

## 2.空間ベクトルの成分

### 2.1 定義

Oを原点とする座標系が与えられたとき、 $x, y, z$ 軸正方向の単位ベクトル（長さが1のベクトル）をそれぞれ、 $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ とします。（このようなベクトル $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ を**基本ベクトル**と言います）。空間内の任意のベクトル $\vec{a}$ が与えられたとき、

$$\vec{a} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3 \cdots (*)$$

の形で一通りに表せます。そして「 $a_1$ を $\vec{a}$ の $x$ 成分」、 「 $a_2$ を $y$ 成分」、 「 $a_3$ を $z$ 成分」と定めます。

また、(\*)を

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$$

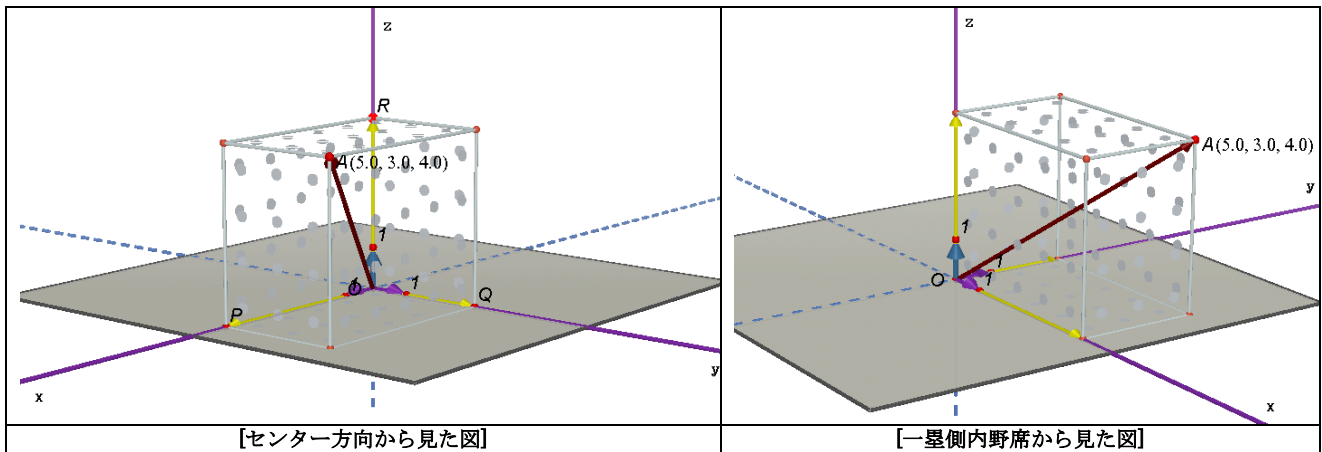
のように省略して書くこともあります。

例えば、下図のように $A(5,3,4)$ のとき、（ $A$ を通り $x$ 軸に垂直な平面と $x$ 軸の交点を $P$ 、 $y$ 軸に垂直な平面と $y$ 軸の交点を $Q$ 、 $z$ 軸に垂直な平面と $z$ 軸の交点を $R$ とすると、）

$$\vec{OA} = \vec{OP} + \vec{OQ} + \vec{OR} = 5\vec{e}_1 + 3\vec{e}_2 + 4\vec{e}_3 \cdots (**)$$

よって、 $\vec{OA}$ の「 $x$ 成分は5」、 「 $y$ 成分は3」、 「 $z$ 成分は4」です。

また、(\*\*)を省略して、「 $\vec{OA} = (5,3,4)$ 」と書くことも出来ます。



**【注】**上の二つの図は、どちらも同じベクトルを違う視点から見たものであり、数学のソフトでは、右図の方が普通です。また、図の下にあるコメントは、原点をホームベースと見て、野球場に喩えたときの視点です。

上の例から分かるように、

ベクトル $\vec{a}$ の $x$ 成分、 $y$ 成分、 $z$ 成分はそれぞれ

始点から終点までの $x$ 軸正方向への移動量、

始点から終点までの $y$ 軸正方向への移動量

始点から終点までの $z$ 軸正方向への移動量

を表すことが分かります。（ただし「移動の方向」も考え、負方向への移動には、負の数を使います）

また,

一般には,  $\vec{a}$  の成分は, 始点や終点の座標とは一致しない. (点 A や B の成分とは異なります).

しかし, 始点が原点のときは,  $\vec{a}$  の成分は, 終点の座標と一致します.

すなわち,

$$\begin{array}{c} A(a_1, a_2, a_3) \text{ のとき, } \left[ \vec{OA} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3 \right] \text{ と書けるから,} \\ \vec{OA} = (a_1, a_2, a_3) \end{array}$$

一般に,  $A(a_1, a_2, a_3), B(b_1, b_2, b_3)$  のときは, A から B への移動量は,  $x$  軸正方向には,

$$(b_1 - a_1) \vec{e}_1$$

$y$  軸,  $z$  軸方向も同様だから,

$$\vec{AB} = (b_1 - a_1) \vec{e}_1 + (b_2 - a_2) \vec{e}_2 + (b_3 - a_3) \vec{e}_3$$

