



# 17. Ευθεία

Κάλλια Παυλοπούλου

2020-2021

# Η ευθεία στο χώρο

Μία ευθεία ( $\varepsilon$ ) στο χώρο ορίζεται μονοσήμαντα

Περίπτωση 1

1) Από ένα σημείο  $P_0$  και  
μία διεύθυνση προς την οποία είναι παράλληλη ( $\vec{u}$ )

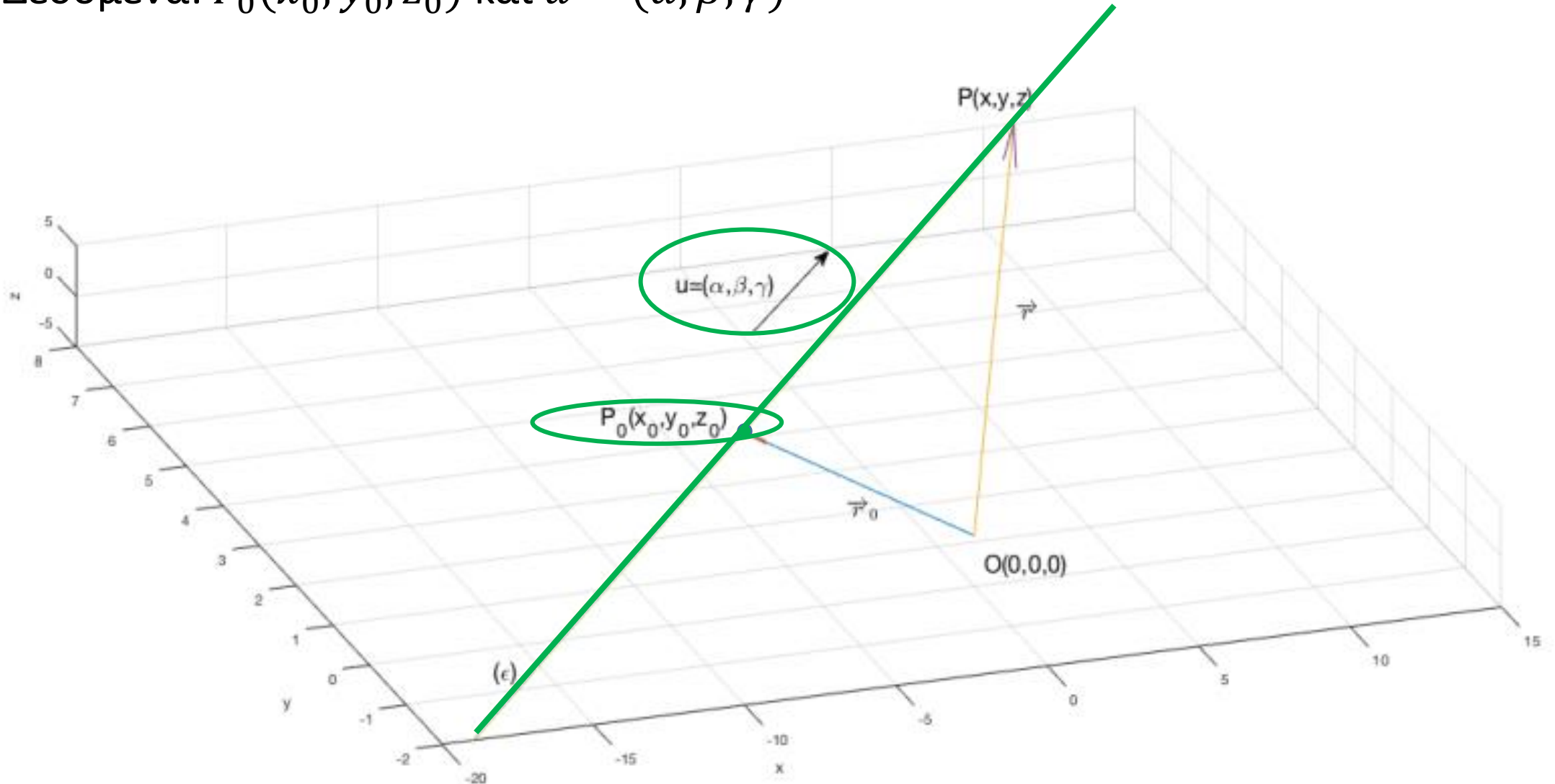
Περίπτωση 2

2) Από δύο σημεία της  $P_0$  και  $P_1$ .

