

№ 4 дәріс

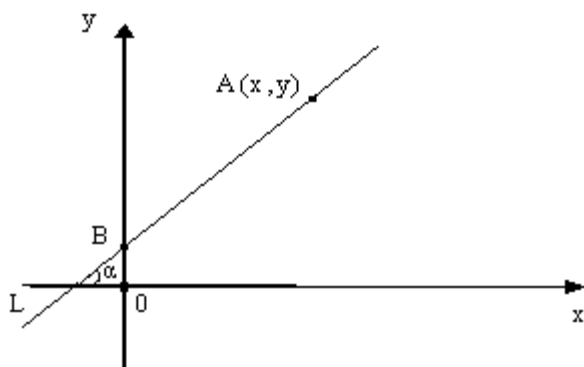
Тақырыбы: Жазықтықтағы түзу теңдеулері. Кеңістіктегі жазықтықтың және түзу теңдеулері

Негізгі сұрақтар:

1. Жазықтықтағы түзу теңдеуі
2. Кеңістіктегі жазықтықтың және түзу теңдеулері

1. Жазықтықтағы түзу теңдеуі

Түзудің жалпы теңдеуі



(1-сурет).

Элементар математика курсынан L түзуінің теңдеуі $y=kx+b$ (1) түрінде жазылатыны белгілі. Мұндағы, $k=tga$ - түзудің бұрыштық коэффициенті, ал α шамасы L түзуі мен OX өсінің оң бағыты арасындағы бұрыш, b шамасы - түзу мен OY өсінің қиылысу нүктесінің ординатасы ($b=OB$) (1-сурет)

$Ax+By+C=0$ (2) теңдеуін қарастырайық. Мұндағы A,B,C-белгілі сандар және A мен B бір мезгілде бірдей нөлге тең болмайды. Егер $B \neq 0$ болса, онда (2) теңдеуді $y = \frac{A}{B}x - \frac{C}{B}$ деп, немесе $k = -\frac{A}{B}$, $b = -\frac{C}{B}$ десек, $y = -kx + b$ көріністе, яғни (1) теңдеу түрінде жазуға болады

екен.

Сондықтан (2) теңдеу **жазықтықтағы түзудің жалпы теңдеуі** деп аталады.

1. Бұрыштың коэффициенті k тең және (x_0, y_0) нүктесі арқалы өтетін түзу теңдеуі:

$$(y - y_0) = k(x - x_0) \quad (3)$$

2. $M_1(x_1, y_1)$ және $M_2(x_2, y_2)$ нүктелер арқылы өтетін түзу теңдеуі:

$$\frac{y - y_1}{y_2 - y_1} = \frac{x - x_1}{x_2 - x_1} \quad (4)$$

$y = k_1x + b_1$ және $y = k_2x + b_2$ түзулердің арасындағы φ бұрышты табу формуласы:

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{k_1 - k_2}{1 + k_1 k_2} \quad (5)$$

Екі түзудің перпендикулярлық белгісі

$$1 + k_1 k_2 = 0 \text{ немесе } k_1 = -\frac{1}{k_2} \quad (6)$$

Екі түзудің параллелдік белгісі

$$(\varphi = 0): k_1 - k_2 = 0 \text{ немесе } k_1 = k_2 \quad (7)$$

$M(x_0, y_0)$ нүктеден $Ax + By + C = 0$ теңдеулі түзуге дейінгі қашықтықты табу формуласы:

$$D = \left| \frac{Ax_0 + By_0 + C}{\sqrt{A^2 + B^2}} \right| \quad (8)$$

2. Кеңістіктегі жазықтықтың және түзу теңдеулері

Кеңістіктегі жазықтықтың жалпы теңдеуі.

Кеңістікте Охуз координат жүйесіндегі F жиынының теңдеуі деп осы жиынның кез келген нүктесінің координаталарын қанағаттандыратын $f(x, y, z) = 0$ теңдеуін атайды.

Ол үшін π жазықтығында жататын $M_0(x_0, y_0, z_0)$ нүктесімен $L = L_{[a, b]}$, \bar{a} параллель емес \bar{b} ішкі кеңістігі берілсін.

Сонда $M(x, y, z) \in \pi \Leftrightarrow (\overline{M_0 M \bar{a} \bar{b}}) = 0$

$\bar{a}(a_1, a_2, a_3), \bar{b}(b_1, b_2, b_3)$ \bar{a} параллель емес \bar{b} болсын.

$$(\overline{M_0 M \bar{a} \bar{b}}) = 0 \quad \text{немесе} \quad \begin{vmatrix} x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = 0 \quad (9)$$

(1) – π жазықтығының теңдеуі.

$$(x - x_0) \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} + (y - y_0) \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} + (z - z_0) \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = 0$$

$$A = \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix}; \quad B = \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix}; \quad C = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}.$$

$D = -(Ax_0 + By_0 + Cz_0)$ деп белгілеп $\pi = [M_0, \overline{\bar{a} \bar{b}}]$ жазықтықтың теңдеуін келесі түрде жазуға болады.

$$Ax + By + Cz + D = 0 \quad (10)$$

Жазықтықтың параметрлік теңдеуі.