略して書くと, 「 $\vec{AB} = (b_1 - a_1, b_2 - a_2, b_3 - a_3)$ 」 となります. すなわち,

$$\begin{array}{c} A(a_1, a_2, a_3), B(b_1, b_2, b_3) \text{ のとき, } \left[ \vec{AB} = (b_1 - a_1) \vec{e}_1 + (b_2 - a_2) \vec{e}_2 + (b_3 - a_3) \vec{e}_3 \right] \text{ と書けるから,} \\ \vec{AB} = (b_1 - a_1, b_2 - a_2, b_3 - a_3) \end{array}$$

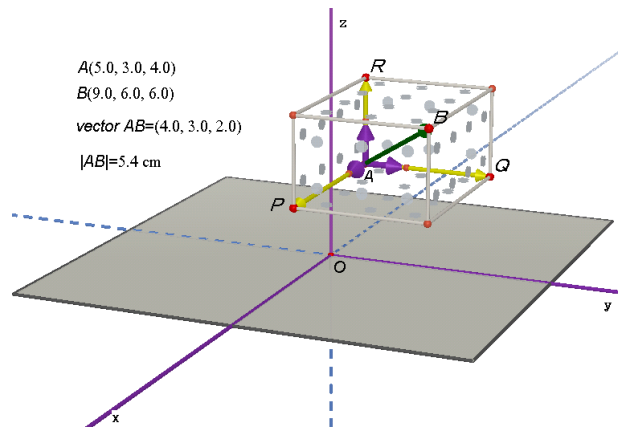
例えば,  $A(5,3,4), B(9,6,6)$  のとき,

$$\vec{AB} = (9 - 5, 6 - 3, 6 - 4) = (4, 3, 2)$$

となります. これは, A から B までの移動は,

$x$  軸方向に 4,  $y$  軸方向に 3,  $z$  軸方向に 2

であることを表します.



### 2-1-2. Cabri3D による検証.

(a) 原点が始点の場合.

A を drag して下さい. [coordinates1.html](http://coordinates1.html)

(b) 始点が原点とは限らない場合.

A, B を drag して下さい. [coordinates2.html](http://coordinates2.html)

点を上下に移動するには「Shift キー」を押したままで drag します. また視点をを変えるには, マウスの右ボタンを押したままで「ぐりぐり」します.

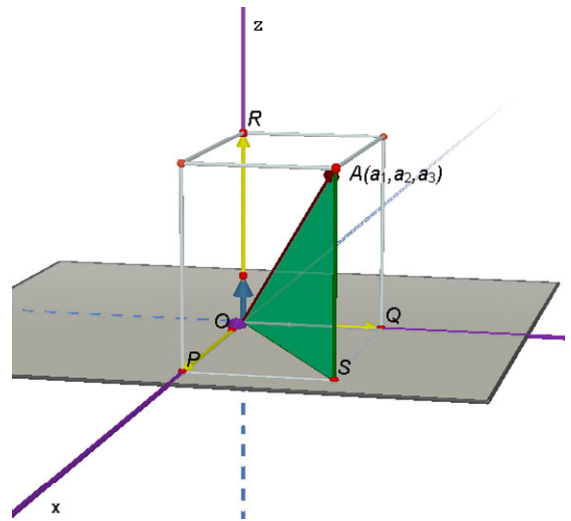
## 2-2. ベクトルの大きさ

右図で、三角形 OAB に三平方の定理を使うと、

$$\begin{aligned} |\overline{OA}| &= \sqrt{OS^2 + SA^2} \\ &= \sqrt{OP^2 + OQ^2 + OR^2} \\ &= \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2} \end{aligned}$$

となる。すなわち、

$$\boxed{\begin{aligned} \vec{a} &= (a_1, a_2, a_3) \text{ のとき,} \\ |\vec{a}| &= \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2} \end{aligned}}$$



## 2-3. 和,差,実数倍の成分

$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ ,  $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$  は, 「 $\vec{a} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3$ ,  $\vec{b} = b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + b_3 \vec{e}_3$ 」の省略だから、

$$\left\{ \begin{aligned} \vec{a} + \vec{b} &= (a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3) + (b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + b_3 \vec{e}_3) = (a_1 + b_1) \vec{e}_1 + (a_2 + b_2) \vec{e}_2 + (a_3 + b_3) \vec{e}_3 \\ &= (a_1 + b_1, a_2 + b_2, a_3 + b_3) \\ \vec{a} - \vec{b} &= (a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3) - (b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + b_3 \vec{e}_3) = (a_1 - b_1) \vec{e}_1 + (a_2 - b_2) \vec{e}_2 + (a_3 - b_3) \vec{e}_3 \\ &= (a_1 - b_1, a_2 - b_2, a_3 - b_3) \\ k\vec{a} &= k(a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3) = (ka_1) \vec{e}_1 + (ka_2) \vec{e}_2 + (ka_3) \vec{e}_3 \\ &= (ka_1, ka_2, ka_3) \end{aligned} \right.$$

すなわち、省略形で表すと、

$$\boxed{\left\{ \begin{aligned} (a_1, a_2, a_3) + (b_1, b_2, b_3) &= (a_1 + b_1, a_2 + b_2, a_3 + b_3) \\ (a_1, a_2, a_3) - (b_1, b_2, b_3) &= (a_1 - b_1, a_2 - b_2, a_3 - b_3) \\ k(a_1, a_2, a_3) &= (ka_1, ka_2, ka_3) \end{aligned} \right.}$$