Σκοπός μας είναι να εκφράσουμε τις συντεταγμένες ενός τυχαίου σημείου  $P(x, y, z)$  της ευθείας ( $\varepsilon$ ) ή το  $\vec{r} = \overrightarrow{OP} = (x, y, z)$  το διάνυσμα θέσης του σημείου  $P \in (\varepsilon)$ , με τη βοήθεια των δεδομένων σε κάθε περίπτωση.

# Περίπτωση 1: Ευθεία από σημείο και παράλληλη προς διάνυσμα

- Δεδομένα:  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  και  $\vec{u} = (\alpha, \beta, \gamma)$



# Περίπτωση 1: Ευθεία από σημείο $P_0$ και παράλληλη προς διάνυσμα $\vec{u}$

## Διανυσματική εξίσωση ευθείας

- $P(x, y, z)$  τυχαίο σημείο της ευθείας ( $\varepsilon$ )
- $\vec{r}$  το διάνυσμα θέσης του σημείου  $P \in (\varepsilon)$ , δηλαδή  $\vec{r} = \overrightarrow{OP} = (x, y, z)$  και
- $\vec{r}_0$  το διάνυσμα θέσης του σημείου  $P_0(x_0, y_0, z_0) \in (\varepsilon)$ , δηλαδή  $\vec{r}_0 = \overrightarrow{OP_0} = (x_0, y_0, z_0)$

$$P \in (\varepsilon) \Leftrightarrow \overrightarrow{P_0P} // \vec{u}$$

το διάνυσμα  $\overrightarrow{P_0P}$  είναι συγγραμμικό με το διάνυσμα  $\vec{u}$

1α

$$\Leftrightarrow \vec{r} - \vec{r}_0 = t \cdot \vec{u} \text{ ή } \vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot \vec{u}, t \in R$$

Δηλαδή υπάρχει  $t \in R$  τέτοιο ώστε το διάνυσμα  $\vec{r} - \vec{r}_0 = t \cdot \vec{u}$

Διανυσματική παραμετρική εξίσωση ευθείας

1β

$$\Leftrightarrow (\vec{r} - \vec{r}_0) \times \vec{u} = \vec{0}$$

Το εξωτερικό γινόμενο των δύο συγγραμμικών διανυσμάτων  $\vec{r} - \vec{r}_0$  και  $\vec{u}$  είναι ίσο με μηδέν,  $(\vec{r} - \vec{r}_0) \times \vec{u} = \vec{0}$

Διανυσματική εξίσωση ευθείας

# Περίπτωση 1: Ευθεία από σημείο $P_0$ και παράλληλη προς διάνυσμα $\vec{u}$ (συνέχεια)

## Παραμετρικές εξισώσεις ευθείας

- Θέτουμε  $\overrightarrow{OP_0} = \vec{r}_0 = (x_0, y_0, z_0)$  και  $\overrightarrow{OP} = \vec{r} = (x, y, z)$

$$P(x, y, z) \in (\varepsilon) \Leftrightarrow \vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot \vec{u} \Leftrightarrow (x, y, z) = (x_0, y_0, z_0) + t \cdot (\alpha, \beta, \gamma) \Leftrightarrow$$

1γ

$$\begin{cases} x = x_0 + t\alpha \\ y = y_0 + t\beta \\ z = z_0 + t\gamma \end{cases}, t \in R.$$

Παραμετρικές εξισώσεις ευθείας

- Απαλείφοντας το  $t$  έχουμε

1δ

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = \frac{x - x_0}{\alpha} \\ t = \frac{y - y_0}{\beta} \\ t = \frac{z - z_0}{\gamma} \end{cases}, t \in R.$$

Αναλυτικές ή καρτεσιανές εξισώσεις ευθείας

$$\Leftrightarrow \frac{x - x_0}{\alpha} = \frac{y - y_0}{\beta} = \frac{z - z_0}{\gamma}, \alpha \cdot \beta \cdot \gamma \neq 0$$

$$\frac{x - x_0}{\alpha} = \frac{y - y_0}{\beta}, \quad z - z_0 = 0, \quad \text{αν } \gamma = 0 \text{ και } \alpha\beta \neq 0$$

$$x = x_0 + t\alpha, \quad y - y_0 = 0, \quad z - z_0 = 0, \quad \text{αν } \beta = \gamma = 0 \text{ και } \alpha \neq 0$$

