

「ベクトル」の指導に関する一考察 II

金山 證*

A Method of Teaching “Vector” Part II

Satoru KANAYAMA

Abstract

The “vector” is an essential concept and applied in the domain of matrix and determinant as the basics of higher linear algebra.

I discussed teaching “vectors in one plane” in my previous paper, “A Method of Teaching “Vector” Part I”. In this paper I discuss teaching “vectors in space”. I point out three effective ways of teaching “vectors in space” to college students:

- 1 To select important 42 examples and to make a detailed teaching plan (pp. 10–18) in accordance with the students’ levels of attainment and utilize it for the lesson .
- 2 To enhance students’ understanding through plain and conscientious teaching.
- 3 To inspire students’ interests by explaining the basic outlines about “vectors in space”.

1. はじめに

(1) 高専の数学の内容は質的に高い。しかも中学校の内容の一部が組み込まれて膨大な範囲となっている。実力が伴わない学生にとっては多くの点で悪影響がでている。計算が遅い、つまらないところでつまずく、満足な答案が書けないなどである。2年時になると、数学に集中して取り組めない学生も出ている。成績中位者の一部から下位者は自分の頭を使って、ノートに鉛筆を走らせて解こうとしないのである。また、継続的な学習活動ができない学生が学年進行するに連れて多く見受けられる。定期試験における期間のみの勉強にとどまる消極的な学生が多くなっているのである。そのような学生にとっては、数学的感覚を研く努力を怠ったために直観・洞察力や思考力が貧弱なものになり、他の分野に適用できるような真の実力を身につけることは難しくなっている。

(2) 高校生向けの「空間におけるベクトル」は2年生で学ぶ数学Bの科目で扱い、「平面上のベクトル」に引き続いて学ぶことになっている。授業時数に制限があるために、「空間におけるベクトル」で扱う内容を狭めている。座標平面に平行な平面の方程式だけを

扱い、空間における直線と平面、直線と平面の垂直の概念や直線の方程式は取り扱わないことになっている。

一方、高専生向きでは、線形代数と科目の名称が具体的で内容も多くなっている。高校生向きの内容に加えて、直線の方程式や平面の方程式の一般形（法線ベクトル使った平面の方程式）までを扱う。また、高校の内容と同様に、空間における直線と平面、直線と平面の垂直の概念は取り扱わないことになっている。

2 研究の趣旨

高専では「空間におけるベクトル」を、一定の水準を保ちながら、一まとめりとした概念として取り扱う意図から、直線の方程式、平面の方程式の一般形までを扱うことになっている。しかし、教材として必要最小限のものしか取り扱っていない。したがって、内容が盛り沢山に対して個々の内容は希薄なものとなっている。章末の問題や傍用問題集に対応できる標準的な実力をつけるには、なるべく授業で必要な数学をマスターできるように例題を補充しなくてはならない。また、「空間におけるベクトル」の指導において、ベクトルの成分表示と位置ベクトルの指導の順序がまちま

ちである。著者はここに研究のきっかけを見出した。

「空間におけるベクトル」の本質に触れさせるといふ方針で、補充例題など妥当な例題として、多様な問題の難易別の問題数の選定及び配列の決定を目指し、現行の教科書・問題集を精査し、重要な項目を精選する。指導細案をまとめ上げ、指導実践を試みる。

3 研究の内容

(1) 教師の願い

「平面上のベクトル」で取り上げた内容と同様の扱いができる「空間におけるベクトル」を直感的に理解できる素地はある程度養われているものと考えられる。そこで、本著では「空間におけるベクトル」を数学の対象として正しく把握させ、まとまった知識と一貫した考え方を体得させることを主眼とする。

- ① 「空間におけるベクトル」の概念の把握と計算力や論理的記述力を養成する。
- ② 教科書及び問題集の難問を除く標準的な問題が解ける。

(2) 例題の選定と解法

「空間におけるベクトル」を扱う基礎となる概念や原理・法則を用いる例題、重要な性質を用いる例題、章末の練習問題や傍用問題集の解法に適した例題を内容別に42題を厳選するなど、その例題の選定を工夫する。それらの配列は例題の程度を順次高めていく方法を採用する。解法については簡潔で、要領を得た記述に徹した模範解答を提示するように心掛ける。別解は積極的に取り上げて解法の幅を広げるようにする。これによって、多面的で豊富な解法が身につく、「空間におけるベクトル」の理論に対する再発見・認識につながり、他の分野に応用ができる真の力になると考えられる。

4 「空間におけるベクトル」の指導の意義

次の6点から意義を述べる。

(1) 「空間におけるベクトル」の概念は「平面上のベクトル」と同様に数学全般にわたる基本、線形代数やベクトル解析の理論の基礎、他の諸科学への応用としてきわめて重要である。「関数」と並んで高専数学の中心として実り多い成果を示している。学問としての数学を通して、数学における考え方、進め方を知り、筋道を立てて物事を考えるしかたを身につけるといふ意味でも大切である。

(2) 「空間におけるベクトル」を定義し、矢線(有向線分)で相等条件など「空間におけるベクトル」を捉える。「空間におけるベクトル」を有向線分の大きさと向きとか、3つの実数の組というような量をまとめて1つのものとして取り扱うことは根幹である加法・

減法(加法の逆演算)・実数倍に関する演算が線形性という簡単な法則に従っていることに基づいている。

また、「平面上のベクトル」と同様の性質が保存されることを知って「空間におけるベクトル」の概念についての理解を深める。また、例題を通して演算に習熟する。

(3) 幾何的に定義した「空間におけるベクトル」を1対1に対応する成分で表すこと、すなわち3つの実数の組と同等に扱うことによって、代数的な取り扱いができることを知る。また、高次元ベクトルへの拡張を内蔵していると考えられるなどその有用性、及び数学的方法や考え方の理解を深めることができる。

(4) 基本的な性質である「空間におけるベクトル」の分解を用いたり、2つの「空間におけるベクトル」の垂直条件や平行条件、点が直線上・平面上にある条件を考えたりする。「空間におけるベクトル」を用いると空間図形の性質の考察がし易いこと、また、ベクトルは、「平面上のベクトル」、「空間におけるベクトル」に見られるように次元に関係なく扱うことができること、これらのことからベクトルに対する素朴な量感覚の上に、有用なもの、いろいろな性格を持ったものであることを知る。

(5) 「空間におけるベクトル」において、位置ベクトルの考えを導入し、それを用いたいろいろな問題の解法を通じて、空間図形の性質の考察・研究ができることを体験させる。また、直線、平面、球とその接平面の方程式の問題の追求に位置ベクトルの考えを用いた手法を扱うことを通して数学的方法や考え方の理解を深めることができる。

(6) 「空間におけるベクトル」の内積を利用し、空間図形の性質の考察を通して適切かつ能率的に活用する能力を伸ばす。また、「空間におけるベクトル」を用いる証明の簡潔さを知る。

5 「空間におけるベクトル」の指導について

「空間におけるベクトル」は3節から成り立っている。1節では空間における点・直線・平面、2節では空間のベクトル、3節では直線・平面・球とその接平面の方程式を扱っている。

1節では空間における直線と平面、直線と平面の垂直の概念を取り扱う。また、3垂線の定理を理解させる。中学校で学習した空間における直線と平面、直線と平面の垂直の概念の再確認、定着と深化を図り、空間の座標の概念を導入する。また、2点間の距離が求められるようにする。

2節では空間のベクトルを取り扱う。空間のベクトルは平面の場合と同様にして定義できる。和・差・実数倍などの定義、また、それらに関して、平面の場合

に述べた法則や性質は空間の場合についてもそのまま成り立つ。空間のベクトルの概念を取り扱ってからベクトルの成分表示を取り上げる。成分による演算も平面の場合と同様に成り立つ。また、ベクトルの方向余弦が求められるようにする。さらに、ベクトルの内積を平面の場合と同様に定義する。成分で表した内積のいろいろな計算ができるようにする。空間における位置ベクトルを扱うと同時にベクトルの分点の座標の求め方に適用させて公式化する。平面上の位置ベクトルを扱って平面図形の解法に用いたように、空間における位置ベクトルを用いて空間図形の解法を研究する手段を一通り理解させ、それを応用できる力をつける。

3節では直線・平面・球とその接平面の方程式を取り扱う。空間における直線のベクトル方程式、媒介変数方程式、また、平面の方程式を取り扱う。次に、点と平面の距離を理解させる。さらに、球の方程式を取り扱う。球面と平面の交わりや接平面を求めることを通して球の概念の理解を深化させる。

「空間におけるベクトル」で取り扱う質の高い高専数学を学生のものにするための指導の在り方を2つの側面、(1)教材の配列の妥当性、(2)指導法の見直しと工夫・改善、から考察をする。

(1) 教材の配列の妥当性

教材の配列で、高校では以前に「代数・幾何」の分野で取り扱っていた空間における直線と平面、直線と平面の垂直、直線の方程式、及び、平面の方程式の一般形については現在の数学Bの分野では取り扱わないことになっている。しかし、それらの内容は、次の3つの点からたいへん重要なものとなっている。①「空間におけるベクトル」としてその内容を充実させる。②ベクトルの概念の理解を深化させる。③空間図形を処理する能力を向上させる。したがって、すべて取り上げて指導したい

