



Lineáris algebra mérnököknek

BMETE93BG20



Egyenes, sík

2019-09-13 Kf81



Wettl Ferenc

ALGEBRA TANSZÉK

E lecke befejezése után a hallgató

- fel tudja írni egy síkbeli egyenes vagy egy térbeli sík explicit vektoregyenletét és egyenletrendszerét valamint implicit egyenletét és vektoregyenletét megadott adatokból vagy egy másik alakjából,
- fel tudja írni egy térbeli egyenes explicit vektoregyenletét és egyenletrendszerét valamint implicit egyenletrendszerét és vektoregyenlet-rendszerét megadott adatokból vagy a másik alakjából.

Alakzat egyenletei

D Alakzat implicit egyenletrendszere

Egy (geometriai) alakzat egy adott koordináta-rendszerre vonatkozó (implicit) egyenlet(rendszer)én olyan, a koordinátákra felírt egyenletrendszert értünk, melynek egyszerre minden egyenletét kielégítik az alakzathoz tartozó pontok koordinátái, de más pontokéhoz tartozók nem.

Az egyenletrendszer pontokba mutató vektorokra felírt alakját (implicit) vektoregyenlet(rendszer)nek nevezzük.

- P** Az origó közepű egységsugarú kör implicit egyenlete $x^2 + y^2 = 1$, míg implicit vektoregyenlete $|\mathbf{r}| = 1$ (ahol $\mathbf{r} = (x, y)$).
- F** Írjuk fel az xy -sík $(1, 0)$ és $(0, 1)$ pontján átmenő egyenes implicit egyenletét és vektoregyenletét!
- M** implicit egyenlet: $x + y = 1$
implicit vektoregyenlet: $(1, 1) \cdot \mathbf{r} = 1$
- F** Írjuk fel a tér $(1, 0, 0)$, $(0, 1, 0)$ és $(0, 0, 1)$ pontján átmenő sík implicit egyenletét és vektoregyenletét!
- M** implicit egyenlet: $x + y + z = 1$
implicit vektoregyenlet: $(1, 1, 1) \cdot \mathbf{r} = 1$
- F** Írjuk fel a tér $(1, 0, 0)$ és $(0, 0, 1)$ pontján átmenő sík egy implicit egyenletrendszerét és vektoregyenletrendszerét!
- M** implicit egyenletrendszer: $x + z = 1, y = 0$
implicit vektoregyenletrendszer: $(1, 0, 1) \cdot \mathbf{r} = 1, (0, 1, 0) \cdot \mathbf{r} = 0$.

D Alakzat explicit egyenletrendszere

Egy alakzat egy adott koordináta-rendszerre vonatkozó **explicit vagy paraméteres egyenletrendszerén** olyan egyenletrendszert értünk, melyben az egyenletek bal oldalán a pontok koordinátáit megadó változók, jobb oldalán adott paraméterek függvényei szerepelnek.

Az alakzat **explicit vektoregyenletén** olyan egyenletet értünk, melynek bal oldalán az alakzat pontjaiba mutató \mathbf{r} vektor, jobb oldalán paraméterektől függő vektorértékű függvény szerepel.

- P** Írjuk fel az $y = x^2$ egyenletű parabola explicit egyenletrendszerét és explicit vektoregyenletét!
- M** Válasszuk paraméternek a parabola egy pontjának első koordinátáját, azaz legyen $t = x$!
- Az explicit egyenletrendszer: $x = t, y = t^2$.
 - Az explicit vektoregyenlet: az előző lépés paraméterválasztása most is megfelel!
 - $\mathbf{r} = t\mathbf{i} + t^2\mathbf{j}$.
- m** Hamarosan látni fogjuk, hogy a lineáris egyenletrendszer megoldása nem más, mint egy **implicit egyenletrendszer átalakítása explicitté!**

Írányvektor, normálvektor

D Irányvektor

A sík vagy a tér egy egyenesével párhuzamos tetszőleges nemzérus \mathbf{v} vektort az egyenes **irányvektorának** nevezzük.

