

Algebra ir geometrija informatikams. Paskaitų konspektas. Rimantas Grigutis

## 12 paskaita. Tiesė erdvėje. Dviejų tiesių, tiesės ir plokštumos padėtis erdvėje.

Tiesę erdvėje galima apibrėžti kaip dviejų sisikertančių plokštumų susikirtimo bendrų taškų aibę. Taigi, kiekvieną tiesę galima užrašyti dviejų tiesinių lygčių sistemo:

$$\begin{cases} a_1x + b_1y + c_1z + d_1 = 0 \\ a_2x + b_2y + c_2z + d_2 = 0 \end{cases}. \quad (1)$$

Tai **bendroji tiesės lygtis**.

Tegu  $A_0(x_0, y_0, z_0) \Leftrightarrow$  fiksotas tiesės  $t$  taškas, o  $A(x, y, z)$  - bet kuris tiesės  $t$  taškas, ir  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  - nenulinis vektorius lygiagretus tiesei  $t$ . Tada vektoriai  $\mathbf{AA}_0 = (x \Leftrightarrow x_0, y \Leftrightarrow y_0, z \Leftrightarrow z_0)$  ir  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  yra kolinearūs. Todėl

$$\frac{x \Leftrightarrow x_0}{k} = \frac{y \Leftrightarrow y_0}{l} = \frac{z \Leftrightarrow z_0}{m}.$$

Šis tiesės pavidas vadinamas **kanonine tiesės lygtimi**, o vektorius  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  vadinamas tiesės  $t$  **krypties vektoriumi**.

Vektorių  $\mathbf{AA}_0 = (x \Leftrightarrow x_0, y \Leftrightarrow y_0, z \Leftrightarrow z_0)$  ir  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  kolinearumą galėtume užrašyti ir taip:

$$\mathbf{AA}_0 = t\mathbf{v}$$

arba

$$\begin{aligned} x \Leftrightarrow x_0 &= tk \\ y \Leftrightarrow y_0 &= tl \\ z \Leftrightarrow z_0 &= tm \end{aligned}$$

ir

$$\begin{aligned} x &= x_0 + tk \\ y &= y_0 + tl \\ z &= z_0 + tm \end{aligned}$$

Tai parametrinės tiesės  $t$  lygtys.

Kaip iš bendrosios tiesės lygties rasti kanoninę tiesės lygtį?

Tegu (1) yra bendroji tiesės  $t$  lygtis. Tiesės  $t$  krypties vektorius  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  tai bet kuris vektorius lygiagretus abiems plokštumoms:  $a_1x + b_1y + c_1z + d_1 = 0$  ir  $a_2x + b_2y + c_2z + d_2 = 0$ , t.y. vektorius  $\mathbf{v}$  yra statmenas abiems plokštumų normalės vektoriams  $\mathbf{n}_1 = (a_1, b_1, c_1)$  ir  $\mathbf{n}_2 = (a_2, b_2, c_2)$ . Taigi vektoriumi  $\mathbf{v}$  galėtų būti vektorius

$$\mathbf{v} = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 = \left( \begin{vmatrix} b_1 & c_1 \\ b_2 & c_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} \right).$$

Norint rasti kurį nors vieną tiesės tašką  $A_0$ , reiktų paimti kurį nors sistemos (1) sprendinį  $(x_0, y_0, z_0)$ .

Tiesių padėties koordinacijų sistemos atžvilgiu.

Tegu  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  - tiesės  $t$  krypties vektorius.

1.  $k = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v} \cdot \mathbf{i} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v}$  lygiagretus  $yz$  plokštumai
2.  $l = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v} \cdot \mathbf{j} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v}$  lygiagretus  $xz$  plokštumai
3.  $m = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v} \cdot \mathbf{k} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v}$  lygiagretus  $xy$  plokštumai
4.  $k = l = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v} \parallel \mathbf{k} \Leftrightarrow \mathbf{v}$  lygiagretus  $Oz$  ašiai
5.  $l = m = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v} \parallel \mathbf{i} \Leftrightarrow \mathbf{v}$  lygiagretus  $Ox$  ašiai
6.  $k = m = 0 \Leftrightarrow \mathbf{v} \parallel \mathbf{j} \Leftrightarrow \mathbf{v}$  lygiagretus  $Oy$  ašiai.