また、教材の順序が異なっているのは、①位置ベクトル、②ベクトルの成分表示、の2箇所である。その関連性から分点の座標をどこで取り上げるかが問題となる。その取り扱いについては、「空間におけるベクトル」の概念の連続性や指導の重点の置き方で見ると次のア、イの2通りがある。

ア 空間のベクトル→ベクトルの成分→位置ベクトル・分点の座標の順で扱う。位置ベクトルの概念と分点の座標を同時に扱うときにはベクトルの成分の取り扱いを先にする。「平面上のベクトル」における取り扱いに準じたものとなっている。

イ 空間のベクトル→位置ベクトル→ベクトルの成分・分点の座標の順で扱う。位置ベクトルの概念と分点の座標を切り離して扱うときには位置ベクトルの取り扱いを先にしてベクトルの成分のところから分点の座標を同時に取り扱う。

アの順で指導する方が次の3点から、「空間におけるベクトル」の力を付けるに相応しいと考えられる。

①教材の統括性

第2節の空間のベクトルにおける総合的な計算力やテクニックが身に付いているかを判断する材料となるに相応しい位置ベクトル・分点の座標を第2節の空間のベクトルにおける締め括りと見なし、ベクトルの成分を扱った後に位置ベクトルを用いて空間図形を含め、空間のベクトルを統括的に取り扱い、その概念の確実な定着を図る。

②難易度の順次性

第2節の空間のベクトルの定義の直後、成分表示が具体例として提示できる点から、成分表示を扱った直後、やや難解な空間図形の解決手段として用いる位置ベクトルを扱う。

③指導の効率性

空間図形には分点を取り込んだ問題も数多くある。位置ベクトルの考え方をを用いて解く場合が多い。したがって位置ベクトル・分点の座標を切り離さないで取り上げる方が指導の効率がよい。

(2) 指導法の見直しと工夫・改善

教科書(高専の数学2:森北出版)ではいろいろな制約のために定着を図るための十分な配慮がなされているとはいえない。教科書の不備な箇所や解説不足あるいは解説がなく問題が与えられていて学生が難解に感じる箇所は定義・公式、例題の補充をする。

授業では板書を通して要点を押さえた解説に徹し、時間の許す限り教科書の行間の意味をひもといたり、細かい計算や論理の記述に飛躍がないよう十分注意を払う。分かり易い、丁寧な指導を心掛ける。

- ① 事前に指導細案(10ページから18ページに掲載)を作成して授業を展開する。
- ② 板書事項で要点を押さえ、理解しやすい授業実践を心掛ける。
- ③ 証明する同一問題の例題を取り上げて、空間の概念を用いた一般的な証明、空間のベクトルを用いた証明の2つを示す。その比較からベクトルによる証明が簡潔にできるよさを理解させる。

7 参考文献

- (1) 数学B・改訂版数学B 永尾汎 数研出版
- (2) 数学B及びその改訂版 藤田宏・前原昭二 東京書籍
- (3) 数学B・数学B改訂版 小松勇作 旺文社
- (4) 線形代数 田河生長 大日本図書
- (5) 新編 高専の数学2 田代嘉宏・難波完爾 森北出版
- (6) 高等学校学習指導要領解説 数学編 文部省

指導細案(No.4)

問題, 解法の手順	前提内容, 関連事項	解法, 技能, 計算技術	誤り易い箇所	指導上の留意点
<p>EX15 立方体ABCD-EFGHにおいて, 4辺AD, AE, FG, CDの中点を, それぞれK, L, M, Nとするとき, これらの4つの中点は, 同一平面上にあることを証明せよ.</p> <p>【証】 同一線上にない3点K, L, Nの定める平面αについて点Mが平面αにあるための必要十分条件を適用</p>	<p>・ 三角形の面積 ベクトル$\vec{a}=(a_1, a_2, a_3)$と$\vec{b}=(b_1, b_2, b_3)$が作る平行四辺形の面積Sは\vec{a}と\vec{b}のなす角θとすれば $S= \vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \sin \theta$ $S^2 = \vec{a} ^2 \vec{b} ^2 - (\vec{a} \cdot \vec{b})^2$ $= (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) - (a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3)^2$ よって, 三角形の面積はSの半分であるから, $\frac{1}{2} \sqrt{(a_1 b_2 - a_2 b_1)^2 + (a_2 b_3 - a_3 b_2)^2 + (a_3 b_1 - a_1 b_3)^2}$</p> <p>・ 位置ベクトル 1点Oを固定し, 任意の点Pに対し, $\vec{OP}=\vec{p}$とすると, ベクトル\vec{p}を点Pの位置ベクトルといい, 点Pを$P(\vec{p})$と書く. 原点Oを基準として, $P(x, y, z)$とすると, Pの位置ベクトルの成分表示は, $\vec{p}=(x, y, z)$ 線分の分点, 三角形の重心 3点A(\vec{a}), B(\vec{b}), C(\vec{c})について線分ABを$m:n$の比に分ける点を, $P(\vec{p})$, 線分ABの中点を$M(\vec{m})$, $\triangle ABC$の重心を$G(\vec{g})$とすると $\vec{p} = \frac{m\vec{a} + n\vec{b}}{m+n}, \vec{m} = \frac{\vec{a} + \vec{b}}{2}, \vec{g} = \frac{\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}}{3}$ $\vec{a}=(x_1, y_1, z_1), \vec{b}=(x_2, y_2, z_2), \vec{c}=(x_3, y_3, z_3)$ $\vec{p}=(x, y, z), \vec{m}=(x', y', z'), \vec{g}=(x'', y'', z'')$とすると $x = \frac{mx_1 + nx_2}{m+n}, y = \frac{my_1 + ny_2}{m+n}, z = \frac{mz_1 + nz_2}{m+n}$ $x' = \frac{x_1 + x_2}{2}, y' = \frac{y_1 + y_2}{2}, z' = \frac{z_1 + z_2}{2}$ $x'' = \frac{x_1 + x_2 + x_3}{3}, y'' = \frac{y_1 + y_2 + y_3}{3}, z'' = \frac{z_1 + z_2 + z_3}{3}$ ・ 1次結合 任意のベクトル\vec{p}は同一平面上にない3つのベクトル$\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$を用いて$\vec{p} = \vec{a} + m\vec{b} + n\vec{c}$ (1次結合)の形に表される. 1点Oをとり, $\vec{a}=\vec{OA}, \vec{b}=\vec{OB}, \vec{c}=\vec{OC}, \vec{p}=\vec{OP}$とすると, 右図のように平行六面体を作れば $\vec{OP}=\vec{OP}_1 + \vec{PP}_2, \vec{OP}_2=\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2, \vec{PP}_2=\vec{PP}_3$ よって $\vec{OP}=\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2 + \vec{OP}_3$ ここで, $\vec{OP}_1, \vec{OP}_2, \vec{OP}_3$はそれぞれ実数$l, m, n$によって$\vec{OP}_1=l\vec{a}, \vec{OP}_2=m\vec{b}, \vec{OP}_3=n\vec{c}$と表されるから $\vec{p} = l\vec{a} + m\vec{b} + n\vec{c}$ ・ 点が直線, 平面上にあるための条件, ある実数h, kについて 1 点Pが直線AB上にある $\Leftrightarrow \vec{AP} = h\vec{AB}$ 2 点Pが平面α上にある $\Leftrightarrow \vec{AP} = h\vec{AB} + k\vec{AC}$ 【補五】 任意の点P(\vec{p}), 同一平面上にない4点O, A(\vec{a}), B(\vec{b}), C(\vec{c})とすると, $\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b} + u\vec{c}$とたゞ1通りに表せる. 【証】 3点O, A, Bの定める平面α, 点PからOCに平行線を引き, 平面αとの交点をP'とする. 平面α上で考えると, ベクトル\vec{OP}は, ある実数s, tについて$\vec{OP} = s\vec{a} + t\vec{b}$とたゞ1通りに表せる. また, $\vec{PP}' \parallel \vec{OC}$であるから, ある実数$u$について$\vec{PP}' = u\vec{c}$とたゞ1通りに表せる. ゆえに, $\vec{p} = \vec{OP} + \vec{PP}' = s\vec{a} + t\vec{b} + u\vec{c}$ (終)</p>	<p>【証】 $\vec{AE} = 2\vec{a}, \vec{AB} = 2\vec{b}, \vec{AD} = 2\vec{c}$とおくと $\vec{KL} = \vec{KA} + \vec{AL} = -\vec{c} + \vec{a}$ $\vec{KN} = \vec{KD} + \vec{DN} = \vec{c} + \vec{b}$ $\vec{KM} = \vec{KA} + \vec{AB} + \vec{BF} + \vec{FM}$ $= -\vec{c} + 2\vec{b} + 2\vec{a} + \vec{c}$ このとき $\vec{KL} + \vec{KN} = (\vec{a} - \vec{c}) + (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} + \vec{b}$ ゆえに $\vec{KM} = 2(\vec{KL} + \vec{KN}) = 2\vec{KL} + 2\vec{KN}$ によって, 点Mは, 3点K, L, Nの定める平面上にある. (終)</p> <p>【証】 $\vec{AB} = \vec{b}, \vec{AC} = \vec{c}, \vec{AD} = \vec{d}$とする. 三角形はすべて正三角形であるから, 角は60°の等角, 辺は等辺 $\therefore \vec{b} = \vec{c} = \vec{d} = \vec{a}$ $\vec{CD} = \vec{AD} - \vec{AC} = \vec{d} - \vec{c}$ $\vec{AB} \cdot \vec{CD} = \vec{b} \cdot (\vec{d} - \vec{c}) = \vec{b} \cdot \vec{d} - \vec{b} \cdot \vec{c}$ $= \vec{b} \vec{d} \cos 60^\circ - \vec{b} \vec{c} \cos 60^\circ = 0$ したがって $\vec{AB} \perp \vec{CD}$ (終)</p> <p>【証】 (1) OがBと一致する場合, AOはABと一致し, $AO \perp l, AO \perp n$となるから, $AO \perp \alpha$ (2) OがBと一致しない場合 l上にBと異なる点Cをとり, $\vec{OA} = \vec{a}, \vec{OB} = \vec{b}, \vec{OC} = \vec{c}$とおくと $\vec{AB} = \vec{OB} - \vec{OA} = \vec{b} - \vec{a}$ $\vec{BC} = \vec{OC} - \vec{OB} = \vec{c} - \vec{b}$ m上より $(\vec{b} - \vec{a}) \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0$ $\therefore \vec{b} \cdot \vec{c} + \vec{a} \cdot \vec{b} - \vec{a} \cdot \vec{c} - \vec{b} ^2 = 0 \dots \textcircled{1}$ n上より $\vec{b} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0$ $\therefore \vec{b} \cdot \vec{c} - \vec{b} ^2 = 0 \dots \textcircled{2}$ $\therefore \textcircled{1}, \textcircled{2}$より $\vec{OA} \cdot \vec{BC} = \vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = \vec{a} \cdot \vec{c} - \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$ $\therefore AO \perp l$ また, $AO \perp n$ したがって $AO \perp \alpha$ (終)</p>	<p>・ 4点が同一平面上にあることを示す方法がわからない. ・ 中点があるから位置ベクトルを定めるのがわかるが原点Oに関する位置ベクトルをとると計算が難しくなる. また, α, β, γに定めると計算が分数になりミスしやすい. ・ EX1で取り上げた問題をベクトルを用いて解く. 原点Oに関する位置ベクトルをとると, 計算が複雑になり, 見通しを悪くする. ・ $\vec{AB} \perp \vec{CD}$ をベクトルを用いて示す方法がわからない. ・ 正四面体の各三角形は正三角形であることと着目できないうちに内積の計算ができない.</p> <p>・ OがBと一致するときは自明であるから一致しないときに補脚線に当てはめて, 補助線を引き, 幾何学で示すものとなっている. この線分OCによって点Oに関する位置ベクトル3つが揃うことになる. ・ EX1ではAO\perplを示すために$l \perp AO$を含む平面OABを示した. しかしベクトルでは$AB \perp BC (\vec{AB} \cdot \vec{BC} = 0), OB \perp BC (\vec{OB} \cdot \vec{BC} = 0)$から直線に$AO \perp l (\vec{OA} \cdot \vec{BC} = 0)$を示すことができる.</p> <p>・ 位置ベクトル3つを定め, 条件式に関連するベクトル\vec{CD}, \vec{BD}を位置ベクトルで表す. $AB^2 = \vec{AB} ^2 = \vec{b} ^2, CD^2 = \vec{CD} ^2 = \vec{d} - \vec{c} ^2 = (\vec{d} - \vec{c}) \cdot (\vec{d} - \vec{c})$等を用いて条件式を簡単にすることを通して, $\vec{AD} \cdot \vec{BC} = 0$を示すことができる.</p>	<p>EX16 正四面体ABCDにおいて, 辺ABはその対辺CDと垂直であることをベクトルを用いて証明せよ. 【証】 点Aを始点ととり, B, C, Dの位置ベクトルを定め, \vec{AB}と\vec{CD}の内積=0を示す.</p> <p>EX17 平面α外の1点Aから, α上の任意に引いた直線lに垂直な直線を下ろし, その足をBとすると, 平面α上で, 点Bにおいてlに垂直な直線nを引き, 点Aから直線nに垂直線を下ろして, その足をOとすると, AOは平面αに垂直であることをベクトルを用いて証明せよ. 【証】 OがBと一致する場合は明らかだが, 一致しない場合, A, Bを位置ベクトルで表示をとり, 補助線OC($\vec{OC} = \vec{c}$)を引く. AOとBCの内積=0を示す.</p> <p>EX18 四面体ABCDにおいて, $AB^2 + CD^2 = AC^2 + BD^2$が成り立つならば$AD \perp BC$であることを証明せよ. 【証】 点Aを始点ととり, B, C, Dの任意ベクトルを定めて, 条件を用いて, \vec{AD}と\vec{BC}の内積=0を示す.</p>