D Normálvektor

Egy síkbeli egyenesre merőleges, illetve a tér egy síkjára merőleges nemzérus vektort az egyenes, illetve a sík **normálvektorának** nevezzük.

Egyenes egyenlet(rendszer)ei

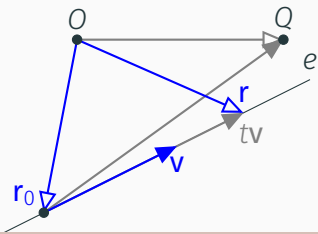
Egyenes explicit egyenlet(rendszer)ei

T Egyenes explicit vektoregyenlete

A sík vagy a tér minden egyenesének van

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + t\mathbf{v}, \quad t \in \mathbb{R}$$

alakú vektoregyenlete, és minden ilyen alakú egyenlet egy egyenes egyenlete, ahol $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$ az egyenes egy irányvektora, és \mathbf{r}_0 az egyenes egy tetszőleges, de rögzített pontjába mutató vektor.



- B** Mutasson \mathbf{r}_0 az egyenes egy tetszőleges pontjába. Világos, hogy az e egyenes bármely pontjába mutató \mathbf{r} vektorra $\mathbf{r} - \mathbf{r}_0 = t\mathbf{v}$ valamilyen t valós számra, azaz \mathbf{r} előáll $\mathbf{r}_0 + t\mathbf{v}$ alakban.
- Másrészt ha Q a sík egy tetszőleges, nem az e egyenesre eső pontja, akkor $\overrightarrow{OQ} - \mathbf{r}_0$ nem párhuzamos \mathbf{v} -vel, tehát nem is konstansszorososa, azaz $\overrightarrow{OQ} - \mathbf{r}_0 \neq t\mathbf{v}$ semmilyen t -re sem, így \overrightarrow{OQ} nem áll elő $\mathbf{r}_0 + t\mathbf{v}$ alakban.
 - Tehát az e tetszőleges pontjába mutató \mathbf{r} vektor felírható $\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + t\mathbf{v}$ alakban, és ez csak e pontjaira igaz.

T Egyenes explicit egyenletrendszere

A sík minden egyenesének van

$$x = x_0 + at$$

$$y = y_0 + bt$$

alakú egyenletrendszere, ahol $(a, b) \neq \mathbf{0}$ az egyenes egy irányvektora, és (x_0, y_0) az egyenes egy tetszőleges rögzített pontja. Hasonlóképp a tér minden egyenesének van

$$x = x_0 + at$$

$$y = y_0 + bt$$

$$z = z_0 + ct$$

alakú egyenletrendszere, ahol $(a, b, c) \neq \mathbf{0}$ az egyenes egy irányvektora, és (x_0, y_0, z_0) az egyenes egy tetszőleges rögzített pontja.

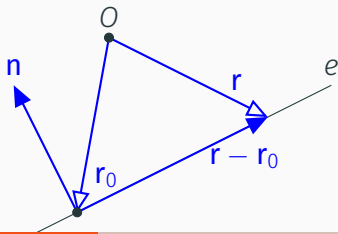
Síkbeli egyenes implicit egyenlet(rendszer)ei

T Síkbeli egyenes implicit vektoregyenlete

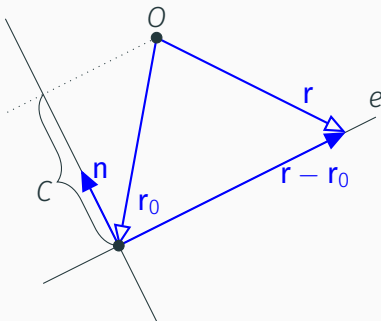
A sík minden egyenesének van $\mathbf{n} \cdot (\mathbf{r} - \mathbf{r}_0) = 0$, és vele ekvivalens

$$\mathbf{n} \cdot \mathbf{r} = C$$

alakú vektoregyenlete, és minden ilyen alakú egyenlet egy egyenes egyenlete, ahol $\mathbf{n} \neq \mathbf{0}$ az egyenes egy normálvektora, \mathbf{r}_0 az egyenes egy tetszőleges, de rögzített pontjába mutató vektor és C konstans.