$\overline{M_0 M}, \bar{a}, \bar{b}$ векторлардың компланарлығын параметрлер арқылы өрнектейік:

$\overline{M_0 M} = t\bar{a} + u\bar{b}$, мұнда t, u – M нүктенің параметрлері. Осы векторлық теңдеуді

координаттық түрде жазып, $\pi = [\overline{M_0 M}, \bar{a}, \bar{b}]$ жазықтықтың параметрлік теңдеуін табыңыз:

$$\begin{cases} x = x_0 + ta_1 + ub_1 \\ y = y_0 + ta_2 + ub_2 \\ z = z_0 + ta_3 + ub_3 \end{cases} \quad (11)$$

$t, u \in R$

Жазықтықтардың арасындағы бұрыш.

Перпендикулярлық және параллельдік шарттары

Екі жазықтық берілсін:

$$d_1 : a_1x + b_1y + c_1z + d_1 = 0; \quad \bar{n}_1(a_1, b_1, c_1)$$

$$d_2 : a_2x + b_2y + c_2z + d_2 = 0; \quad \bar{n}_2(a_2, b_2, c_2)$$

Екі жазықтықтың қиылысуында төрт екіжақты бұрыштар құрылады.

Олардың ішіндегі ең кіші бұрыш екі жақтың арасындағы бұрыш деп аталады.

\bar{n}_1 және \bar{n}_2 векторларының арасындағы бұрыш екіжақты бұрыштың сызықтық бұрышына тең.

$$\text{Сонда, } \cos\varphi = \frac{|\bar{n}_1 \cdot \bar{n}_2|}{|\bar{n}_1| \cdot |\bar{n}_2|} = \frac{|a_1 a_2 + b_1 b_2 + c_1 c_2|}{\sqrt{a_1^2 + b_1^2 + c_1^2} \cdot \sqrt{a_2^2 + b_2^2 + c_2^2}},$$

Мұнда φ - жазықтықтардың арасындағы бұрыш.

$$\text{Егер } \alpha_1 \perp \alpha_2 \Leftrightarrow \bar{n}_1 \perp \bar{n}_2 \Leftrightarrow a_1 a_2 + b_1 b_2 + c_1 c_2 = 0$$

$$\text{Егер } \alpha_1 \parallel \alpha_2 \Leftrightarrow \bar{n}_1 \parallel \bar{n}_2 \Leftrightarrow a_1 a_2 = b_1 b_2 = c_1 c_2 = 0$$

Бір түзудің жатпайтын үш нүкте арқылы өтетін жазықтықтың теңдеуі.

Кеңістікте аффиндік координаттар жүйесі және $A(a_1, a_2, a_3)$, $B(b_1, b_2, b_3)$, $C(c_1, c_2, c_3)$,

$C \in \overline{AB}$ үш нүкте берілсін. $\pi = (A, B, C)$ жақытығын А нүкте және

$\overline{AB}(b_1 - a_1, b_2 - a_2, b_3 - a_3)$, $\overline{AC}(c_1 - a_1, c_2 - a_2, c_3 - a_3)$ коллинеар емес векторларымен анықтауға болады. Сонда

$$\begin{vmatrix} x - a_1 & y - a_2 & z - a_3 \\ b_1 - a_1 & b_2 - a_2 & b_3 - a_3 \\ c_1 - a_1 & c_2 - a_2 & c_3 - a_3 \end{vmatrix} = 0 \quad (12)$$

жазықтықтың теңдеуі.

Нүкте және нормаль вектормен берілген жазықтықтың теңдеуі.

Кеңістікте $oijk$ ТДКЖ, $M_0(x_0, y_0, z_0)$ нүкте және $\bar{n}(a, b, c)$ вектор берілсін. M_0 нүкте арқылы өтетін және \bar{n} векторын перпендикуляр жазықтығы π деп белгілейік. Сонда $N(x, y, z) \in \pi \Leftrightarrow \overline{M_0 M} \perp \bar{n} \Leftrightarrow \overline{M_0 M} \cdot \bar{n} = 0$ немесе

$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0 \quad (13)$$

(3)- жазықтықтың теңдеуі

Теорема. $Ax + By + Cz + D = 0$ (14) теңдеу жазықтықтың теңдеуі болу үшін A, B, C сандарының бірі нөлге тең емес (яғни теңдеу бірінші дәрежелі) болуы қажетті және жеткілікті.