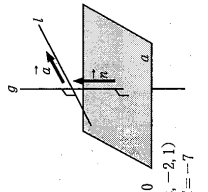
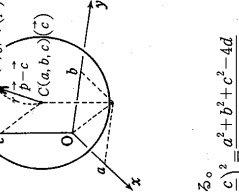
指導細案(No.5)

問題, 解法の手順	前提内容, 関連事項	解法, 技能, 計算技術	誤り易い箇所	指導上の留意点
<p>EX19 四面体OABCにおいて、$\triangle OAB$の重心をG_1、$\triangle OCB$の重心をG_2とすると、$G_1G_2 \parallel AC$であることを証明せよ。 重心の位置ベクトルは公式で表わされる。平行条件 $G_1G_2 = kAC$ (k: 実数) に着目。</p>	<p>平行条件 $\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} = k\vec{b}$ のとき $\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} = k\vec{b}$ 内積では $\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b}$ または $\vec{a} \cdot \vec{b} = - \vec{a} \vec{b}$ 重心の位置ベクトル、$A(\vec{a}), B(\vec{b}), C(\vec{c})$ のとき、$\triangle ABC$ の重心 $G(\vec{g})$ は $\vec{g} = \frac{\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}}{3}$</p>	<p>証明 $OA = \vec{a}, OB = \vec{b}, OC = \vec{c}$ とすると $OG_1 = \frac{\vec{a} + \vec{b}}{3}, OG_2 = \frac{\vec{b} + \vec{c}}{3}$ ゆえに $G_1G_2 = OG_2 - OG_1 = \frac{\vec{b} + \vec{c}}{3} - \frac{\vec{a} + \vec{b}}{3} = \frac{\vec{c} - \vec{a}}{3}$ また $AC = \vec{c} - \vec{a}$、よって、$G_1G_2 = \frac{1}{3} AC \therefore G_1G_2 \parallel AC$ "</p>	<p>$G_1G_2 \parallel AC$ であることを示す方法がわからない。 ベクトル \vec{AC} の表し方がわからないために、G_1G_2 との関連づけができない。 任意の点は、同一直線上にならぬことを示すことができる。ベクトルを用いて表す。また、垂直条件 $\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0$ を用いて、$\vec{AB} ^2 = \vec{b} - \vec{a} ^2 = (\vec{b} - \vec{a}) \cdot (\vec{b} - \vec{a}) = \vec{b} ^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} ^2$ 等の計算過程を通して証明すべき変形、右辺-左辺=0を示す。</p>	<p>$G_1G_2 \parallel AC$ であることを示す。 $G_1G_2 = kAC$ (k: 実数) を示す。 G_1G_2 はそれぞれ $\triangle OAB$、$\triangle OCB$ の重心であるから、3つの位置ベクトルを用いて表すことができるように AC も位置ベクトルを用いて表すと関係づけられる。 点Oに関する3つの点A, B, Cの位置ベクトルを定め、ベクトル $\vec{AB}, \vec{AC}, \vec{BC}$ を位置ベクトルを用いて表す。また、垂直条件 $\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0$ を用いて、$\vec{AB} ^2 = \vec{b} - \vec{a} ^2 = (\vec{b} - \vec{a}) \cdot (\vec{b} - \vec{a}) = \vec{b} ^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} ^2$ 等の計算過程を通して証明すべき変形、右辺-左辺=0を示す。</p>
<p>EX20 四面体OABCにおいて、ベクトル OA と BC が垂直ならば $\vec{AB} ^2 + \vec{OC} ^2 = \vec{AC} ^2 + \vec{OB} ^2$ であることを証明せよ。 位置ベクトルを用いて、左辺-右辺=0を示す。垂直条件は内積=0に着目。</p>	<p>垂直条件 $\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$ ベクトルの内積の性質 $1. \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}, 2. (m\vec{a}) \cdot \vec{b} = m(\vec{a} \cdot \vec{b}), 3. (\vec{a} + \vec{b}) \cdot \vec{c} = \vec{a} \cdot \vec{c} + \vec{b} \cdot \vec{c}, 4. \vec{a} ^2 = \vec{a} \cdot \vec{a}, 5. \vec{a} \cdot \vec{b} \leq \vec{a} \vec{b}$ 等式の証明 ・左辺-右辺 ・左辺-右辺=0</p>	<p>証明 $OA = \vec{a}, OB = \vec{b}, OC = \vec{c}$ とすると $BC = \vec{c} - \vec{b}$ $OA \perp BC$ であるから、$\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0 \dots ①$ $AB = \vec{b} - \vec{a}, AC = \vec{c} - \vec{a}$ このとき $\vec{AB} ^2 + \vec{OC} ^2 - \vec{AC} ^2 - \vec{OB} ^2 = \vec{b} - \vec{a} ^2 + \vec{c} ^2 - (\vec{c} - \vec{a} ^2) - \vec{b} ^2 = \vec{b} ^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} ^2 + \vec{c} ^2 - (\vec{c} ^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{c} + \vec{a} ^2) - \vec{b} ^2 = 2\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0 \quad (\because ①) \therefore \vec{AB} ^2 + \vec{OC} ^2 = \vec{AC} ^2 + \vec{OB} ^2$ (終) "</p>	<p>任意の点は、同一直線上にならぬことを示すことができる。ベクトルを用いて表す。また、垂直条件 $\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0$ を用いて、$\vec{AB} ^2 = \vec{b} - \vec{a} ^2 = (\vec{b} - \vec{a}) \cdot (\vec{b} - \vec{a}) = \vec{b} ^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} ^2$ 等の計算過程を通して証明すべき変形、右辺-左辺=0を示す。</p>	<p>点Oに関する3つの点A, B, Cの位置ベクトルを定め、ベクトル $\vec{AB}, \vec{AC}, \vec{BC}$ を位置ベクトルを用いて表す。また、垂直条件 $\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0$ を用いて、$\vec{AB} ^2 = \vec{b} - \vec{a} ^2 = (\vec{b} - \vec{a}) \cdot (\vec{b} - \vec{a}) = \vec{b} ^2 - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} ^2$ 等の計算過程を通して証明すべき変形、右辺-左辺=0を示す。</p>
<p>EX21 1辺の長さが2である正四面体OABCにおいて、$OA = \vec{a}, OB = \vec{b}, OC = \vec{c}$ とする。辺BCの midpoint D とするとき、内積 $OA \cdot OD$ を求めよ。 中点の位置ベクトルは内積の定義を適用。</p>	<p>中点の位置ベクトル、$A(\vec{a}), B(\vec{b})$ のとき線分ABの midpoint $M(\vec{m})$ は $\vec{m} = \frac{\vec{a} + \vec{b}}{2}$ 正三角形上での内積の値 $(OA = AB = BO = 2)$ とする $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos 60^\circ = 2 \cdot 2 \cdot \frac{1}{2} = 2$</p>	<p>証明 点Dは辺BCの midpoint であるから $OD = \frac{\vec{b} + \vec{c}}{2}$ よって $OA \cdot OD = \vec{a} \cdot \left(\frac{\vec{b} + \vec{c}}{2} \right) = \frac{1}{2} (\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c})$ 三角形はすべて正三角形であるから各辺の長さ=2、辺のなす角=60° $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot \vec{c} = 2 \cdot 2 \cdot \cos 60^\circ = 2 \therefore OA \cdot OD = 2$ "</p>	<p>中点の位置ベクトル、$A(\vec{a}), B(\vec{b}), C(\vec{c})$ の位置ベクトルを定め、その値を求めるためには、各面は正三角形として、等辺、等角であることをとらえて、$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos 60^\circ = 2 \cdot 2 \cdot \frac{1}{2} = 2$ $\vec{a} \cdot \vec{c}$ のように計算して、値が求められる。</p>	<p>中点の位置ベクトル、$A(\vec{a}), B(\vec{b}), C(\vec{c})$ の位置ベクトルを定め、その値を求めるためには、各面は正三角形として、等辺、等角であることをとらえて、$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos 60^\circ = 2 \cdot 2 \cdot \frac{1}{2} = 2$ $\vec{a} \cdot \vec{c}$ のように計算して、値が求められる。</p>
