

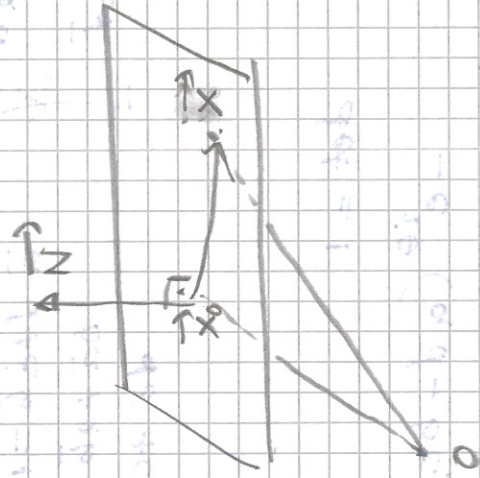
M1 Πλ η ε β ο ρ α δ α → Ι. Δ. Π η α ρ α ς

Π α ρ ι δ ι α ρ ε τ ι α ς, μ έ ρ ο ς β

Ε ί δ α ς μ έ ρ η ς α ί ρ α α ς π α ρ α λ λ η ς ε ί ρ α ς τ ω ν ε ρ μ α τ ω ν.

Ε ρ η κ τ ε ρ ω σ μ α ς τ ή ρ α ε ν ε ς χ ω ρ ο \mathbb{R}^3 , κ α ι ε σ τ ω ε ν ε

ε ν ι κ τ ο μ έ κ α θ ε ς σ τ α μ η ς $\vec{N} = (A, B, C)$.



$$\vec{X} = (x, y, z)$$

$$\vec{X}_0 = (x_0, y_0, z_0)$$

Α ς ε ρ η κ τ ε ρ ω σ μ α ς ε σ τ ι η ε ρ χ η τ ω ν \vec{N} ε ρ α ν ε ε ε ν ε ρ η ς X_0 τ ω ν ε ρ μ α τ ω ν, ε σ τ ε ν. Τ ο ς τ, ε ν \vec{X} τ ο ς α ι ο ε ρ η ς τ ω ν ε ρ μ α τ ω ν,

$$\vec{N} \cdot (\vec{X} - \vec{X}_0) = 0$$

Π α ρ α λ λ η ς

$$(A, B, C) \cdot (x - x_0, y - y_0, z - z_0) = 0$$

Ε ρ η κ τ ο μ

$$\boxed{Ax + By + Cz = D} \text{ ο ν α ν } D = Ax_0 + By_0 + Cz_0.$$

Α ς π α ρ α λ λ η ς η ε ρ τ η ς κ α ρ ι ς τ α μ η ε ρ η μ η τ ω ν ε ρ μ α τ ω ν.

Α ς, ε ν τ ο ς ε σ τ ε ν τ

$$3x - y + z = 1$$

ω ς τ ε $\vec{N} = (3, -1, 1)$. Π ι ο τ α

$$x + z = 0,$$

$\vec{N} = (1, 0, 1)$ κ. ο. κ.

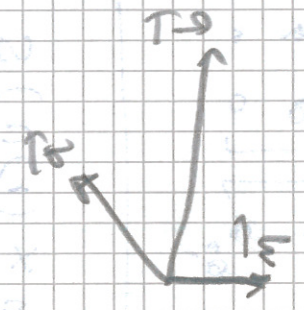
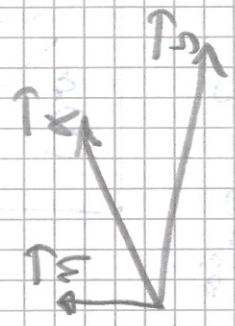
\vec{n}
 Ανι των άξων, δώδενος είνος καθέτας διανύσματος \vec{n} και
 είνος εντός, μπορούμε να προσδιορίσμε το έντος να
 είνος κθετα εν \vec{n} και η γωνία εν εν \vec{x}_0 . Για
 ταυτότητα, το έντος να είνος κθετα εν $(1, -4, 2)$
 και η γωνία εν $(0, 0, 1)$ είνος να