- Az alábbi ábráról leolvasható, hogy ha az \mathbf{n} normálvektor **egységvektor**, akkor az C szám geometriai jelentése az, hogy az egyenes bármely pontjába mutató vektornak az \mathbf{n} egyenesére eső merőleges vetületének C a hossza, azaz C az origónak a síktól való **előjeles távolsága**. (Az előjel azt mondja meg, hogy az origó a sík melyik oldalán van.)



T Síkbeli egyenes (implicit) egyenlete

A sík minden egyenesének van

$$Ax + By = C \quad (1)$$

alakú egyenlete, és minden ilyen alakú egyenlet egy egyenes egyenlete, ahol A és B közül nem mindkettő nulla, és $(-B, A)$ az egyenes egy irányvektora.

P Síkbeli egyenes egyenletei

Írjuk fel a $(2, 3)$ és az $(1, 1)$ koordinátájú pontokon átmenő egyenes összes egyenlet(rendszer)ét!

M Számítsuk ki az egyenes irányvektorát és válasszunk ki egy pontot az egyenesen!

- $\mathbf{v} = (2, 3) - (1, 1) = (1, 2)$, $\mathbf{r}_0 = (1, 1)$.
- Az explicit vektoregyenletre vonatkozó képletbe helyettesítve:
 $\mathbf{r} = (1, 1) + t(1, 2)$.
- Az explicit egyenletrendszer:

$$x = 1 + t$$

$$y = 1 + 2t.$$

- Az irányvektor $(1, 2)$, amiből a normálvektor $(A, B) = (-2, 1)$.
Innen az egyenes implicit vektoregyenlete $(-2, 1) \cdot (\mathbf{r} - \mathbf{r}_0) = 0$,
azaz $(-2, 1) \cdot (x - 1, y - 1) = 0$ vagy
 $(-2, 1) \cdot (x, y) = (-2, 1) \cdot (1, 1)$, amiből az (implicit) egyenlete

$$2x - y = 1.$$

Sík egyenletei

Sík egyenlet(rendszer)ei

T Sík explicit egyenletei

Bármely síknak van

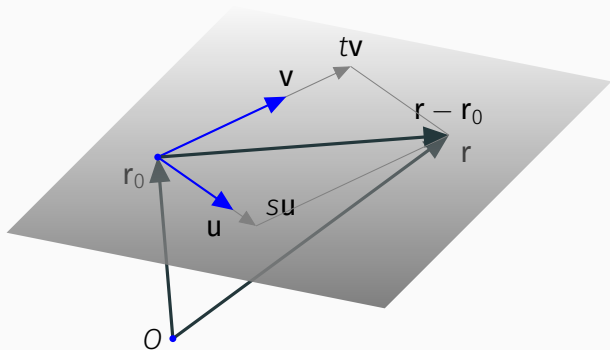
$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + s\mathbf{u} + t\mathbf{v}$$

alakú **explicit vektoregyenlete**, és minden ilyen alakú egyenlet egy sík egyenlete, ahol $\mathbf{u} = (a_1, b_1, c_1)$ és $\mathbf{v} = (a_2, b_2, c_2)$ a sík két nem párhuzamos vektora és $\mathbf{r}_0 = (x_0, y_0, z_0)$ a sík egy tetszőleges, de rögzített pontjába mutató vektor. A fenti egyenlet ekvivalens alakja a sík **explicit egyenletrendszere**:

$$x = x_0 + sa_1 + ta_2$$

$$y = y_0 + sb_1 + tb_2$$

$$z = z_0 + sc_1 + tc_2$$



B Az r helyvektor végpontján át az u és v vektorokkal párhuzamos egyenesek berajzolásából, hogy megfelelő t és s konstansokkal az $r - r_0$ vektor előáll $tu + sv$ alakban, így $r = r_0 + su + tv$. E formula koordinátákra fölírt alakja adja a tétel második képletét.

