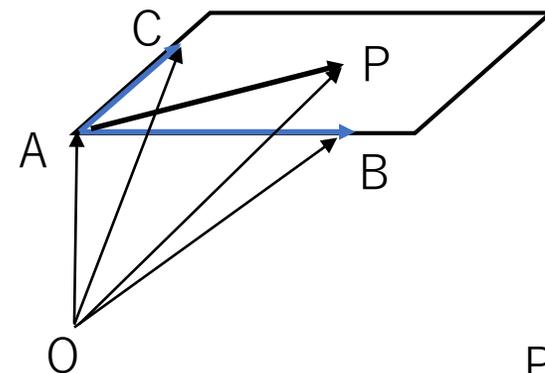
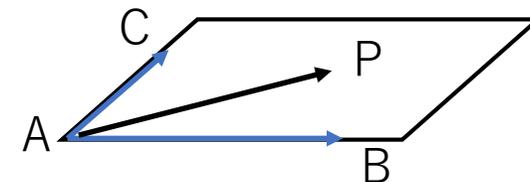
ベクトルのスゴイところは、同じ式でも3次元空間 \mathbb{R}^3 でも言える。3点A, B, Cは同一直線上にはないとする。

$$\vec{AP} = s\vec{AB} + t\vec{AC} \quad (s \in \mathbb{R}, t \in \mathbb{R})$$

$$\vec{OP} - \vec{OA} = s(\vec{OB} - \vec{OA}) + t(\vec{OC} - \vec{OA})$$

$$\vec{OP} = (1-s-t)\vec{OA} + s\vec{OB} + t\vec{OC}$$

$$= r\vec{OA} + s\vec{OB} + t\vec{OC} \quad (r+s+t=1)$$



\mathbb{R}^3 上での任意のベクトルは1次独立な三つのベクトルを用いて次のように表現できる (復習) .

$$\vec{p} = r\vec{a} + s\vec{b} + t\vec{c} \quad (s \in \mathbb{R}, t \in \mathbb{R}, u \in \mathbb{R})$$

直方体OABC-DEFGにおいてFGの中点M, 直線OMと平面ACDとの交点をPとする, このときベクトル \overrightarrow{OP} を
ベクトル $\overrightarrow{OA} = \vec{a}, \overrightarrow{OC} = \vec{c}, \overrightarrow{OD} = \vec{d}$ を用いて表しなさい。

$$\begin{aligned}\overrightarrow{OM} &= \frac{\overrightarrow{OG} + \overrightarrow{OF}}{2} = \frac{\overrightarrow{OC} + \overrightarrow{OD}}{2} + \frac{\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{OD}}{2} \\ &= \frac{1}{2}\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{OD} = \frac{1}{2}\vec{a} + \vec{c} + \vec{d}\end{aligned}$$

一方, 点O, P, Mは一直線上より, 次のような実数kが存在する.

$$\overrightarrow{OP} = k\overrightarrow{OM} = \frac{k}{2}\vec{a} + k\vec{c} + k\vec{d}$$

点Pは平面ACD上なので

$$\frac{k}{2} + k + k = 1$$

$$k = \frac{2}{5}$$

$$\overrightarrow{OP} = \frac{1}{5}\vec{a} + \frac{2}{5}\vec{c} + \frac{2}{5}\vec{d}$$