<p>EX22 四面体OABCがある。線分ABを2:3の比に内分する点をP、線分OPを10:1の比に外分する点をQ、線分CQを3:1の比に内分する点をRとする。三角形ARBの重心をGとすると、$OG = \vec{c}$ を表す。 分点、重心の位置ベクトルは公式で求められることに着目。</p>	<p>線分の分点、三角形の重心、3点A(\vec{a}), B(\vec{b}), C(\vec{c}) において、線分ABを $m:n$ の比に分ける点を $P(\vec{p})$、線分ABの midpoint $M(\vec{m})$、$\triangle ABC$ の重心 $G(\vec{g})$ とすると $\vec{p} = \frac{m\vec{a} + n\vec{b}}{m+n}, \vec{m} = \frac{\vec{a} + \vec{b}}{2}, \vec{g} = \frac{\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}}{3}$ ただし、$m > 0, n > 0$ のときは $m : n$ の比に外分する。 m, n が符号のときは $m : n$ の比に内分する。</p>	<p>証明 点Pは線分ABを2:3に内分する点であるから $OP = \frac{3\vec{a} + 2\vec{b}}{5}, OQ = \frac{10}{9} OP = \frac{10}{9} \cdot \frac{3\vec{a} + 2\vec{b}}{5} = \frac{2}{3} \vec{a} + \frac{4}{9} \vec{b}$ 点Qは線分OPを10:1の比に外分する点であるから $OQ = \frac{10}{9} OP = \frac{10}{9} \cdot \frac{3\vec{a} + 2\vec{b}}{5} = \frac{2}{3} \vec{a} + \frac{4}{9} \vec{b}$ 点Rは線分CQを3:1の比に内分する点であるから $OR = \frac{OC + 3OQ}{4} = \frac{\vec{c} + 3(\frac{2}{3}\vec{a} + \frac{4}{9}\vec{b})}{4} = \frac{1}{4} \vec{c} + \frac{1}{2} \vec{a} + \frac{1}{3} \vec{b}$ $OG = \frac{OA + OR + OB}{3} = \frac{\vec{a} + (\frac{1}{4}\vec{c} + \frac{1}{2}\vec{a} + \frac{1}{3}\vec{b}) + \vec{b}}{3} = \frac{1}{2} \vec{a} + \frac{1}{3} \vec{b} + \frac{1}{12} \vec{c}$</p>	<p>内分点、重心の位置ベクトルを表し方には習熟してきている。しかし、外分点の位置ベクトルの表示については、もう少しあいまいな点がある。 $OP = \frac{3\vec{a} + 2\vec{b}}{5}, OQ = \frac{10}{9} OP = \frac{2}{3} \vec{a} + \frac{4}{9} \vec{b}$ $OR = \frac{OC + 3OQ}{4} = \frac{\vec{c} + 3(\frac{2}{3}\vec{a} + \frac{4}{9}\vec{b})}{4} = \frac{1}{4} \vec{c} + \frac{1}{2} \vec{a} + \frac{1}{3} \vec{b}$ $OG = \frac{OA + OR + OB}{3} = \frac{\vec{a} + (\frac{1}{4}\vec{c} + \frac{1}{2}\vec{a} + \frac{1}{3}\vec{b}) + \vec{b}}{3} = \frac{1}{2} \vec{a} + \frac{1}{3} \vec{b} + \frac{1}{12} \vec{c}$</p>	<p>内分点、重心の位置ベクトルを表し方には習熟してきている。しかし、外分点の位置ベクトルの表示については、もう少しあいまいな点がある。 $OP = \frac{3\vec{a} + 2\vec{b}}{5}, OQ = \frac{10}{9} OP = \frac{2}{3} \vec{a} + \frac{4}{9} \vec{b}$ $OR = \frac{OC + 3OQ}{4} = \frac{\vec{c} + 3(\frac{2}{3}\vec{a} + \frac{4}{9}\vec{b})}{4} = \frac{1}{4} \vec{c} + \frac{1}{2} \vec{a} + \frac{1}{3} \vec{b}$ $OG = \frac{OA + OR + OB}{3} = \frac{\vec{a} + (\frac{1}{4}\vec{c} + \frac{1}{2}\vec{a} + \frac{1}{3}\vec{b}) + \vec{b}}{3} = \frac{1}{2} \vec{a} + \frac{1}{3} \vec{b} + \frac{1}{12} \vec{c}$</p>
<p>EX23 四面体ABCDにおいて、次の等式を満たす点Pはどの点か $AP + 3BP + 2CP + 6DP = \vec{0}$ 点Aを始点にとり、点P, C, Dの位置ベクトルを、点B, C, Dの位置ベクトルで表し、分点の公式を適用。</p>	<p>種類1 四面体ABCDにおいて、等式 $AP + BP + CP + DP = \vec{0}$ を満たす点Pはどのような位置にあるか 種類2 四面体ABCDにおいて、等式 $AP + 3BP + 2CP + 6DP = \vec{0}$ を満たす点Pはどの点か 種類3 四面体ABCDにおいて、等式 $AP + 3BP + 2CP + 6DP = \vec{0}$ を満たす点Pはどの点か</p>	<p>証明 点Aに関する位置ベクトルを $B(\vec{b}), C(\vec{c}), D(\vec{d}), P(\vec{p})$ とすると、等式から $\vec{p} + 3(\vec{p} - \vec{b}) + 2(\vec{p} - \vec{c}) + 6(\vec{p} - \vec{d}) = \vec{0}$ $\therefore \vec{p} = \frac{3\vec{b} + 2\vec{c} + 6\vec{d}}{12} = \frac{1}{12} (3\vec{b} + 2\vec{c} + 6\vec{d})$ ここで $\frac{3\vec{b} + 2\vec{c}}{12} = \vec{e}, \frac{5\vec{e} + 6\vec{d}}{6 + 5} = \vec{f}$ とすると $\vec{p} = \frac{11}{12} \vec{f}$ *</p>	<p>点Aに関する位置ベクトルを $B(\vec{b}), C(\vec{c}), D(\vec{d}), P(\vec{p})$ とすると、等式から $\vec{p} + 3(\vec{p} - \vec{b}) + 2(\vec{p} - \vec{c}) + 6(\vec{p} - \vec{d}) = \vec{0}$ $\therefore \vec{p} = \frac{3\vec{b} + 2\vec{c} + 6\vec{d}}{12} = \frac{1}{12} (3\vec{b} + 2\vec{c} + 6\vec{d})$ ここで $\frac{3\vec{b} + 2\vec{c}}{12} = \vec{e}, \frac{5\vec{e} + 6\vec{d}}{6 + 5} = \vec{f}$ とすると $\vec{p} = \frac{11}{12} \vec{f}$ *</p>	<p>点Aに関する位置ベクトルを $B(\vec{b}), C(\vec{c}), D(\vec{d}), P(\vec{p})$ とすると、等式から $\vec{p} + 3(\vec{p} - \vec{b}) + 2(\vec{p} - \vec{c}) + 6(\vec{p} - \vec{d}) = \vec{0}$ $\therefore \vec{p} = \frac{3\vec{b} + 2\vec{c} + 6\vec{d}}{12} = \frac{1}{12} (3\vec{b} + 2\vec{c} + 6\vec{d})$ ここで $\frac{3\vec{b} + 2\vec{c}}{12} = \vec{e}, \frac{5\vec{e} + 6\vec{d}}{6 + 5} = \vec{f}$ とすると $\vec{p} = \frac{11}{12} \vec{f}$ *</p>

