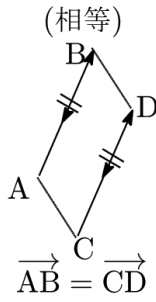


こんなに使える正射影

「垂直」を扱う際、「正射影ベクトル」が使えると断然有利!! でも使えなくてもまあなんとかなります。

A ベクトルとは?

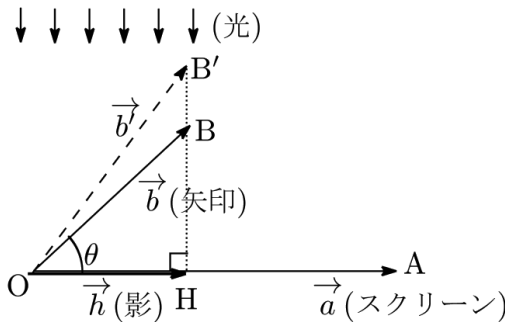
有向線分(矢印)の「向き」と「大きさ」だけを考えたものがベクトルである。



〈注1〉ベクトルを考える際は、矢印の「位置」の違いは無視する。

〈注2〉ベクトルとは、「移動」、もしくは「変位」のようなものと思えばわかりやすく、「相等」「和」「差」「実数倍」等の規則が自然にわかる。

B 内積の定義・意味



地面に置かれた“スクリーン” \vec{a} の真上から太陽の光が降り注ぐとき，“矢印” \vec{b} の“影” \vec{h} (これも矢印) がスクリーンに映る。この影を用いると、**内積**のもつ図形的意味がよくわかる。

$$\text{内積: } \vec{a} \cdot \vec{b} = \underbrace{|\vec{a}|}_{\text{スクリーン}} \underbrace{|\vec{b}| \cos \theta}_{\text{影の符号付長さ}} \quad \dots (\text{定義})$$

← 意味

$$\text{i.e. } \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot \vec{h} \quad \dots$$

ベクトル \vec{h} を「 \vec{b} の \vec{a} への正射影ベクトル」という。つまり、

内積 $\vec{a} \cdot \vec{b}$ とは、スクリーン \vec{a} の長さに、正射影ベクトル \vec{h} の (\vec{a} と同じ向きを正とした) 符号付長さを掛けて得られる実数である。

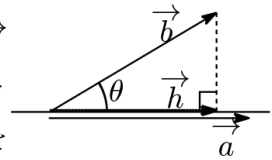
2点 B, B' から直線 OA へ下ろした垂線の足が一致 (図の H) するとき

$$\begin{cases} \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot \vec{h}, \\ \vec{a} \cdot \vec{b}' = \vec{a} \cdot \vec{h}. \end{cases}$$

$$\therefore \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot \vec{b}' \quad \dots$$

C 正射影ベクトル

右図において、ベクトル \vec{b} のベクトル \vec{a} への正射影ベクトル \vec{h} の (\vec{a} と同じ向きを正とした) 符号付長さは、 \cos より



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

正射影ベクトル \vec{h} は

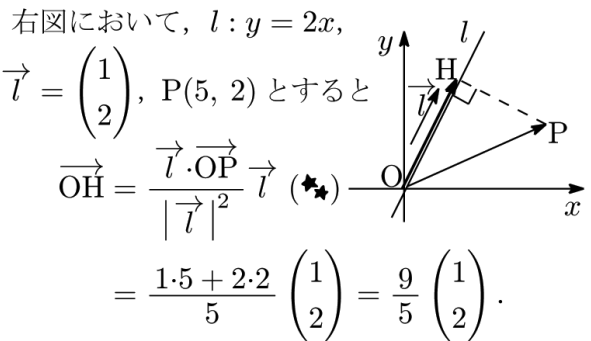
$$\vec{h} = \underbrace{\frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}|}}_{\text{符号付長さ}} \cdot \underbrace{\frac{\vec{a}}{|\vec{a}|}}_{\text{単位ベクトル } (\vec{a} \text{ と同じ向き)}}$$

← いつでもこうして導けるように!

$$= \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}|^2} \vec{a} \quad \dots (\text{準公式})$$

D 正射影ベクトルの使用例

(1) 点から直線への垂線の足

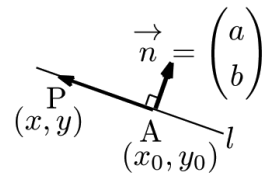


これを用いれば、 l に関する P の対称点の座標も瞬時に求まる。

(2) 点と直線の距離公式

まず、「法線ベクトルによる直線の表現」について予備解説しておく。

右図で、点 A を通り、 \vec{n} を法線ベクトルとする直線 l 上の点 $P(x, y)$ がみたすべき条件は、



$$\vec{n} \cdot \vec{AP} = 0.$$

$$\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} = 0.$$

$$\therefore \underbrace{a(x - x_0) + b(y - y_0)}_{f(x) \text{ とおく}} = 0 \quad \dots \textcircled{1}$$