(2)-жазықтықтың жалпы теңдеуі: Сызықты тәулсіз $\bar{a}(O, -C, B)$, $\bar{b}(-C, O, A)$ векторлары жазықтықтың бағыттаушы векторлары. Егер координаттар жүйесі – тікбұрышты декарттық болса, онда

$$\bar{n}(A, B, C) \quad (15)$$

жазықтығына перпендикуляр.

Жазықтықтардың өзара орналасуы

Аффиндік координаталар жүйесінде π_1 және π_2 жазықтықтар теңдеулерімен берілсін:

$$\pi_1: a_1 x + b_1 y + c_1 z + d_1 = 0$$

$$\pi_2: a_2 x + b_2 y + c_2 z + d_2 = 0 \quad (16)$$

$\pi_1 \cap \pi_2$ жағдайын қарастырайық, егер $M(x, y, z) \in \pi_1 \cap \pi_2 \Leftrightarrow (x, y, z)$ - шешімі, берілген жазықтықтардың қиылысуын зерттеу жүйенің үйлесімділігін зерттеуге келтіріледі.

Егер

$$r = \text{rang} \begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \end{pmatrix}, \quad r' = \text{rang} \begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 & d_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 & d_2 \end{pmatrix}, \text{ онда } r \leq r', \quad r \geq 1, \quad r \leq 2.$$

Кронекер-Капелли теоремасы бойынша (16,17) үйлесімді болу үшін $r = r'$ шарты орындалу керек. Келесі жағдайлар кездесуі мүмкін:

1) $r = r' = 1$; 2) $r = r' = 2$: $r = 1, r' = 2$.

1) Егер $r = r' = 1 \Leftrightarrow \frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} = \frac{c_1}{c_2} = \frac{d_1}{d_2}$. Сонда екі теңдеу мәнделес, яғни олар бір $\pi_1 = \pi_2$ жазықтықты көрсетеді.

2) Егер $r = r' = 2$ болса, онда (17). Үйлесімді және екі жазықтықтың ортақ нүктесі болады. Ал, стереометрия аксиомалары бойынша жазықтықтар түзу бойымен қиылысады.

3) Егер $r = 1, r' = 2$ болса, онда жүйе үйлесімсіз, яғни жазықтықтар қиылыспайды:

$$\pi_1 \parallel \pi_2 \Leftrightarrow \frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} = \frac{c_1}{c_2} \neq \frac{d_1}{d_2}.$$

Жазықтықтың нормальдық теңдеуі.

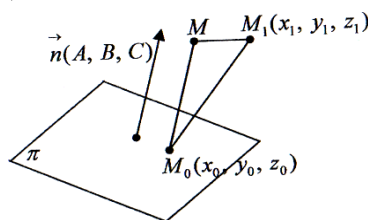
Нүктеден жазықтыққа дейінгі ара қашықтық

Жазықтық $ax+by+cz+d=0$ теңдеуімен берілсін. Егер $a^2 + b^2 + c^2 = 1$, яғни $|\vec{n}| = 1$ теңдігі орындалса, онда жазықтықтың теңдеуі нормальдық теңдеу деп аталады.

Жазықтықтың $Ax + By + Cz + D = 0$ теңдеуін нормальдық түрге келтіру үшін оның екі жағында $\pm \sqrt{A^2 + B^2 + C^2}$ санына көбейту керек.

Енді $M_1(x_1, y_1, z_1)$ нүктесінен $Ax + By + Cz + D = 0$ жазықтығына дейінгі ара қашықтықты табайық.

$$\rho(M_1, \pi) \equiv \left| \overline{M_0 M_1} \cdot \cos(\vec{n}, \overline{M_0 M_1}) \right|, \text{ мұндағы } M_0 \in \pi$$



$$|\vec{n} \cdot \overline{M_0 M_1}| = |\vec{n}| \cdot |\overline{M_0 M_1}| \cdot \cos(\vec{n}, \overline{M_0 M_1}) = \sqrt{A^2 + B^2 + C^2} \cdot \rho(M_1, \pi) \text{ және}$$

$$|\vec{n} \cdot \overline{M_0 M_1}| = |A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z_1 - z_0)| = \dots = |Ax_1 + By_1 + Cz_1 + D|.$$

$$\text{Осыдан} \quad \rho(M_1, \pi) = \frac{|Ax_1 + By_1 + Cz_1 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}. \quad (18)$$

Өзін-өзі бақылауға арналған сұрақтар:

1. Түзудің жалпы теңдеуі
2. Екі нүкте арқылы өтетін түзудің теңдеуі?
3. Түзулер шоғының теңдеуі?
4. Түзулердің параллель және перпендикулярлық шарттары?
5. Жазықтықтың жалпы теңдеуі?
6. Бір түзудің жатпайтын үш нүкте арқылы өтетін жазықтықтың теңдеуі.