指導細案(No.8)

問題, 解法の手順	前提内容, 関連事項	解法, 技能, 計算技術	誤り易い箇所	指導上の留意点
<p>EX32 次の平面の方程式を求めよ。 (1) 点A(3, -1, 2)を通り, 法線ベクトルは$\vec{n}=(2, 3, 1)$である。 (2) 点A(2, 1, 4), B(5, 3, 5)に対して, 点Aを通り直線ABを法線とする平面の方程式を求めよ。 (3) 法線ベクトル\vec{AB}の成分は終点Bと始点Aの座標の差で表す。</p>	<p>平面の方程式: ベクトル方程式 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通り, ベクトル$\vec{r}=(x, y, z)$に垂直な平面の方程式を求めると, $\vec{r} \cdot \vec{n} = \vec{r} \cdot (a, b, c) = 0$ 点P(x, y, z)が平面α上にある条件は $\vec{AP} \cdot \vec{n} = 0$, または$\vec{OP} \cdot \vec{n} = \vec{OA} \cdot \vec{n}$ 成分で表すと, $a(x-x_0) + b(y-y_0) + c(z-z_0) = 0$ ① $a(x-x_0) + b(y-y_0) + c(z-z_0) = 0$ ② ①で$d = -(ax_0 + by_0 + cz_0)$とおくと 平面は$ax + by + cz + d = 0$で表される。</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトルは与えられていないし, また, 求めようとして求められるが, 2直線のなす角と平面の法線ベクトルによる平面の方程式を求めるときは, 1直線上にない3点を通ることにより, 1つの平面が定まる。 • 1変数aを定数と見て, b, c, dについて解くことができる。 • $a=2$として, 平面の方程式をなるべく簡単な整数係数になるようにする。</p>	<p>法線ベクトル\vec{n}のベクトル方程式を導いて後, 成分表示して求める。慣れれば直線方程式を導く。慣れれば直線方程式を導く。 • 点A(2, 1, 4), B(5, 3, 5)に対して, 点Aを通り直線ABを法線とする平面の方程式を求めよ。 • 法線ベクトル\vec{AB}の成分は終点Bと始点Aの座標の差で表す。</p>
<p>EX33 3点A(5, 4, 0), B(0, 5, 2), C(4, 0, 2)を通る平面の方程式を求めよ。 平面はx, y, zの1次方程式で表すことができる。3点を通ることにより, 連立方程式を立式して解く。</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトルは与えられていないし, また, 求めようとして求められるが, 2直線のなす角と平面の法線ベクトルによる平面の方程式を求めるときは, 1直線上にない3点を通ることにより, 1つの平面が定まる。 • 1変数aを定数と見て, b, c, dについて解くことができる。 • $a=2$として, 平面の方程式をなるべく簡単な整数係数になるようにする。</p>	<p>法線ベクトル\vec{n}のベクトル方程式を導いて後, 成分表示して求める。慣れれば直線方程式を導く。慣れれば直線方程式を導く。 • 点A(2, 1, 4), B(5, 3, 5)に対して, 点Aを通り直線ABを法線とする平面の方程式を求めよ。 • 法線ベクトル\vec{AB}の成分は終点Bと始点Aの座標の差で表す。</p>
<p>EX34 2平面 $2x - 2y = 1, x - 3y + \sqrt{6}z = 1$のなす角$\theta$を求めよ。ただし, $0^\circ \leq \theta < 90^\circ$とする。 2つの平面の法線ベクトルのなす角を求めよ。内積の定義を適用, $\theta = \alpha$または$180^\circ - \alpha$</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトルは与えられていないし, また, 求めようとして求められるが, 2直線のなす角と平面の法線ベクトルによる平面の方程式を求めるときは, 1直線上にない3点を通ることにより, 1つの平面が定まる。 • 1変数aを定数と見て, b, c, dについて解くことができる。 • $a=2$として, 平面の方程式をなるべく簡単な整数係数になるようにする。</p>	<p>法線ベクトル\vec{n}のベクトル方程式を導いて後, 成分表示して求める。慣れれば直線方程式を導く。慣れれば直線方程式を導く。 • 点A(2, 1, 4), B(5, 3, 5)に対して, 点Aを通り直線ABを法線とする平面の方程式を求めよ。 • 法線ベクトル\vec{AB}の成分は終点Bと始点Aの座標の差で表す。</p>
<p>EX35 2平面 $3x - 2y + 6z = 6, 3x + 4y - 3z + 12 = 0$の交線の方程式を連立の形で表せ。 ① ②を消去してx, y, zの関係を求めよ。 ② ①を消去してx, y, zの関係を求めよ。</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトルは与えられていないし, また, 求めようとして求められるが, 2直線のなす角と平面の法線ベクトルによる平面の方程式を求めるときは, 1直線上にない3点を通ることにより, 1つの平面が定まる。 • 1変数aを定数と見て, b, c, dについて解くことができる。 • $a=2$として, 平面の方程式をなるべく簡単な整数係数になるようにする。</p>	<p>法線ベクトル\vec{n}のベクトル方程式を導いて後, 成分表示して求める。慣れれば直線方程式を導く。慣れれば直線方程式を導く。 • 点A(2, 1, 4), B(5, 3, 5)に対して, 点Aを通り直線ABを法線とする平面の方程式を求めよ。 • 法線ベクトル\vec{AB}の成分は終点Bと始点Aの座標の差で表す。</p>
<p>EX36 平面$\alpha: 3x - 2y + z = 0$に対して次の平面の方程式を求めよ。 (1) 点A(5, 2, 1)を通り平面αに平行な平面β (2) 点B(2, -4, 3), C(-1, 3, 8)を通り, 平面αに垂直な平面γ (3) α, βよりなる法線ベクトルが$\vec{n}=(3, -4, 1)$の平面の方程式を求めよ。 (4) 法線ベクトル$\vec{n}=(3, -4, 1)$の平面の方程式を求めよ。</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトル 平面の垂線と法線ともいい, 平面に垂直なベクトルをその平面の法線ベクトルという。 平面 $ax + by + cz + d = 0$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (a, b, c)$ である。 1. 点A(x_0, y_0, z_0)を通る平面 $ax + by + cz + d = 0$ が満たす式について, 点A(x_0, y_0, z_0)は平面 $ax + by + cz + d = 0$ ①上にある。したがって, $a(x_0 - x_0) + b(y_0 - y_0) + c(z_0 - z_0) = 0$ ② $x = x_0, y = y_0, z = z_0$ は $ax + by + cz + d = 0$ を満たすから $ax + by + cz + d = 0$</p>	<p>法線ベクトルは与えられていないし, また, 求めようとして求められるが, 2直線のなす角と平面の法線ベクトルによる平面の方程式を求めるときは, 1直線上にない3点を通ることにより, 1つの平面が定まる。 • 1変数aを定数と見て, b, c, dについて解くことができる。 • $a=2$として, 平面の方程式をなるべく簡単な整数係数になるようにする。</p>	<p>法線ベクトル\vec{n}のベクトル方程式を導いて後, 成分表示して求める。慣れれば直線方程式を導く。慣れれば直線方程式を導く。 • 点A(2, 1, 4), B(5, 3, 5)に対して, 点Aを通り直線ABを法線とする平面の方程式を求めよ。 • 法線ベクトル\vec{AB}の成分は終点Bと始点Aの座標の差で表す。</p>