$c = -ax_0 - by_0$ とおくと

$$\underbrace{ax + by + c}_{\text{これも } f(x)} = 0 \quad \dots \textcircled{2}$$

以上をもとに距離公式を導こう. 点 $B(x_1, y_1)$ から直線 $l(x_0, y_0)$ へ下ろした垂線の足を H とするとき, \vec{HB} は, \vec{AB} の \vec{n} への正射影ベクトルである. よって, \vec{HB} の (\vec{n} と同じ向きを正とした) 符号付長さは, \star より

$$\frac{\vec{n} \cdot \vec{AB}}{|\vec{n}|}$$

よって B と l の距離は

$$\begin{aligned} |\vec{HB}| &= \frac{|\vec{n} \cdot \vec{AB}|}{|\vec{n}|} \\ &= \frac{|a(x_1 - x_0) + b(y_1 - y_0)|}{\sqrt{a^2 + b^2}} \\ &= \frac{|f(x_1, y_1)|}{\sqrt{a^2 + b^2}}. \end{aligned} \quad (\text{①より})$$

したがって, l が②のように表されていれば

$$BH = \frac{|ax_1 + by_1 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

(3) 点から平面への垂線の足

点 $A(1, 1, 1)$ を通り, ベクトル $\vec{n} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$

と垂直な平面を π とし, 点 $B(3, 3, 3)$ から π へ下ろした垂線の足を H とする.

\vec{BH} は $\vec{BA} = \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix}$ の

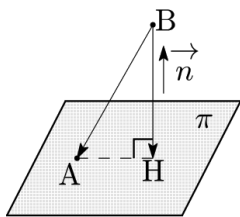
\vec{n} への正射影ベクトルである. よって, \vec{BH} の (\vec{n} と同じ向きを正とした) 符号付長さは, \star より

$$\begin{aligned} \frac{\vec{n} \cdot \vec{BA}}{|\vec{n}|} &= \frac{1 \cdot (-2) + 2 \cdot (-2) + 2 \cdot (-2)}{\sqrt{1 + 4 + 4}} \\ &= \frac{-10}{3}. \end{aligned}$$

B と π の距離は

$$BH = \left| \frac{-10}{3} \right| = \frac{10}{3}.$$

また, \star より



$$\vec{BH} = \frac{\vec{n} \cdot \vec{BA}}{|\vec{n}|} \vec{n} = \frac{-10}{9} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

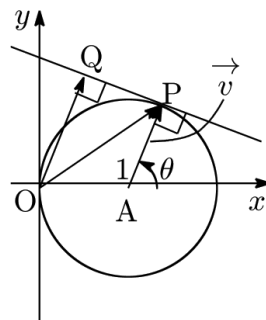
$$\therefore \vec{OH} = \vec{OB} + \vec{BH}$$

$$= \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} + \frac{-10}{9} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

$$\text{よって, } H\left(\frac{17}{9}, \frac{7}{9}, \frac{7}{9}\right).$$

(4) 垂足曲線

中心 $A(1, 0)$, 半径 1 の円を C とし, C 上の点 $P(1 + \cos \theta, \sin \theta)$ における C の接線を l とする. $O(0, 0)$ から l へ下ろした垂線の足 Q の座標を θ で表してみよう.



$$\vec{OQ} \text{ は, } \vec{OP} = \begin{pmatrix} 1 + \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} \text{ の } \vec{v} = \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}$$

への正射影ベクトルであるから, \star より

$$\begin{aligned} \vec{OQ} &= \frac{\vec{v} \cdot \vec{OP}}{|\vec{v}|} \vec{v} \\ &= \frac{(1 + \cos \theta) \cos \theta + \sin^2 \theta}{1^2} \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} \\ &= (1 + \cos \theta) \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

(5) ベクトル方程式

平面上で, 異なる 2 定点 A, B と動点 P が $\vec{AB} \cdot \vec{AP} < \frac{1}{2} AB^2$

をみたすとき, 点 P の存在範囲 D を求める.

P から直線 AB へ下ろした垂線の足を H とすると, \star より

$$\vec{AB} \cdot \vec{AP} = \vec{AB} \cdot \vec{AH}.$$

よって与式は

$$\vec{AB} \cdot \vec{AH} < \vec{AB} \cdot \frac{1}{2} \vec{AB}.$$

したがって, \vec{AH} の (\vec{AB} と

同じ向きを正とした) 符号付長さは, $+\frac{1}{2} AB$ より小さい. つまり, H は AB の中

点 M より A に近い側にあるから, 求める D は右図. (他にもいろいろたくさん...)