# Περίπτωση 1: Παράδειγμα

Να βρεθεί η ευθεία που διέρχεται από το σημείο  $P_0(1, -2, 0)$  και είναι παράλληλη προς το διάνυσμα  $\vec{u} = \vec{i} - 2\vec{j} + 3\vec{k}$ .

$$\vec{u} = (1, -2, 3)$$

1α

Διανυσματική παραμετρική εξίσωση ευθείας

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot \vec{u} = (1, -2, 0) + t \cdot (1, -2, 3) = (1 + t, -2 - 2t, 3t) = (1 + t)\vec{i} - (2 + 2t)\vec{j} + 3t\vec{k}, t \in \mathbb{R}.$$

1γ

Παραμετρικές εξισώσεις ευθείας

$$\begin{cases} x = x_0 + ta \\ y = y_0 + t\beta \\ z = z_0 + t\gamma \end{cases}, t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 + \mathbf{1}t \\ y = -2 - \mathbf{2}t, t \in \mathbb{R} \\ z = \mathbf{3}t \end{cases}$$

1δ

Αναλυτικές ή καρτεσιανές εξισώσεις ευθείας (απαλείφοντας το  $t$ )

$$\frac{x-x_0}{\alpha} = \frac{y-y_0}{\beta} = \frac{z-z_0}{\gamma}, \alpha \cdot \beta \cdot \gamma \neq 0 \Leftrightarrow \frac{x-1}{\mathbf{1}} = \frac{y+2}{\mathbf{-2}} = \frac{z-0}{\mathbf{3}}$$

# Περίπτωση 1: Παράδειγμα (συνέχεια)

Να βρεθεί η ευθεία που διέρχεται από το σημείο  $P_0(1, -2, 0)$  και είναι παράλληλη προς το διάνυσμα  $\vec{u} = \vec{i} - 2\vec{j} + 3\vec{k}$ .

$$\vec{u} = (1, -2, 3)$$

1β

Διανυσματική εξίσωση ευθείας

$$(\vec{r} - \vec{r}_0) \times \vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow$$

$$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x-1 & y+2 & z \\ 1 & -2 & 3 \end{vmatrix} = \vec{0} \Leftrightarrow$$

$$[3(y+2) + 2z]\vec{i} - [3(x-1) - z]\vec{j} + [-2(x-1) - (y+2)]\vec{k} = \vec{0} \Leftrightarrow$$

Δύο διανύσματα  $\vec{a}, \vec{b} \in R^3$  είναι **συγγραμμικά**, αν και μόνο αν το εξωτερικό τους γινόμενο είναι μηδέν, δηλ.  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$ .

$$\begin{cases} 3(y+2) + 2z = 0 \\ 3(x-1) - z = 0 \\ (-2)(x-1) - (y+2) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} (x-1) = \frac{z}{3} \\ (x-1) = \frac{y+2}{-2} \end{cases} \Leftrightarrow x-1 = \frac{y+2}{-2} = \frac{z}{3}$$

# Περίπτωση 1: Οι άξονες

Ο άξονας  $x'x$  είναι η ευθεία που διέρχεται από το σημείο  $O(0,0,0)$  και είναι παράλληλη προς το διάνυσμα  $\vec{u} = \vec{i} = 1\vec{i} + 0\vec{j} + 0\vec{k}$ .

1α

Διανυσματική παραμετρική εξίσωση ευθείας

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot \vec{u} = (0,0,0) + t \cdot (1,0,0) = (t, 0, 0) = t\vec{i}, t \in \mathbb{R}.$$