T Sík implicit vektoregyenlete

A háromdimenziós térben minden síknak van

$$\mathbf{n} \cdot (\mathbf{r} - \mathbf{r}_0) = 0,$$

és a vele ekvivalens

$$\mathbf{n} \cdot \mathbf{r} = D$$

alakú vektoregyenlete, és minden ilyen alakú egyenlet egy sík egyenlete, ahol \mathbf{n} a sík egy normálvektora, \mathbf{r}_0 a sík egy tetszőleges, de rögzített pontjába mutató vektor és D konstans.

B L! $\mathbf{n} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$. Mivel $\mathbf{n} \perp \mathbf{u}$ és $\mathbf{n} \perp \mathbf{v}$, ezért $\mathbf{n} \cdot \mathbf{u} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = 0$. Így

$$\begin{aligned}\mathbf{n} \cdot (\mathbf{r} - \mathbf{r}_0) &= \mathbf{n} \cdot (s\mathbf{u} + t\mathbf{v}) \\ &= s\mathbf{n} \cdot \mathbf{u} + t\mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = \\ &= 0 + 0 = 0\end{aligned}$$

T Sík implicit egyenlete

A háromdimenziós térben minden síknak van

$$Ax + By + Cz = D$$

alakú egyenlete, és minden ilyen alakú egyenlet egy sík egyenlete, ha A , B és C legalább egyike nem nulla, és $D = Ax_0 + By_0 + Cz_0$, ahol (x_0, y_0, z_0) a sík valamely pontja.

- B Az $\mathbf{n} = (A, B, C)$ jelöléssel a sík egyenlete az implicit vektoregyenletből $A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$ alakra hozható, vagy ami vele ekvivalens, $Ax + By + Cz = D$ alakra.

P Sík egyenletei

Írjuk fel a $(0, -1, 2)$ ponton átmenő, az $\mathbf{u} = (2, 2, 2)$ és $\mathbf{v} = (-1, 1, 5)$ vektorokkal párhuzamos sík egyenleteit!

M A sík explicit vektoregyenlete és explicit egyenletrendszere

$$(x, y, z) = (0, -1, 2) + s(2, 2, 2) + t(-1, 1, 5), \text{ ill. } \begin{cases} x = 2s - t \\ y = -1 + 2s + t \\ z = 2 + 2s + 5t \end{cases}$$

- A normálvektor: $(2, 2, 2) \times (-1, 1, 5) = (8, -12, 4)$.
- $8(x - 0) - 12(y - (-1)) + 4(z - 2) = 0$, azaz 4-gyel való osztás és átrendezés után

$$2x - 3y + z = 5.$$

- $(2, -3, 1) \cdot (x, y, z) = 5$, vagy $(2, -3, 1) \cdot (x, y + 1, z - 2) = 0$.

Egyenes és sík

T Térbeli egyenes implicit egyenletrendszere

A tér minden egyenesének van két egyenletből álló implicit egyenletrendszere. Legyen $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$ az egyenes egy irányvektora. Az alábbi három egyenlet közül **bármelyik két különböző**, amelyik nem $0 = 0$ alakú az egyenes egy egyenletrendszerét adja:

$$b(x - x_0) = a(y - y_0)$$

$$c(x - x_0) = a(z - z_0)$$

$$c(y - y_0) = b(z - z_0)$$

B Az egyenes paraméteres egyenletrendszeréből küszöböljük ki a paramétert.