**Teorema(dviejų tiesių padėties erdvėje).** Tegu duotos dvi tiesės:

$$t_1 : \frac{x \leftrightarrow x_1}{k_1} = \frac{y \leftrightarrow y_1}{l_1} = \frac{z \leftrightarrow z_1}{m_1}$$

$$t_2 : \frac{x \leftrightarrow x_2}{k_2} = \frac{y \leftrightarrow y_2}{l_2} = \frac{z \leftrightarrow z_2}{m_2}.$$

Tada

- 1) tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  lygiagrečios  $\Leftrightarrow \frac{k_1}{k_2} = \frac{l_1}{l_2} = \frac{m_1}{m_2}$ .
- 2) tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  statmenos  $\Leftrightarrow k_1k_2 + l_1l_2 + m_1m_2 = 0$ .
- 3) kampus  $\varphi$  tarp tiesių  $t_1$  ir  $t_2$  randamas iš lygties

$$\cos \varphi = \frac{k_1k_2 + l_1l_2 + m_1m_2}{\sqrt{k_1^2 + l_1^2 + m_1^2} \sqrt{k_2^2 + l_2^2 + m_2^2}}.$$

4) tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  yra prasilenkiančios  $\iff$

$$\begin{vmatrix} k_1 & l_1 & m_1 \\ k_2 & l_2 & m_2 \\ x_2 \Leftrightarrow x_1 & y_2 \Leftrightarrow y_1 & z_2 \Leftrightarrow z_1 \end{vmatrix} \neq 0.$$

5) tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  priklauso vienai plokštumai  $\iff$

$$\begin{vmatrix} k_1 & l_1 & m_1 \\ k_2 & l_2 & m_2 \\ x_2 \Leftrightarrow x_1 & y_2 \Leftrightarrow y_1 & z_2 \Leftrightarrow z_1 \end{vmatrix} = 0.$$

**Irodymas.**

1)

tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  lygiagrečios

$$\iff \text{krypties vektoriai } \mathbf{v}_1 = (k_1, l_1, m_1) \text{ ir } \mathbf{v}_2 = (k_2, l_2, m_2) \text{ lygiagretūs} \\ \iff \frac{k_1}{k_2} = \frac{l_1}{l_2} = \frac{m_1}{m_2}.$$

2)

tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  statmenos

$$\iff \text{krypties vektoriai } \mathbf{v}_1 = (k_1, l_1, m_1) \text{ ir } \mathbf{v}_2 = (k_2, l_2, m_2) \text{ statmeni} \\ \iff k_1 k_2 + l_1 l_2 + m_1 m_2 = 0.$$

3) kampus  $\varphi$  tarp tiesių  $t_1$  ir  $t_2$  tai kampus tarp krypties vektorių  $\mathbf{v}_1 = (k_1, l_1, m_1)$  ir  $\mathbf{v}_2 = (k_2, l_2, m_2)$ , todėl

$$\cos \varphi = \frac{k_1 k_2 + l_1 l_2 + m_1 m_2}{\sqrt{k_1^2 + l_1^2 + m_1^2} \sqrt{k_2^2 + l_2^2 + m_2^2}}.$$

4)

tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  yra prasilenkiančios

$$\iff \text{vektorai } \mathbf{v}_1 = (k_1, l_1, m_1), \mathbf{v}_2 = (k_2, l_2, m_2) \text{ ir} \\ \mathbf{A}_1 \mathbf{A}_2 = (x_2 \Leftrightarrow x_1, y_2 \Leftrightarrow y_1, z_2 \Leftrightarrow z_1) \text{ néra komplanarūs} \\ \iff \mathbf{v}_1 \cdot (\mathbf{v}_2 \times \mathbf{A}_1 \mathbf{A}_2) \neq 0.$$

5)

tiesės  $t_1$  ir  $t_2$  priklauso vienai plokštumai  
 $\iff$  vektoriai  $\mathbf{v}_1 = (k_1, l_1, m_1)$ ,  $\mathbf{v}_2 = (k_2, l_2, m_2)$  ir  
 $\mathbf{A}_1 \mathbf{A}_2 = (x_2 \Leftrightarrow x_1, y_2 \Leftrightarrow y_1, z_2 \Leftrightarrow z_1)$  komplanarūs  
 $\iff \mathbf{v}_1 \cdot (\mathbf{v}_2 \times \mathbf{A}_1 \mathbf{A}_2) = 0.$

**Įrodyta.**

**Teorema(tiesės ir plokštumos padėtis erdvėje).** Tegu duota tiesė  $t$ :

$$\frac{x \Leftrightarrow x_0}{k} = \frac{y \Leftrightarrow y_0}{l} = \frac{z \Leftrightarrow z_0}{m}$$

ir plokštuma  $P$ :

$$ax + by + cz + d = 0.$$

- 1) tiesė  $t$  lygiagreti plokštumai  $P \iff ak + bl + cm = 0$   
 2) tiesė  $t$  statmena plokštumai  $P \iff \frac{a}{k} = \frac{b}{l} = \frac{c}{m}.$