指導細案(No.9)

問題、解法の手順	前提内容、関連事項	解法、技能、計算技術	誤り易い箇所	指導上の留意点
<p>EX38 2点A(2, -3, 5)を通る、次の2つの直線g, lに平行な平面αの方程式を求めよ。</p> $g: \begin{cases} x-3 = y-2 = z+1 \\ y-3 = z-2 \end{cases}$ $l: \begin{cases} x+1 = y-5 = z-2 \\ y-2 = z-2 \end{cases}$ <p>αの法線ベクトルをn, g, lの法線ベクトルをa, bとする。nとa, bは垂直条件からnは求まる。</p>	 <p>直線lと平面αの平行・垂直 $l: \begin{cases} x-x_0 = y-y_0 = z-z_0 \\ x-x_0 = y-y_0 = z-z_0 \end{cases}$ の方向ベクトル $\vec{u} = (u, v, w)$ $l: ax+by+cz+d=0$ の法線ベクトル $\vec{n} = (a, b, c)$ $l \parallel \alpha \Leftrightarrow \vec{u} \perp \vec{n} \Leftrightarrow au+bv+cw=0$ $l \perp \alpha \Leftrightarrow \vec{u} \parallel \vec{n} \Leftrightarrow \frac{a}{u} = \frac{b}{v} = \frac{c}{w}$</p> <p>EX38の別解 求める平面αの方程式を $ax+by+cz+d=0$ とおき、法線ベクトル $\vec{n} = (a, b, c)$ から陸のように $\vec{n} = (-2, -2, 1)$ として、$-2x-2y+z+d=0$ がA(2, -3, 5)を通る。∴ $d=-7$ によって、$2x+2y-z+7=0$</p>	<p>平面αの法線ベクトルを $\vec{n} = (a, b, c)$ とする。直線g, lの方向ベクトルを \vec{a}, \vec{b} とすると、$\vec{a} = (3, -1, 4), \vec{b} = (-2, 3, 2), g \parallel \alpha, l \parallel \alpha$ であるから、$\vec{a} \cdot \vec{n} = 0, \vec{b} \cdot \vec{n} = 0$</p> $\begin{cases} 3a-b+4c=0 \dots \textcircled{1} \\ -2a+3b+2c=0 \dots \textcircled{2} \end{cases}$ $\begin{cases} \textcircled{1} \times 3 + \textcircled{2} \times 2 \Rightarrow 7a+14c=0 \Rightarrow a=-2c \\ \textcircled{1} \times 2 + \textcircled{2} \times 3 \Rightarrow 7b+14c=0 \Rightarrow b=-2c \end{cases}$ <p>ここで、$c=1$ とすると $a=b=-2$ であるから $\vec{n} = (-2, -2, 1)$、ところが、平面αは点A(2, -3, 5)を通るから、公式により 求める平面αの方程式は $-2(x-2) - 2(y-3) + (z-5) = 0 \Rightarrow 2x+2y-z+7=0$</p> <p>解 $\frac{x-2}{3} = \frac{y-1}{4} = \frac{z+1}{-1}$ とおくと 媒介変数方程式 $x=3t, y=4t+1, z=-t-1$ 点Pは直線上にあるから $P(3t, 4t+1, -t-1) \dots \textcircled{1}$。Pはまた、平面 $3x+4y-z+21=0$ 上にあるから $3 \cdot 3t + 4(4t+1) - (-t-1) + 21 = 0 \Rightarrow 28t+26=0 \Rightarrow t=-1 \dots \textcircled{2}$、②を①に代入すると、求める点Pは $P(-3, -3, 0)$</p> <p>解 公式より $\frac{2 \cdot (-3) + 3 \cdot 1 - 6 \cdot 2 + 1}{\sqrt{2^2 + 3^2 + (-6)^2}} = \frac{14}{7} = 2$</p>	<p>求める平面αの方程式を $ax+by+cz+d=0$ とおく。法線ベクトルを $\vec{n} = (a, b, c)$ とし、g, lの法線ベクトルを \vec{a}, \vec{b} とおくと、$g \parallel \alpha, l \parallel \alpha$ の条件から $\vec{a} \cdot \vec{n} = 0, \vec{b} \cdot \vec{n} = 0$、2つの直線と平面αの交点を求め、2つの直線の交点を求め、点A(2, -3, 5)を通ることより公式を用いて求める。</p> <p>(2) 求める平面αの方程式を $ax+by+cz+d=0$ とおくと、法線ベクトル $\vec{n} = (a, b, c)$、2つの直線と平面αの交点を求め、点A(2, -3, 5)を通ることより公式を用いて求める。</p>	<p>・解法が2つある。 (1) 求める平面αの法線ベクトルを $\vec{n} = (a, b, c)$ とおいて、$g \parallel \alpha, l \parallel \alpha$ の条件から $\vec{a} \cdot \vec{n} = 0, \vec{b} \cdot \vec{n} = 0$、2つの直線と平面αの交点を求め、点A(2, -3, 5)を通ることより公式を用いて求める。 (2) 求める平面αの方程式を $ax+by+cz+d=0$ とおくと、法線ベクトル $\vec{n} = (a, b, c)$、2つの直線と平面αの交点を求め、点A(2, -3, 5)を通ることより公式を用いて求める。</p>
<p>EX39 直線 $\frac{x-1}{3} = \frac{y-2}{4} = \frac{z+1}{2}$ と平面 $3x+4y-z+21=0$ の交点Pの座標を求めよ。</p> <p>直線を媒介変数方程式で表示し、点と平面の距離、公式を利用</p> <p>EX40 点(-3, 1, 2)と平面 $2x+3y-6z+1=0$ の距離を求めよ。</p> <p>点と平面の距離、公式を利用</p>	<p>直線と平面との交点の座標：直線を l、平面を α、l を媒介変数方程式で表示、交点Pの座標を T で表す。Pはまた平面α上にあるから Pのx, y, z座標でαの方程式を満たすものが交点Pの座標</p> <p>点と平面の距離 平面 $\alpha: ax+by+cz+d=0$、点 $P(x_0, y_0, z_0)$ からαに下ろした垂線PHの長さhを求めると $H(x_0, y_0, z_0), \alpha$ の法線ベクトルを $\vec{n} = (a, b, c)$ とすれば $\vec{PH} = (x_0 - x_1, y_0 - y_1, z_0 - z_1)$ $\vec{PH} \cdot \vec{n} = h \vec{n}$ $\therefore h = \frac{ \vec{PH} \cdot \vec{n} }{ \vec{n} } = \frac{ a(x_0 - x_1) + b(y_0 - y_1) + c(z_0 - z_1) }{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$</p> <p>点Hはα上にあるから $ax_1 + by_1 + cz_1 + d = 0$ によって $a(x_1 - x_0) + b(y_1 - y_0) + c(z_1 - z_0) = -ax_0 - by_0 - cz_0 - d$ したがって $h = \frac{ ax_0 + by_0 + cz_0 + d }{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$</p> <p>球の方程式 1点Cから一定の距離rにある点Pの軌跡を、中心C, 半径rの球(球面)という。球の方程式を求めると、$C(a, b, c), P(x, y, z)$ とすれば、$\vec{CP} = r$ $\therefore \vec{p} - \vec{c} = r$ によって $\vec{p} - \vec{c} ^2 = r^2$ この式において $\vec{p} = (x, y, z), \vec{c} = (a, b, c)$ とおけば $(x-a)^2 + (y-b)^2 + (z-c)^2 = r^2 \dots \textcircled{1}$ 点C(a, b, c)を中心とし、半径rの球の方程式という。特に、原点を中心とし、半径rの球の方程式は $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$ ①は xy, yz, xz の項を含まないx, y, zの2次方程式 $x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0 \dots \textcircled{2}$ の形である。 逆に ②を變形すると $(x + \frac{a}{2})^2 + (y + \frac{b}{2})^2 + (z + \frac{c}{2})^2 = \frac{a^2 + b^2 + c^2 - 4d}{4}$ ①の形になるから $a^2 + b^2 + c^2 - 4d > 0$ のとき方程式②は球の方程式を表す。球の方程式 ①を標準形、②を一般形という。</p> <p>球の方程式 点Cを中心とする球の球面上の点Aを通り、半径CAに垂直な平面αを作ると、平面αと球との共有部分はAだけ。このとき、平面αはこの球の接平面といい、点Aを接点という。 球と平面が交わる時、その交わりは円である。</p>	<p>解 (1) 球の中心をC(a, b, c)、半径をrとする。