- Szorozzuk be az első egyenletet b -vel, a másodikat a -val, majd vonjuk ki a második egyenletet az elsőből, kapjuk, hogy $bx - ay = bx_0 - ay_0$. Hasonlóképp adódik $cx - az = cx_0 - az_0$ és $cy - bz = cy_0 - bz_0$. Átrendezzük.

? Mi történik, ha a normálvektor két koordinátája 0?

- Mivel $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$, így legalább az egyik koordináta nem 0. Ha pl. $a \neq 0, b = c = 0$, akkor az egyenletrendszer

$$y = y_0$$

$$z = z_0$$

alakú: ez két nem párhuzamos sík egyenlete. Metszetük egyenes. (A harmadik egyenlet $0 = 0$ alakú, ami elhagyható.)

? Mi történik, ha a normálvektor egy koordinátája 0?

- Ekkor két egyenlet azonos, egyikük elhagyható. Ha például ha $a \neq 0$, $b \neq 0$ de $c = 0$, akkor az egyenletek alakja

$$b(x - x_0) = a(y - y_0)$$

$$z = z_0$$

$$z = z_0.$$

? Mit mondhatunk, ha az irányvektor egyik koordinátája sem 0?

- Ekkor három sík egyenletét kapjuk, melyek közül semelyik kettő sem párhuzamos a bennük szereplő változók különbözősége miatt, így bármelyik kettő metszete ugyanaz az egyenes: bármelyik két egyenlet megtartható.

m Ha egyik koordináta sem 0, akkor a fenti egyenletrendszert egy átrendezett alakban adják meg:

$$\frac{x - x_0}{a} = \frac{y - y_0}{b} = \frac{z - z_0}{c}$$

- P A $(0, 2, 4)$ ponton átmenő, $(1, 3, 0)$ irányvektorú egyenes
- explicit egyenletrendszere

$$x = t$$

$$y = 2 + 3t$$

$$z = 4,$$

- implicit egyenletrendszere

$$y - 2 = 3x$$

$$z = 4.$$

- P Az $(1, 2, 3)$ ponton átmenő, $(4, 5, 6)$ irányvektorú egyenes
- explicit egyenletrendszere

$$x = 1 + 4t$$

$$y = 2 + 5t$$

$$z = 3 + 6t,$$

- egy implicit egyenletrendszere

$$5(x - 1) = 4(y - 2)$$

$$6(x - 1) = 4(z - 3).$$

P Két sík metszésvonala

Az S_1 sík három pontja $P(1, 1, 1)$, $Q(2, 3, 1)$, $R(1, 1, 2)$, az S_2 sík egyenlete $x + y + z = 1$. Írjuk fel a két sík metszésvonalának explicit egyenletrendszerét.

M Írjuk fel az S_1 egyenletét!

- Az S_1 sík két vektora $\vec{PQ} = (1, 2, 0)$ és $\vec{PR} = (0, 0, 1)$. Ezek vektori szorzata $\mathbf{n} = (1, 2, 0) \times (0, 0, 1) = (2, -1, 0)$.
- Az S_1 egy pontja P , a P -n átmenő \mathbf{n} normálvektorú sík egyenlete $(2, -1, 0) \cdot (x - 1, y - 1, z - 1) = 0$, azaz $2x - y = 1$.

- Írjuk fel a metszet explicit egyenletrendszerét a két sík egyenleteiből álló egyenletrendszer megoldásával!
- Az egyenletrendszer

$$x + y + z = 1$$

$$2x - y = 1.$$

Az összes megoldás megtalálásához válasszuk az egyik változót paraméternek. Pl. legyen $x = t$. A második egyenletből $y = 2t - 1$. Az első egyenletbe való helyettesítés után $z = 2 - 3t$.
Összefoglalva:

$$x = t$$

$$y = -1 + 2t$$

$$z = 2 - 3t$$