

[インデックスに戻る](#)

1 4. 空間ベクトル

1 4-1. 座標空間と空間ベクトル

1 4-1-2. 空間ベクトル

1 4-1-2-2. ベクトルの分解

平行な2平面3組で囲まれた立体を平行六面体という。平行六面体の各面は平行四辺形である。

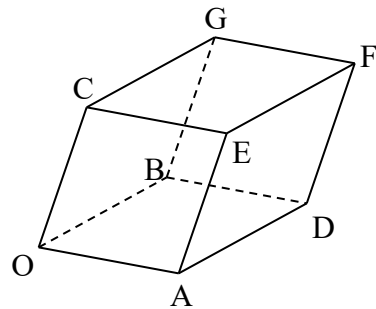
(例)

平行六面体 OADB-CEFG において

$$\overrightarrow{OA} = \vec{a}, \overrightarrow{OB} = \vec{b}, \overrightarrow{OC} = \vec{c}$$

とすると、

$$\begin{aligned} \overrightarrow{OF} &= \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{DF} \\ &= \vec{a} + \vec{b} + \vec{c} \\ \overrightarrow{AG} &= \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{BG} \\ &= -\vec{a} + \vec{b} + \vec{c} \end{aligned}$$

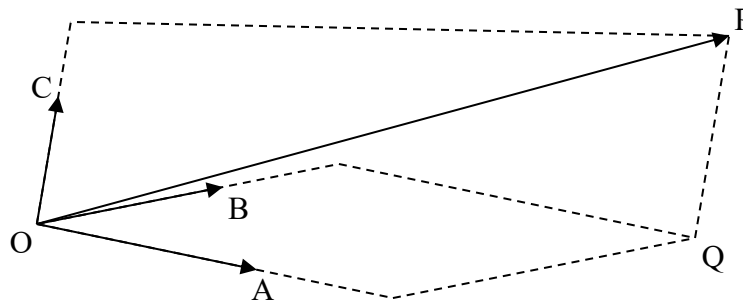


一般に、4点 O 、 A 、 B 、 C が同一平面上にないとき、 $\overrightarrow{OA} = \vec{a}$ 、 $\overrightarrow{OB} = \vec{b}$ 、 $\overrightarrow{OC} = \vec{c}$ とする

と、空間内の任意のベクトル \vec{p} は

$$\vec{p} = k\vec{a} + l\vec{b} + m\vec{c} \quad (k, l, m \text{ は実数})$$

の形に表すことができる。また、その表し方は1通りである。



(証明)

$\overrightarrow{OP} = \vec{p}$ を満たすように、点 P をとる。点 P を通り直線 OC に平行な直線と、3点 O 、 A 、 B の決定する平面との交点を Q とする。

\overrightarrow{QP} と \overrightarrow{OC} は平行であるから、 $\overrightarrow{QP} = m\overrightarrow{OC}$ と表すことができる。この m は1つに定まる。

Q は O 、 A 、 B の定める平面上にあるから、 $\overrightarrow{OQ} = k\overrightarrow{OA} + l\overrightarrow{OB}$ と表すことができる。この k 、 l の組は1通りに定まる。

以上より

$$\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OQ} + \overrightarrow{QP} = k\overrightarrow{OA} + l\overrightarrow{OB} + m\overrightarrow{OC}$$

と表すことができ、これを満たす k 、 l 、 m の組は一通りに定まる。

[インデックスに戻る](#)