**Įrodymas.** Tiesė  $t$  lygiagreti plokštumai  $P$  tada ir tik tada, kai tiesės  $t$  krypties vektorius  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  statmenas plokštumos  $P$  normalės vektoriui  $\mathbf{n} = (a, b, c)$ :

$$ak + bl + cm = 0$$

Tiesė  $t$  statmena plokštumai  $P$  tada ir tik tada, kai tiesės  $t$  krypties vektorius  $\mathbf{v} = (k, l, m)$  lygiagretus plokštumos  $P$  normalės vektoriui  $\mathbf{n} = (a, b, c)$ :

$$\frac{a}{k} = \frac{b}{l} = \frac{c}{m}.$$

**Įrodyta.**

Dabar aptarsime atstumo problemą tiesei erdvėje.

Tegu  $A(a_1, a_2, a_3)$  ir  $B(b_1, b_2, b_3) \Leftrightarrow$  fiksuoti tiesės  $t$  taškai,  $P(x, y, z) \Leftrightarrow$  bet kuris tiesės  $t$  taškas, ir  $\mathbf{AB} = (b_1 \Leftrightarrow a_1, b_2 \Leftrightarrow a_2, b_3 \Leftrightarrow a_3)$  - nenulinis vektorius lygiagretus tiesei  $t$ . Tada vektoriai  $\mathbf{AP} = \mathbf{OP} \Leftrightarrow \mathbf{OA}$  ir  $\mathbf{AB}$  yra kolinearūs:

$$\mathbf{OP} \Leftrightarrow \mathbf{OA} = t\mathbf{AB}.$$

Tada lygybė

$$\mathbf{OP} = \mathbf{OA} + t\mathbf{AB} \quad (\Leftrightarrow -\infty < t < +\infty)$$

vadinama **vektorine tiesės t lygtimi**.

**Teorema(taško atstumas iki tiesės).** Tegu  $C$  yra erdvės taškas ir  $t \Leftrightarrow$  tiesė, einanti per du taškus  $A$  ir  $B$ . Tada egzistuoja lygiai vienas toks tiesės  $t$  taškas  $P$ , kad vektorius  $\mathbf{CP}$  yra statmenas vektoriui  $\mathbf{AB}$  ir

$$\mathbf{OP} = \mathbf{OA} + t\mathbf{AB}, \quad t = \frac{\mathbf{AB} \cdot \mathbf{AC}}{\|\mathbf{AB}\|^2},$$

ir taško  $C$  atstumas iki tiesės  $t$  lygus

$$CP = \frac{\sqrt{AC^2 \cdot AB^2 \Leftrightarrow (\mathbf{AC} \cdot \mathbf{AB})^2}}{AB}.$$

**Įrodomas.** Tegu  $\mathbf{OP} = \mathbf{OA} + t\mathbf{AB}$  ir vektorius  $\mathbf{CP}$  yra statmenas vektoriui  $\mathbf{AB}$ . Tada

$$\begin{aligned} \mathbf{CP} \cdot \mathbf{AB} &= 0 \\ (\mathbf{OP} \Leftrightarrow \mathbf{OA}) \cdot \mathbf{AB} &= 0 \\ (\mathbf{OA} + t\mathbf{AB} \Leftrightarrow \mathbf{OA}) \cdot \mathbf{AB} &= 0 \\ (\mathbf{CA} + t\mathbf{AB}) \cdot \mathbf{AB} &= 0 \\ \mathbf{CA} \cdot \mathbf{AB} + t\mathbf{AB} \cdot \mathbf{AB} &= 0 \\ \Leftrightarrow \mathbf{AC} \cdot \mathbf{AB} + t\|\mathbf{AB}\|^2 &= 0 \\ t &= \frac{\mathbf{AB} \cdot \mathbf{AC}}{\|\mathbf{AB}\|^2}. \end{aligned}$$

Vektoriai  $\mathbf{CP}$  ir  $\mathbf{PA}$  yra statmeni, todėl iš Pitagoro teoremos trikampiui  $PAC$  (kampus prie viršūnės  $P \Leftrightarrow$  status) turime:

$$\begin{aligned} CP^2 &= AC^2 \Leftrightarrow PA^2 \\ &= AC^2 \Leftrightarrow \|t\mathbf{AB}\|^2 \\ &= AC^2 \Leftrightarrow t^2 AB^2 \\ &= AC^2 \Leftrightarrow \left( \frac{\mathbf{AB} \cdot \mathbf{AC}}{\|\mathbf{AB}\|^2} \right)^2 AB^2 \\ &= \frac{AC^2 \cdot AB^2 \Leftrightarrow (\mathbf{AC} \cdot \mathbf{AB})^2}{AB^2}. \end{aligned}$$

O tai ir reikėjo įrodyti.

**Įrodyta.**