Cは線分ABの中点であるから、$x = \frac{3-1}{2} = 1, y = \frac{5+3}{2} = 4, z = \frac{-1-3}{2} = -2 \therefore C(1, 4, -2)$、rは線分ABの長さの$\frac{1}{2}$であるから $r = \frac{1}{2} \sqrt{(3-1)^2 + (5-3)^2 + (-1-3)^2} = \frac{1}{2} \sqrt{16+4+16} = \frac{1}{2} \sqrt{36} = 3$ したがって、公式より求める球の方程式は $(x-1)^2 + (y-4)^2 + (z+2)^2 = 9$</p> <p>(2) 方程式を變形すると $(x^2 - 2x + 1) + (y^2 + 4y + 4) + (z^2 - 8z + 16) = 4 + 1 + 4 + 16$ $(x-1)^2 + (y+2)^2 + (z-4)^2 = 25$、中心が点(1, -2, 4)、半径5の球を表す。</p> <p>(3) 求める球の方程式を $x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0 \dots \textcircled{1}$ とする。点O, A, B, Cを通るから $d=0 \dots \textcircled{2}$、$4+2a+d=0 \dots \textcircled{3}$、$1+9-a+3c+d=0 \dots \textcircled{4}$、$16+4+4+4a-2b+2c+d=0 \dots \textcircled{5}$、②を③~⑤に代入して、これらを解いて $a=-2, b=4, c=-4$、また、②を①に代入して、求める球の方程式は、$x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 4y - 4z = 0 \therefore (x-1)^2 + (y+2)^2 + (z-2)^2 = 3^2$</p> <p>解 (1) 球の中心をCとする。接平面の法線ベクトルは \vec{CA} である。 $\vec{CA} = \vec{OA} - \vec{OC} = (2, 4, 5) - (1, 2, 3) = (1, 2, 2)$、求める接平面の方程式は 点Aを通り、法線ベクトルが \vec{CA} であるから $(x-2) + 2(y-4) + 2(z-5) = 0 \therefore x+2y+2z=20$</p> <p>(2) 球面をS、平面をαとすると、Sの中心(1, 2, 0)を通り、平面の法線ベクトル $\vec{n} = (1, 2, 3)$ に平行な直線の媒介変数方程式は $x=1+t, y=2+2t, z=3+3t \dots \textcircled{1}$ 直線①と平面αの交点においては、①のx, y, zがαの方程式を満たすから $(1+t)^2 + 2(2+2t)^2 + 3(3+3t)^2 = 19 \dots \textcircled{2}$、$t=1$、これを①に代入して $x=2, y=4, z=3$ したがって、Sの中心(1, 2, 0)と平面αの距離dは $d = \frac{ 1 \cdot 1 + 2 \cdot 2 + 3 \cdot 0 - 19 }{\sqrt{1^2 + 2^2 + 3^2}} = \frac{14}{\sqrt{14}} = \sqrt{14}$ ゆえに、円の半径rは $r = \sqrt{50 - d^2} = \sqrt{50 - 14} = 6$ によって、円の中心(2, 4, 3)、半径6</p> <p>(3) 点C, Q, Pの位置ベクトルをそれぞれ $\vec{c}, \vec{q}, \vec{p}$ とする。公式により、与えられた球のベクトル方程式は $\vec{q} - \vec{c} = 2 \dots \textcircled{1}$ 点Pは線分OQの中点であるから $\vec{p} = \frac{1}{2}(\vec{q} + \vec{c}) \therefore \vec{q} = 2\vec{p} - \vec{c} \dots \textcircled{2}$ ②を①に代入して $\vec{p} - \vec{c} = 2$ 両辺を2で割って、$\vec{p} - \frac{1}{2}\vec{c} = 1, \frac{1}{2}\vec{c} = (0, 3, 0)$ であるから、点Pの軌跡は点(0, 3, 0)を中心とし、半径が1の球。</p>	<p>・球の中心をCとし、補助線CAを引いて、接平面の法線ベクトルに着目する。すると求める接平面は点Aを通り、法線ベクトルがCAで与えられるから公式を用いて求める。</p> <p>・求める円の中心は、球の中心を通り、平面に垂直な直線と平面の交点。その半径rは、球の中心と平面の距離を用いて、$r^2 + d^2 = 50$ から求められる。</p> <p>例題 $Q(x_1, y_1, z_1), P(x_2, y_2, z_2)$ とする。球の方程式は $x^2 + (y-6)^2 + z^2 = 4 \dots \textcircled{1}$ Q は①上にあるから、$x_1^2 + (y_1 - 6)^2 + z_1^2 = 4 \dots \textcircled{2}$ 中点の座標より $\frac{x_1}{2} = x, \frac{y_1}{2} = y, \frac{z_1}{2} = z \therefore x_1 = 2x, y_1 = 2y, z_1 = 2z$、これらを②に代入して整理すると、$x^2 + (y-3)^2 + z^2 = 1$</p>	<p>・球の中心をCとし、補助線CAを引いて、接平面の法線ベクトルに着目する。すると求める接平面は点Aを通り、法線ベクトルがCAで与えられるから公式を用いて求める。</p> <p>・求める円の中心は、球の中心を通り、平面に垂直な直線と平面の交点。その半径rは、球の中心と平面の距離を用いて、$r^2 + d^2 = 50$ から求められる。</p> <p>例題 $Q(x_1, y_1, z_1), P(x_2, y_2, z_2)$ とする。球の方程式は $x^2 + (y-6)^2 + z^2 = 4 \dots \textcircled{1}$ Q は①上にあるから、$x_1^2 + (y_1 - 6)^2 + z_1^2 = 4 \dots \textcircled{2}$ 中点の座標より $\frac{x_1}{2} = x, \frac{y_1}{2} = y, \frac{z_1}{2} = z \therefore x_1 = 2x, y_1 = 2y, z_1 = 2z$、これらを②に代入して整理すると、$x^2 + (y-3)^2 + z^2 = 1$</p>
<p>EX42 次の問いに答えよ。</p> <p>(1) 方程式 $(x-1)^2 + (y-2)^2 + z^2 = 9$ で表される球面上の点A(2, 4, 5)におけるこの球の接平面を求めよ。</p> <p>(2) 球面 $(x-1)^2 + (y-2)^2 + z^2 = 90$、平面 $x+2y+3z=19$ が交わってできる円の中心と半径を求めよ。</p> <p>(3) 中心がC(0, 0, 0)、半径が2である球面上を動く点Qとする。原点Oとし、線分OQの中点Pの軌跡はどんな図形か。</p>	 <p>球の方程式 1点Cから一定の距離rにある点Pの軌跡を、中心C, 半径rの球(球面)という。球の方程式を求めると、$C(a, b, c), P(x, y, z)$ とすれば、$\vec{CP} = r$ $\therefore \vec{p} - \vec{c} = r$ によって $\vec{p} - \vec{c} ^2 = r^2$ この式において $\vec{p} = (x, y, z), \vec{c} = (a, b, c)$ とおけば $(x-a)^2 + (y-b)^2 + (z-c)^2 = r^2 \dots \textcircled{1}$ 点C(a, b, c)を中心とし、半径rの球の方程式という。特に、原点を中心とし、半径rの球の方程式は $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$ ①は xy, yz, xz の項を含まないx, y, zの2次方程式 $x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0 \dots \textcircled{2}$ の形である。 逆に ②を變形すると $(x + \frac{a}{2})^2 + (y + \frac{b}{2})^2 + (z + \frac{c}{2})^2 = \frac{a^2 + b^2 + c^2 - 4d}{4}$ ①の形になるから $a^2 + b^2 + c^2 - 4d > 0$ のとき方程式②は球の方程式を表す。球の方程式 ①を標準形、②を一般形という。</p> <p>球の方程式 点Cを中心とする球の球面上の点Aを通り、半径CAに垂直な平面αを作ると、平面αと球との共有部分はAだけ。このとき、平面αはこの球の接平面といい、点Aを接点という。 球と平面が交わる時、その交わりは円である。</p>	<p>解 (1) 球の中心をC(1, 2, 0)とすると、接平面の法線ベクトルは \vec{CA} である。 $\vec{CA} = \vec{OA} - \vec{OC} = (2, 4, 5) - (1, 2, 0) = (1, 2, 5)$、求める接平面の方程式は 点Aを通り、法線ベクトルが \vec{CA} であるから $(x-2) + 2(y-4) + 5(z-5) = 0 \therefore x+2y+5z=27$</p> <p>(2) 球面をS、平面をαとすると、Sの中心(1, 2, 0)を通り、平面の法線ベクトル $\vec{n} = (1, 2, 3)$ に平行な直線の媒介変数方程式は $x=1+t, y=2+2t, z=3+3t \dots \textcircled{1}$ 直線①と平面αの交点においては、①のx, y, zがαの方程式を満たすから $(1+t)^2 + 2(2+2t)^2 + 3(3+3t)^2 = 90 \dots \textcircled{2}$ $t=1$、これを①に代入して $x=2, y=4, z=6$ したがって、Sの中心(1, 2, 0)と平面αの距離dは $d = \frac{ 1 \cdot 1 + 2 \cdot 2 + 3 \cdot 0 - 19 }{\sqrt{1^2 + 2^2 + 3^2}} = \frac{14}{\sqrt{14}} = \sqrt{14}$ ゆえに、円の半径rは $r = \sqrt{90 - d^2} = \sqrt{90 - 14} = 6$ によって、円の中心(2, 4, 6)、半径6</p> <p>(3) 点C, Q, Pの位置ベクトルをそれぞれ $\vec{c}, \vec{q}, \vec{p}$ とする。