$$1 \cdot x - 4y + 2 \cdot z = 1 \cdot 0 + (-4) \cdot 0 + 2 \cdot 1$$

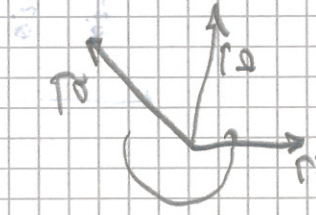
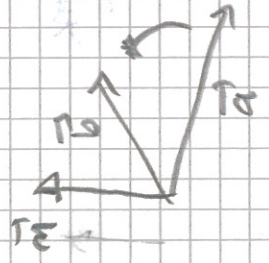
\vec{n}

$$x - 4y + 2z = 2$$

Το πρόβλημα παρ ότι ης αναχορήσια τύρα, είνος έντος,
 Δώδενος $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$ ης $\vec{a} \parallel \vec{b}$,
 να βρεθεί η έντος κθετα διάνυσμα εν \vec{a}, \vec{b} . Μπορούμε
 να αναζητήσμε ότι έντος ενό τέτατο διανύσματος



άρα, ης κθετα ενος να ηρθεί ης καθορίσμε εν
 γονό εν \vec{n} . Επιτέως εν \vec{n} ης των έντος ενος:



αν θέσμε πρόσω διάνυσμα να \vec{a} και ης να \vec{b} .

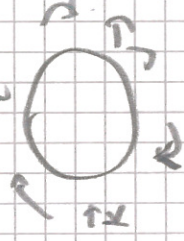
Μένει να προσδιορίσουμε το μέτρο του $\vec{\gamma}$, το οποίο εύ-
olis να καθορίσει $\vec{a} \wedge \vec{b}$, ως εξωτερικό γινόμενο των \vec{a}, \vec{b} .

Προσέγγιση: έχοντας ήδη μάθει να βρίσκουμε διανύσματα και
παι είναι τα δάκτυλα!

Υπάρχει διαφορά πάλι να προσδιορίσουμε το $|\vec{a} \wedge \vec{b}|$, άρα
και το $\vec{a} \wedge \vec{b}$ θα ξεκινήσουμε από τα διανόματα τους θέλουμε

$$\vec{c} = (1, 0, 0) \quad \vec{j} = (0, 1, 0) \quad \vec{k} = (0, 0, 1)$$

και θα δούμε να εξωτερικά τους γινόμενα ως εξής



$$\vec{i} \wedge \vec{j} = \vec{j} \wedge \vec{j} = \vec{k} \wedge \vec{k} = \vec{0}$$

$$\vec{j} \wedge \vec{j} = \vec{k} \wedge \vec{k} = \vec{0}$$

$$\vec{k} \wedge \vec{k} = \vec{j} \wedge \vec{j} \quad (\text{δείτε το πιο πάνω
"προσέγγιση"})$$

$$\vec{i} \wedge \vec{k} = \vec{j} \wedge \vec{j} = -\vec{k} \quad \vec{k} \wedge \vec{j} = -\vec{i}$$

Έχοντας τους κανόνες αυτούς μπορούμε, παραφύσει

$$\vec{a} = a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k} \quad \vec{b} = b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} + b_3 \vec{k}$$

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = (a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k}) \wedge (b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} + b_3 \vec{k})$$

$$= a_1 b_2 \vec{i} \wedge \vec{j} + a_1 b_3 \vec{i} \wedge \vec{k}$$

$$+ a_2 b_3 \vec{j} \wedge \vec{k}$$

$$+ a_3 b_1 \vec{k} \wedge \vec{i} + a_3 b_2 \vec{k} \wedge \vec{j} =$$

$$= (a_2 b_3 - a_3 b_2) \vec{e}^1 + (a_3 b_1 - a_1 b_3) \vec{e}^2 + (a_1 b_2 - a_2 b_1) \vec{e}^3$$

$$= \begin{vmatrix} a_2 & a_3 & \vec{e}^1 \\ a_3 & a_1 & \vec{e}^2 \\ a_1 & a_2 & \vec{e}^3 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_1 & a_3 & \vec{e}^1 \\ a_3 & b_1 & \vec{e}^2 \\ a_1 & b_2 & \vec{e}^3 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & \vec{e}^1 \\ a_2 & b_1 & \vec{e}^2 \\ a_3 & b_2 & \vec{e}^3 \end{vmatrix} =$$

= (ομοτακική επίφορα)

$$\begin{vmatrix} \vec{e}^1 & \vec{e}^2 & \vec{e}^3 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

