

☆空間内の直線のベクトル方程式



空間内の直線のベクトル方程式は、平面上の直線のベクトル方程式の場合と、全く同様に定義される(以前の犬フリの参照のこと!!)。つまり、

▷Point◁

2点A, Bを通る直線のベクトル方程式は、直線上の点をPとすると、 $\vec{OP} = \vec{OA} + t\vec{AB}$, つまり $\vec{OP} = (\text{通る点の位置ベクトル}) + t(\text{方向ベクトル})$ である。

しかし、空間内の直線を正確に図示することは、ほとんど不可能です。よって図示してから直線をイメージするのは、ベクトル方程式をみて直線をイメージせぬばなりません!!

(例) 2点A(-2, 1, -1), B(1, 3, 2)を通る直線のベクトル方程式

$\vec{OA} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\vec{AB} = \vec{OB} - \vec{OA} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ より

$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ とする。

→ この式をみて、どんな直線をイメージできますか?

平面上の直線の方程式

点(p, q)を通り、方向ベクトル $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ の直線のベクトル方程式は、

$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} x = p + at \\ y = q + bt \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x - p = at \\ y - q = bt \end{cases}$

$\therefore \frac{x-p}{a} = \frac{y-q}{b} \dots \textcircled{1}$

これが直線の方程式です。

空間内の直線の方程式

点(p, q, r)を通り、方向ベクトル $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ の直線のベクトル方程式は、

$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} x = p + at \\ y = q + bt \\ z = r + ct \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x - p = at \\ y - q = bt \\ z - r = ct \end{cases}$

$\therefore \frac{x-p}{a} = \frac{y-q}{b} = \frac{z-r}{c} \dots \textcircled{2}$

これが平面の方程式です。

- ①は、 $y - q = \frac{b}{a}(x - p)$ と変形でき、この式は点(p, q)を通り、傾角 $\frac{b}{a}$ の直線を表しています。
- ②は、 $y \sim$ とか $z \sim$ というような1つだけの式には変形できません。なぜなら②は "=" (イコール) が2つあることからわかるように、2つの式の連立方程式だからです。つまり
- ② $\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{x-p}{a} = \frac{y-q}{b} \dots \textcircled{3} \\ \frac{y-q}{b} = \frac{z-r}{c} \dots \textcircled{4} \end{cases}$ (①と②は全く同じ式ですが意味が違います。①は平面上の直線の方程式、②は空間内の直線の方程式を平面を表現していることに注意しよう。)
- ③と④は空間内の平面を表しています。つまり③か④とは、2つの平面の交わりを意味しており、これが即ち、空間内の直線の正体です。2つの平面の交わりとして直線を表現しているのです。

▷Point◁ (直線の方程式のまとめ)

表にまとめるとわかりやすいワッ!!

	平面上の直線	空間内の直線
ベクトル方程式	点(p, q)を通り、方向ベクトル $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$	点(p, q, r)を通り、方向ベクトル $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$
一般の方程式	$\frac{x-p}{a} = \frac{y-q}{b}$	$\frac{x-p}{a} = \frac{y-q}{b} = \frac{z-r}{c}$
ベクトル方程式からtを消去したもの	$\Leftrightarrow y - q = \frac{b}{a}(x - p)$	$\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{x-p}{a} = \frac{y-q}{b} \\ \frac{y-q}{b} = \frac{z-r}{c} \end{cases}$

いわゆる2つの直線の方程式

2つの平面の連立方程式と考える。

この▷Point◁をしっかりと整理して頭に入れておこう!!

- (1) 2点A(1, 2), B(-1, 6)を通る直線とx軸との交点を求めよ。
- (2) 2点A(1, 1, 3), B(2, 3, 1)を通る直線とxy平面との交点を求めよ。

<考え方> 平面上ではx軸は"y=0", 空間内ではxy平面は"z=0"です。

(解) ベクトル方程式を利用する方法 → (2)は、この方法がbestでしょう♡

(1) $\vec{AB} = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$ より、ベクトル方程式は、
 $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-2t \\ 2+4t \end{pmatrix}$
x軸との交点は y=0 とすればよいので
 $2+4t=0 \Rightarrow t=-\frac{1}{2}$
このときx座標は $1-2(-\frac{1}{2})=2$
 $\therefore (2, 0)$ //

(2) $\vec{AB} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}$ より、ベクトル方程式は、
 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+t \\ 1+2t \\ 3-2t \end{pmatrix}$
xy平面との交点は z=0 とすればよいので
 $3-2t=0 \Rightarrow t=\frac{3}{2}$
このとき、 $x=1+\frac{3}{2}=\frac{5}{2}$, $y=1+2\cdot\frac{3}{2}=4$
 $\therefore (\frac{5}{2}, 4, 0)$ //

ベクトル方程式を利用しない方法 → (1)は、この方法がbestでしょう♡

(1) $\vec{AB} = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$ より、求める直線の方程式は
 $\frac{x-1}{-2} = \frac{y-2}{4}$
y=0を代入して計算すると x=2
 $\therefore (2, 0)$ //

(2) $\vec{AB} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}$ より、求める直線の方程式は
 $\frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{2} = \frac{z-3}{-2}$
z=0を代入すると $\frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{2} = \frac{3}{-2}$
 $\therefore \frac{x-1}{1} = \frac{3}{-2}, \frac{y-1}{2} = \frac{3}{-2} \Rightarrow x=\frac{5}{2}, y=4$
 $\therefore (\frac{5}{2}, 4, 0)$ //

2直線 $l: \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$, $m: \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ について
(s, t は媒介変数)