1γ

Παραμετρικές εξισώσεις ευθείας

$$\begin{cases} x = 0 + t1 \\ y = 0 + t0 \\ z = 0 + t0 \end{cases}, t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ y = 0 \\ z = 0 \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

$$x = t, \quad y = 0, \quad z = 0. \quad t \in \mathbb{R}.$$

Αντίστοιχα, για τον άξονα  $y'y$ , έχουμε

$$x = 0, \quad y = t, \quad z = 0. \quad t \in \mathbb{R}$$

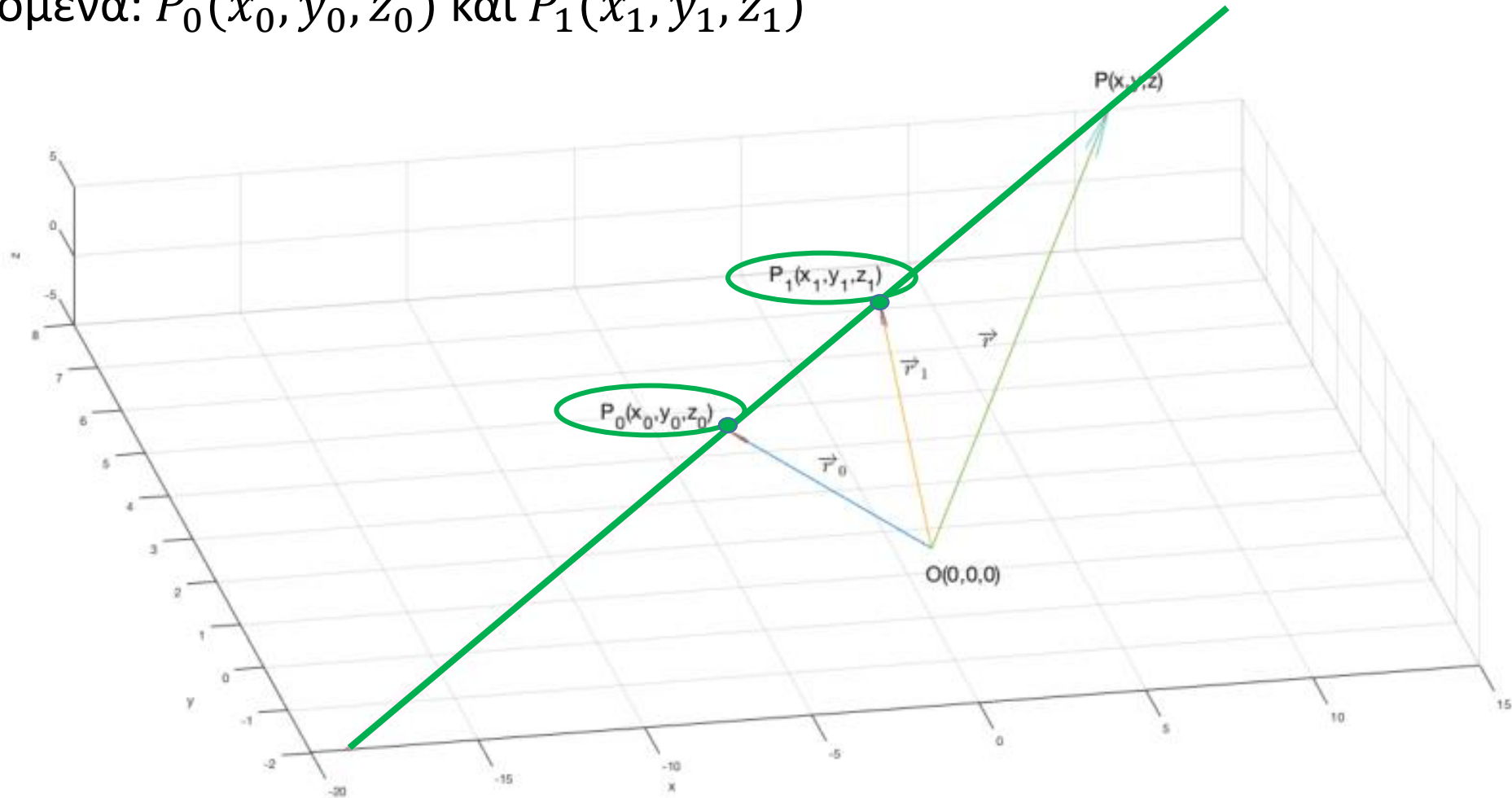
και για τον άξονα  $z'z$ ,

$$x = 0, \quad y = 0, \quad z = t. \quad t \in \mathbb{R}$$



## Περίπτωση 2: Ευθεία από δύο σημεία

- Δεδομένα:  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  και  $P_1(x_1, y_1, z_1)$