公式により、与えられた球のベクトル方程式は $\vec{q} - \vec{c} = 2 \dots \textcircled{1}$ 点Pは線分OQの中点であるから $\vec{p} = \frac{1}{2}(\vec{q} + \vec{c}) \therefore \vec{q} = 2\vec{p} - \vec{c} \dots \textcircled{2}$ ②を①に代入して $\vec{p} - \vec{c} = 2$ 両辺を2で割って、$\vec{p} - \frac{1}{2}\vec{c} = 1, \frac{1}{2}\vec{c} = (0, 3, 0)$ であるから、点Pの軌跡は点(0, 3, 0)を中心とし、半径が1の球。</p>	<p>・球の中心をCとし、補助線CAを引いて、接平面の法線ベクトルに着目する。すると求める接平面は点Aを通り、法線ベクトルがCAで与えられるから公式を用いて求める。</p> <p>・求める円の中心は、球の中心を通り、平面に垂直な直線と平面の交点。その半径rは、球の中心と平面の距離を用いて、$r^2 + d^2 = 90$ から求められる。</p> <p>例題 $Q(x_1, y_1, z_1), P(x_2, y_2, z_2)$ とする。球の方程式は $x^2 + (y-6)^2 + z^2 = 4 \dots \textcircled{1}$ Q は①上にあるから、$x_1^2 + (y_1 - 6)^2 + z_1^2 = 4 \dots \textcircled{2}$ 中点の座標より $\frac{x_1}{2} = x, \frac{y_1}{2} = y, \frac{z_1}{2} = z \therefore x_1 = 2x, y_1 = 2y, z_1 = 2z$、これらを②に代入して整理すると、$x^2 + (y-3)^2 + z^2 = 1$</p>	<p>・球の中心をCとし、補助線CAを引いて、接平面の法線ベクトルに着目する。すると求める接平面は点Aを通り、法線ベクトルがCAで与えられるから公式を用いて求める。</p> <p>・求める円の中心は、球の中心を通り、平面に垂直な直線と平面の交点。その半径rは、球の中心と平面の距離を用いて、$r^2 + d^2 = 90$ から求められる。</p> <p>例題 $Q(x_1, y_1, z_1), P(x_2, y_2, z_2)$ とする。球の方程式は $x^2 + (y-6)^2 + z^2 = 4 \dots \textcircled{1}$ Q は①上にあるから、$x_1^2 + (y_1 - 6)^2 + z_1^2 = 4 \dots \textcircled{2}$ 中点の座標より $\frac{x_1}{2} = x, \frac{y_1}{2} = y, \frac{z_1}{2} = z \therefore x_1 = 2x, y_1 = 2y, z_1 = 2z$、これらを②に代入して整理すると、$x^2 + (y-3)^2 + z^2 = 1$</p>
<p>EX43 次の問いに答えよ。</p> <p>(1) 点A(5, 1, 1), B(-1, 3, -3)を直径の両端とする球の方程式を求めよ。</p> <p>(2) 方程式 $x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 4y - 8z - 4 = 0$ はどんな図形を表すか。</p> <p>(3) 4点O(0, 0, 0), A(2, 0, 0), B(-1, 0, 3), C(4, -2, 2)を通る球の方程式を求めよ。</p> <p>(4) 中心が中点、半径は直径の半分に着目し、一般形を標準形に變形</p> <p>(5) 一般形は4点を通る条件から求める。</p>	<p>球の方程式 1点Cから一定の距離rにある点Pの軌跡を、中心C, 半径rの球(球面)という。球の方程式を求めると、$C(a, b, c), P(x, y, z)$ とすれば、$\vec{CP} = r$ $\therefore \vec{p} - \vec{c} = r$ によって $\vec{p} - \vec{c} ^2 = r^2$ この式において $\vec{p} = (x, y, z), \vec{c} = (a, b, c)$ とおけば $(x-a)^2 + (y-b)^2 + (z-c)^2 = r^2 \dots \textcircled{1}$ 点C(a, b, c)を中心とし、半径rの球の方程式という。特に、原点を中心とし、半径rの球の方程式は $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$ ①は xy, yz, xz の項を含まないx, y, zの2次方程式 $x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0 \dots \textcircled{2}$ の形である。 逆に ②を變形すると $(x + \frac{a}{2})^2 + (y + \frac{b}{2})^2 + (z + \frac{c}{2})^2 = \frac{a^2 + b^2 + c^2 - 4d}{4}$ ①の形になるから $a^2 + b^2 + c^2 - 4d > 0$ のとき方程式②は球の方程式を表す。球の方程式 ①を標準形、②を一般形という。</p> <p>球の方程式 点Cを中心とする球の球面上の点Aを通り、半径CAに垂直な平面αを作ると、平面αと球との共有部分はAだけ。このとき、平面αはこの球の接平面といい、点Aを接点という。 球と平面が交わる時、その交わりは円である。</p>	<p>解 (1) 点A(5, 1, 1), B(-1, 3, -3)を直径の両端とする球の方程式を求めよ。 球の中心はABの中点、半径は直径の半分に着目し、一般形を標準形に變形して球の標準形にしようとする。 球の方程式を求めると、$C(a, b, c), P(x, y, z)$ とすれば、$\vec{CP} = r$ $\therefore \vec{p} - \vec{c} = r$ によって $\vec{p} - \vec{c} ^2 = r^2$ この式において $\vec{p} = (x, y, z), \vec{c} = (a, b, c)$ とおけば $(x-a)^2 + (y-b)^2 + (z-c)^2 = r^2 \dots \textcircled{1}$ 点C(a, b, c)を中心とし、半径rの球の方程式という。特に、原点を中心とし、半径rの球の方程式は $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$ ①は xy, yz, xz の項を含まないx, y, zの2次方程式 $x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0 \dots \textcircled{2}$ の形である。 逆に ②を變形すると $(x + \frac{a}{2})^2 + (y + \frac{b}{2})^2 + (z + \frac{c}{2})^2 = \frac{a^2 + b^2 + c^2 - 4d}{4}$ ①の形になるから $a^2 + b^2 + c^2 - 4d > 0$ のとき方程式②は球の方程式を表す。球の方程式 ①を標準形、②を一般形という。</p> <p>球の方程式 点Cを中心とする球の球面上の点Aを通り、半径CAに垂直な平面αを作ると、平面αと球との共有部分はAだけ。このとき、平面αはこの球の接平面といい、点Aを接点という。 球と平面が交わる時、その交わりは円である。</p>	<p>・球の中心をCとし、補助線CAを引いて、接平面の法線ベクトルに着目する。すると求める接平面は点Aを通り、法線ベクトルがCAで与えられるから公式を用いて求める。</p> <p>・求める円の中心は、球の中心を通り、平面に垂直な直線と平面の交点。その半径rは、球の中心と平面の距離を用いて、$r^2 + d^2 = 90$ から求められる。</p> <p>例題 $Q(x_1, y_1, z_1), P(x_2, y_2, z_2)$ とする。球の方程式は $x^2 + (y-6)^2 + z^2 = 4 \dots \textcircled{1}$ Q は①上にあるから、$x_1^2 + (y_1 - 6)^2 + z_1^2 = 4 \dots \textcircled{2}$ 中点の座標より $\frac{x_1}{2} = x, \frac{y_1}{2} = y, \frac{z_1}{2} = z \therefore x_1 = 2x, y_1 = 2y, z_1 = 2z$、これらを②に代入して整理すると、$x^2 + (y-3)^2 + z^2 = 1$</p>	<p>・球の中心をCとし、補助線CAを引いて、接平面の法線ベクトルに着目する。すると求める接平面は点Aを通り、法線ベクトルがCAで与えられるから公式を用いて求める。</p> <p>・求める円の中心は、球の中心を通り、平面に垂直な直線と平面の交点。その半径rは、球の中心と平面の距離を用いて、$r^2 + d^2 = 90$ から求められる。</p> <p>例題 $Q(x_1, y_1, z_1), P(x_2, y_2, z_2)$ とする。球の方程式は $x^2 + (y-6)^2 + z^2 = 4 \dots \textcircled{1}$ Q は①上にあるから、$x_1^2 + (y_1 - 6)^2 + z_1^2 = 4 \dots \textcircled{2}$ 中点の座標より $\frac{x_1}{2} = x, \frac{y_1}{2} = y, \frac{z_1}{2} = z \therefore x_1 = 2x, y_1 = 2y, z_1 = 2z$、これらを②に代入して整理すると、$x^2 + (y-3)^2 + z^2 = 1$</p>