(1) l と m の交点の座標を求めよ。

(2) 点 $P(4, 1)$ から l に垂線 PQ をおろす。このとき点 Q の座標を求めよ。

→ まずは l, m の式をみて、どんな直線なのかイメージできなければなりません

例として、例えば $l: \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ を成分比較して $\begin{cases} x=s \\ y=3+2s \end{cases}$ という関係式は、

" l 上の点が $(s, 3+2s)$ という形における" ということを意味しています。 (心) ナルホド ナルホド

(解) (1) l 上の点を $(s, 3+2s)$
 m 上の点を $(6-2t, 1+3t)$ とおくと
 l と m の交点-は、こちらが一致するまで
 $\begin{cases} s=6-2t \\ 3+2s=1+3t \end{cases} \therefore s=2, t=2$
 \therefore 求める交点は $(2, 7)$ //

l の方向ベクトル $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$
 m の " $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$
 $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ だから l と m は交わる。

(2) $Q(s, 3+2s)$ とおくと $PQ \perp l$ より
 $\vec{PQ} \cdot (l \text{ の方向ベクトル}) = 0$
 $\vec{PQ} = \vec{OQ} - \vec{OP} = \begin{pmatrix} s \\ 3+2s \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s-4 \\ 2+2s \end{pmatrix}$
 l の方向ベクトル $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ より
 $1 \cdot (s-4) + 2 \cdot (2+2s) = 0 \therefore s=0$
 \therefore $Q(0, 3)$ //

l 上の点で $PQ \perp l$ の交点
 点 Q を求めよの事です。

(注) l と m をベクトル方程式ではなく、普通の方程式の形に直せば、この問題は中学校レベルの問題になります。

$l: \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s \\ 3+2s \end{pmatrix}$ より $\begin{cases} x=s \\ y=3+2s \end{cases}$ s を消去して $y=2x+3$
 $m: \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6-2t \\ 1+3t \end{pmatrix}$ より $\begin{cases} x=6-2t \\ y=1+3t \end{cases}$ t を消去して $3x+2y=20$
 つまり (1) $y=2x+3$ と $3x+2y=20$ の交点を求めよ
 (2) $P(4, 1)$ から $y=2x+3$ における垂線の足を求めよ、となります。

(注) だから「最初から普通の方程式で書けばいいやん、なんでいちいちベクトルにするの?」
 と思うかもしれませんが、実は後で学習する空間の直線を考えるときは、
 ベクトルでしかできないのです。空間の直線は、いわゆる普通の方程式で書け表す
 ことができません。ですから、上の問題は、そのための準備ということですね。
 "ベクトルらしさ"を感じてください。 (心) はーい。

2直線 $l: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$, $m: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ (s, t : 媒介変数) は、
 交わりかどうか調べよ。交わり場合は、その交点を求めよ。

<考え方> l の方向ベクトル $\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$ と m の方向ベクトル $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ は平行ではないので、 l と m は
 平行ではありません。しかし空間内の2直線は、平行でないからといって交わりは限らない
 ので、交わりかどうかの判定は、交点が存在するかどうかを調べることになります。
 (平面上の2直線の場合は、「交わりから交点が存在する」と考えるのに対して、空間内の
 2直線の場合は「交点が存在するから交わり」と考えるのです。 (心) ナルホド 納得!!

(解) $l: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+2s \\ -1-3s \\ s \end{pmatrix}$ より、 l 上の点は $(1+2s, -1-3s, s)$ とおける。
 $m: \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1+2t \\ 2+t \\ -1+2t \end{pmatrix}$ より、 m 上の点は $(-1+2t, 2+t, -1+2t)$ とおける。
 \therefore l 上の点と m 上の点一致する、つまり x 座標、 y 座標、 z 座標が等しいとすると
 $\begin{cases} 1+2s = -1+2t \quad \text{---①} \\ -1-3s = 2+t \quad \text{---②} \\ s = -1+2t \quad \text{---③} \end{cases}$ (文字が2つなので式が3つあります。(この場合は、
 2つの式だけに注目して解き、その解が残りの式も
 満たしていることを確認します。)

①か②より $s = -1, t = 0$
 これは③も満たしている。つまり①か②か③をみたす s, t は、存在1組存在する。
 $\therefore l$ と m の交点が存在し、 l と m は交わりかどうかが
 求める交点は $s = -1$ を l の式に代入して、 $(-1, 2, -1)$ //

点 $P(3, -1, 4)$ から 2点 $A(0, -2, -3)$, $B(8, 4, 7)$ を通る直線に垂線 PH を下す。
 このとき点 H の座標を求めよ。

<考え方> 点 H は直線 AB 上の点なので、直線 AB のベクトル方程式より、点 H の座標を
 設定しよ。あとは $PH \perp AB$ より、...

(解) 直線 AB のベクトル方程式は、 $\vec{AB} = \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ 10 \end{pmatrix}$ より
 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ 10 \end{pmatrix}$ ---(*)

 点 H は直線 AB 上の点なので、 $H(8t, -2+6t, -3+10t)$ とおける。
 $\therefore \vec{PH} = \vec{OH} - \vec{OP} = \begin{pmatrix} 8t \\ -2+6t \\ -3+10t \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8t-3 \\ -3+6t \\ -7+10t \end{pmatrix}$
 $PH \perp AB$ より $\vec{PH} \cdot \vec{AB} = 0$ より
 $8(-3+6t) + 6(-1+6t) + 10(-7+10t) = 0 \therefore t = \frac{1}{2}$
 \therefore 点 H の座標は $(4, 1, 2)$ //

(*) $\begin{pmatrix} 8 \\ 6 \\ 10 \end{pmatrix} \parallel \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$ より、 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$ としても OK です。

ベクトル方程式で
 何かが
 やりやすいかも