

## 20. előadás: Térbeli koordináta-geometria

Szabó Szilárd

# Egyenes irányvektora

A mai előadáson a Descartes-féle koordináta-rendszerrel ellátott euklideszi térrel foglalkozunk.

Legyen  $e$  egy egyenes. Azt mondjuk, hogy  $e$  egy **irányvektora** bármely olyan  $\vec{v} \neq \vec{0}$  vektor, amelyet  $e$  két különböző  $P_1 \neq P_2$  pontja határoz meg:

$$\vec{v} = \overrightarrow{P_1 P_2}.$$

Egy adott egyenes irányvektorai párhuzamosak egymással.

## Egyenes paraméteres vektoregyenlete

Legyen  $e$  egy egyenes,  $\vec{v}$  egy irányvektora és  $P_1$  egy pontja. Jelöljük  $\vec{p}_1$ -gyel a  $P_1$ -be mutató vektort és  $\vec{p}$ -vel egy határozatlan  $P$  pontba mutató vektort. Ekkor a  $P$  pont pontosan akkor van rajta  $e$ -n, ha

$$\vec{p} - \vec{p}_1 = t\vec{v}$$

valamely  $t \in \mathbf{R}$  esetén. Átalakítva:

$$\vec{p} = \vec{p}_1 + t\vec{v}.$$

Ez  $e$  **paraméteres vektoregyenlete**.

## Egyenes paraméteres egyenletrendszere

Legyen az előző lap jelölésein túl  $P_1(x_1, y_1, z_1)$ ,  $P(x, y, z)$  és  $\vec{v} = (a, b, c)$ . Írjuk most ki e paraméteres vektoregyenletét koordinátáinként:

$$x = x_1 + at$$

$$y = y_1 + bt$$

$$z = z_1 + ct$$

valamely  $t \in \mathbf{R}$  esetén. Ez e **paraméteres egyenletrendszere**.

## Egyenes egyenletrendszere

Küszöböljük most ki a  $t$  paramétert e paraméteres egyenletrendszeréből:

$$\frac{x - x_1}{a} = \frac{y - y_1}{b} = \frac{z - z_1}{c}.$$

Ez e **(paramétermentes) egyenletrendszere**. Amennyiben  $a = 0$  (illetve  $b = 0$  vagy  $c = 0$ ), akkor a paramétermentes egyenletrendszerben a megfelelő tag nem szerepel, helyette szerepel

$$x = x_1 \quad (\text{illetve } y = y_1 \text{ vagy } z = z_1).$$

# Sík paraméteres vektoregyenlete

Legyen most  $S$  egy sík a térben.

## Definíció

$S$  *irányvektorainak egy független rendszere* két olyan  $\vec{v}_1, \vec{v}_2$  vektor, amelyek párhuzamosak  $S$ -sel és lineárisan függetlenek (azaz egyik sem többszöröse a másiknak).

Ekkor a  $P$  pont pontosan akkor van rajta  $S$ -en, ha

$$\vec{p} = \vec{p}_1 + t\vec{v}_1 + s\vec{v}_2$$

valamely  $t, s \in \mathbf{R}$  esetén. Ez  $S$  *paraméteres vektoregyenlete*.

# Sík normálvektora

Legyen  $S$  egy sík a térben.

## Definíció

Azt mondjuk, hogy  $S$  egy **normálvektora** bármely olyan  $\vec{n} \neq \vec{0}$  vektor, amely merőleges minden  $S$ -sel párhuzamos  $\vec{v}$  vektorra.

Egy adott  $S$  sík bármely két normálvektora párhuzamos egymással. Alkalmazásokban hasznos lesz egy 1-hosszú  $\vec{n}_0$  normálvektort választani, amely előjel erejéig egyértelműen meghatározott:

$$\vec{n}_0 = \pm \frac{\vec{n}}{|\vec{n}|}.$$

## Állítás

Legyen  $\vec{v}_1, \vec{v}_2$  az  $S$  irányvektorainak egy független rendszere. Ekkor

$$\vec{n} = \vec{v}_1 \times \vec{v}_2$$

normálvektora  $S$ -nek.

# Sík vektoregyenlete

Legyen  $P_1$  egy pont és  $\vec{n} \neq \vec{0}$ . Ekkor, az egyetlen olyan sík egyenlete, amely illeszkedik  $P_1$ -re és egy normálvektora  $\vec{n}$ :

$$\langle \vec{p} - \vec{p}_1, \vec{n} \rangle = 0.$$

Ez  $S$  vektoregyenlete.



## Sík általános egyenlete

Legyen az előző lap jelölésein túl  $P_1(x_1, y_1, z_1)$ ,  $P(x, y, z)$  és  $\vec{n} = (A, B, C)$ . Ekkor a vektoregyenlet

$$\langle (x - x_1, y - y_1, z - z_1), \vec{n} \rangle = 0,$$

azaz átalakítva:

$$Ax + By + Cz - (Ax_1 + By_1 + Cz_1) = 0.$$

Gyakran bevezetjük a  $D = -(Ax_1 + By_1 + Cz_1)$  jelölést, amivel  $S$  **általános egyenlete**:

$$Ax + By + Cz + D = 0.$$

# Normálegyenlet, pont és sík távolsága

Legyen  $S$  az

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

általános egyenletű sík. Amennyiben teljesül

$$|\vec{n}| = \sqrt{A^2 + B^2 + C^2} = 1,$$

akkor azt mondjuk hogy ez  $S$  egy **normálegyenlete**.

Legyen  $P(x, y, z)$  tetszőleges pont a térben. Láttuk, hogy ekkor a  $\langle \overrightarrow{P_1P}, \vec{n} \rangle$  skalár-szorzat előjel erejéig éppen a  $\overrightarrow{P_1P}$  vektor  $\vec{n} = (A, B, C)$ -re való vetületének előjeles hosszát adja.

## Állítás

*Ha  $S$  normálegyenlete  $Ax + By + Cz + D = 0$ , akkor  $P(x, y, z)$  távolsága az  $S$  síktól:*

$$d(P, S) = |Ax + By + Cz + D|.$$