## Περίπτωση 2: Ευθεία από δύο σημεία

### Διανυσματική εξίσωση ευθείας

- Ονομάζουμε  $P(x, y, z)$  τυχαίο σημείο της ευθείας ( $\varepsilon$ ) με διάνυσμα θέσης  $\vec{r} = \overrightarrow{OP}$
- Θεωρώντας ως παράλληλο διάνυσμα της ευθείας ( $\varepsilon$ ) το διάνυσμα  $\vec{u} = \overrightarrow{P_0P_1} = \vec{r}_1 - \vec{r}_0$ , αναγόμεσθε στην προηγούμενη περίπτωση. Δηλαδή:

$$P \in (\varepsilon) \Leftrightarrow \overrightarrow{P_0P} // \vec{u} \Leftrightarrow (\vec{r} - \vec{r}_0) = t \cdot \vec{u} \Leftrightarrow (\vec{r} - \vec{r}_0) = t \cdot (\vec{r}_1 - \vec{r}_0) \Leftrightarrow$$

2α

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot (\vec{r}_1 - \vec{r}_0), t \in R$$

Διανυσματική παραμετρική εξίσωση ευθείας

2β

Διανυσματική εξίσωση ευθείας

$$(\vec{r} - \vec{r}_0) \times (\vec{r}_1 - \vec{r}_0) = \vec{0}$$

# Περίπτωση 2: Ευθεία από δύο σημεία (συνέχεια)

## Παραμετρικές εξισώσεις ευθείας

- Θέτουμε  $\overrightarrow{OP_0} = \vec{r}_0 = (x_0, y_0, z_0)$ ,  $\overrightarrow{OP_1} = \vec{r}_1 = (x_1, y_1, z_1)$  και  $\overrightarrow{OP} = \vec{r} = (x, y, z)$

$$P(x, y, z) \in (\varepsilon) \Leftrightarrow \vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot \vec{u} \Leftrightarrow (x, y, z) = (x_0, y_0, z_0) + t \cdot (x_1 - x_0, y_1 - y_0, z_1 - z_0) \Leftrightarrow$$

2γ

$$\begin{cases} x = x_0 + t \cdot (x_1 - x_0) \\ y = y_0 + t \cdot (y_1 - y_0), t \in R. \\ z = z_0 + t \cdot (z_1 - z_0) \end{cases}$$

Παραμετρικές εξισώσεις ευθείας

- Απαλείφοντας το  $t$  έχουμε

Αναλυτικές ή καρτεσιανές εξισώσεις ευθείας

2δ

$$\frac{x-x_0}{x_1-x_0} = \frac{y-y_0}{y_1-y_0} = \frac{z-z_0}{z_1-z_0}, \text{ αν } (x_1 - x_0)(y_1 - y_0)(z_1 - z_0) \neq 0$$

$$\frac{x-x_0}{x_1-x_0} = \frac{y-y_0}{y_1-y_0}, \quad z-z_0 = 0, \quad \text{αν } \gamma = 0 \text{ και } (x_1 - x_0)(y_1 - y_0) \neq 0$$

ή

$$x = x_0 + t(x_1 - x_0), \quad y - y_0 = 0, \quad z - z_0 = 0, \quad \text{αν } y_1 - y_0 = z_1 - z_0 = 0.$$

## Περίπτωση 2: Παράδειγμα 1

Να εξεταστεί αν το σημείο  $P(2,3,5)$  βρίσκεται πάνω στην ευθεία που διέρχεται από τα σημεία  $P_0(1,3,2)$  και  $P_1(2,1,0)$ .

2α

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + t \cdot (\vec{r}_1 - \vec{r}_0), t \in \mathbb{R}$$

Διανυσματική παραμετρική εξίσωση της ευθείας  $(\varepsilon)$   
που ορίζεται από  $P_0 \in \varepsilon$  και  $P_1 \in \varepsilon$

$$\begin{aligned}\vec{r} = \vec{r}_0 + t\vec{u} &= (1, 3, 2) + t(2 - 1, 1 - 3, 0 - 2) \\ &= (1 + t, 3 - 2t, 2 - 2t) \\ &= (1 + t)\vec{i} + (3 - 2t)\vec{j} + (2 - 2t)\vec{k}, \quad t \in \mathbb{R}.\end{aligned}$$

2γ

Αν  $P(2,3,5) \in (\varepsilon)$ , τότε θα ικανοποιεί την εξίσωση της  $(\varepsilon)$ . Άρα

$$x = 1 + t \Leftrightarrow 2 = 1 + t \Leftrightarrow t = 1 \text{ και } y = 3 - 2t \Leftrightarrow 3 = 3 - 2t \Leftrightarrow t = 0, \text{ αδύνατο!}$$

**Άρα το σημείο  $P(2, 3, 5)$  δεν βρίσκεται πάνω στην ευθεία  $(\varepsilon)$ .**

## Περίπτωση 2: Παράδειγμα 2

Η ευθεία  $(\varepsilon_1)$  διέρχεται από τα σημεία  $A(0,1,0)$  και  $B(1,2,1)$ . Η ευθεία  $(\varepsilon_2)$  διέρχεται από το σημείο  $\Gamma(1,0,1)$  και είναι παράλληλη στο διάνυσμα  $\vec{u} = 0\vec{i} + \vec{j} + 0\vec{k} = \vec{j}$ .

Να αποδειχθεί ότι οι δύο ευθείες τέμνονται και να βρεθεί το σημείο τομής τους.

**Λύση**

Οι παραμετρικές εξισώσεις της  $(\varepsilon_1)$ .

$$\begin{cases} x = x_A + t \cdot (x_B - x_A) = 0 + t(1 - 0) = t \\ y = y_A + t \cdot (y_B - y_A) = 1 + t(2 - 1) = 1 + t, t \in R. \\ z = z_A + t \cdot (z_B - z_A) = 0 + t(1 - 0) = t \end{cases}$$

Οι παραμετρικές εξισώσεις της  $(\varepsilon_2)$ .

$$\begin{cases} x = x_\Gamma + \lambda u_1 = 1 + \lambda 0 = 1 \\ y = y_\Gamma + \lambda u_2 = 0 + \lambda 1 = \lambda, \lambda \in R. \\ z = z_\Gamma + \lambda u_3 = 1 + \lambda 0 = 1 \end{cases}$$

Προκειμένου κάποιο σημείο να βρίσκεται και στις δύο αυτές ευθείες, θα πρέπει να υπάρχουν  $t, \lambda \in R$ , τέτοια

$$\text{ώστε } \begin{cases} t = 1 \\ 1 + t = \lambda \\ t = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t = 1 \\ \lambda = 2 \end{cases}.$$

**Άρα για  $t = 1$  και  $\lambda = 2$ , υπάρχει κοινό σημείο τομής:  $K(t, 1 + t, t) = (1, \lambda, 1) = (1, 2, 1) \in (\varepsilon_1) \cap (\varepsilon_2)$ .**

# Παρατηρήσεις

1) Μία ευθεία μπορεί να περιγραφεί και ως τομή δύο επιπέδων:

$$\begin{cases} A_1x + B_1y + \Gamma_1z + \Delta_1 = 0, \\ A_2x + B_2y + \Gamma_2z + \Delta_2 = 0 \end{cases}$$

2) Δύο ευθείες  $(\varepsilon_1)$ ,  $(\varepsilon_2)$  με εξισώσεις:

ευθεία  $(\varepsilon_1)$

$$\begin{cases} x = x_1 + t\alpha_1 \\ y = y_1 + tb_1, t \in R. \\ z = z_1 + tc_1 \end{cases}$$

Από  $P_1(x_1, y_1, z_1)$

παράλληλη προς το  $\vec{u}_1(\alpha_1, b_1, c_1)$

$$\begin{cases} x = x_2 + t\alpha_2 \\ y = y_2 + tb_2, t \in R. \\ z = z_2 + tc_2 \end{cases}$$

ευθεία  $(\varepsilon_2)$

Από  $P_2(x_2, y_2, z_2)$

παράλληλη προς το  $\vec{u}_2(\alpha_2, b_2, c_2)$

Σχηματίζουν γωνία που προσδιορίζεται από :

$$\cos\theta = \frac{\alpha_1\alpha_2 + b_1b_2 + c_1c_2}{\sqrt{\alpha_1^2 + b_1^2 + c_1^2} \cdot \sqrt{\alpha_2^2 + b_2^2 + c_2^2}} = \frac{\langle \vec{u}_1, \vec{u}_2 \rangle}{\|\vec{u}_1\| \|\vec{u}_2\|}$$

Σημειώνεται ότι οι ευθείες δεν είναι απαραίτητο να τέμνονται.