Μέχρι τώρα αιώνα, έχουμε \mathbb{R}^3 .

$$\vec{a} = (1, 2, 0) \quad \vec{b} = (0, -1, 3)$$

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}^1 & \vec{e}^2 & \vec{e}^3 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 3 \end{vmatrix} \vec{e}^1 + \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{vmatrix} \vec{e}^2 + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{vmatrix} \vec{e}^3$$

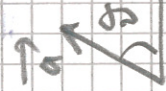
$$+ \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{vmatrix} \vec{e}^3 = (6, -3, 1).$$

Επίσης, για κάθε $\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^3$,

$$\vec{a} \wedge \vec{a} = \vec{0} \quad \vec{a} \wedge \vec{b} = -\vec{b} \wedge \vec{a}$$

Το πόνο που πένει να συνδυάσουμε είναι $\vec{a} \wedge \vec{b}$. Ουκιστήρι

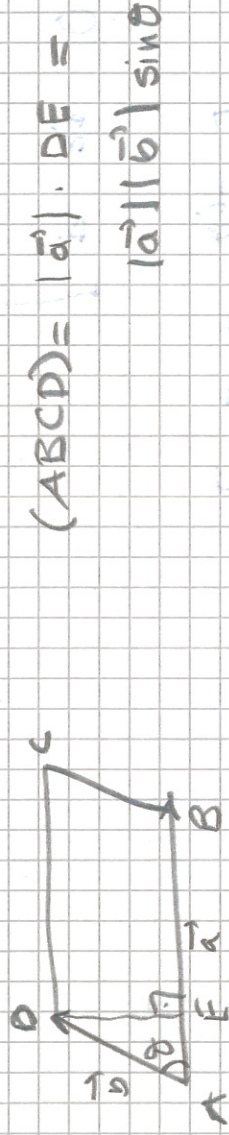
$$\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|}$$



\vec{b}

$$\text{Είναι τώρα, } \sin \theta = \frac{|\vec{a} \wedge \vec{b}|}{|\vec{a}| |\vec{b}|}.$$

Ανταθί, $\eta \|\vec{a}\| \|\vec{b}\|$ είναι η έμβαση τῆς παραλληλογραμμοῦ τῶν \vec{a}, \vec{b} . Ἐπίσης, ἡ έμβαση τῶν ABCD εἶναι



Παράδειγμα Να βρεθῆ ἡ έμβαση τῶν έπιπέδων

Ποῦ ὁρίσθων τῶν $\vec{a} = (1, 0, 1)$ $\vec{b} = (0, -1, 2)$ καὶ ἰσχυρῶς ἄλλη.

ἔχουμε $\vec{a} \wedge \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{vmatrix}$

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} = (1, -2, -1)$$

Ἄρα ἡ έπιπέδο εἶναι

$$1 \cdot x - 2 \cdot y - 1 \cdot z = 1 \cdot 0 - 2 \cdot 0 + 1 \cdot 0$$

$$x - 2y - z = 0$$

Παράδειγμα Να βρεθῆ ἡ έμβαση τῶν έπιπέδων ποῦ

περνᾶ ἀπὸ τὰ σημεῖα $P_1 = (1, 1, 1)$ $P_2 = (1, 2, 1)$ $P_3 = (0, 1, -1)$

ἔστω $\vec{a} = \vec{P_1 P_2} = (0, 1, 0)$ $\vec{b} = \vec{P_1 P_3} = (-1, 0, -2)$

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -2 \end{vmatrix} = (-2, 0, 2)$$

έπιπέδο εἶναι

$$-2x - 2z = (-2) \cdot 1 + 0 \cdot 1 + 2 \cdot 1 = -1$$

ἄρα $x + z = \frac{1}{2}$

Το ζεύγος διάνυσμα-συντεταγμένων τοι δά ψά αναπαριστά
ήδη τή φακή πρόσημο (συν \mathbb{R}^3)

$$(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}) = \vec{a} \cdot (\vec{b} \wedge \vec{c})$$

$$\text{Αν } \vec{a} = (a_1, a_2, a_3) \quad \vec{b} = (b_1, b_2, b_3) \quad \vec{c} = (c_1, c_2, c_3)$$

$$\text{τότε } (\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

Συντεταγμένη ομοτιμία | $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ / είναι 0

ή τους τών τριών τών $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$:

