

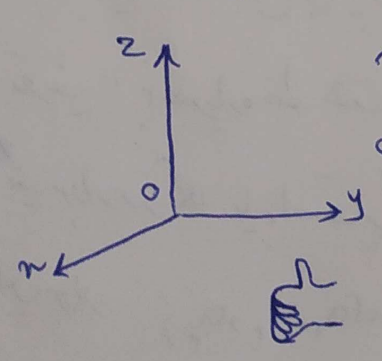
معرض فضای  $\mathbb{R}^3$

قبلًا با فضای  $\mathbb{R}^2$  به عنوان مجموعه تمام اُردم های مرتب (دو دانه) که  $x$  و  $y$  اعداد حقیقی اند آشنا شدیم. همچنین (برای نامش هندسین) از یک دستگاه مختصات قائم، مرکب از دو خط جهت دار و در هم، به نام محورهای مختصات استفاده کرد. حال می خواهیم فضای  $\mathbb{R}^3$  را معرفی کنیم.

منظور از فضای  $\mathbb{R}^3$ ، مجموعه تمام سه تایی های مرتب  $(x, y, z)$  است که در آنجا  $x, y, z$  اعداد حقیقی هستند.  $\mathbb{R}^3 = \{(x, y, z) \mid x, y, z \in \mathbb{R}\}$

برای نامش هندسین  $\mathbb{R}^3$  یک دستگاه مختصات قائم مرکب از سه خط جهت دار و دو محور در هم به نام  $x, y, z$  محورهای مختصات را معرفی می کنیم که در نقطه  $O$  یکدیگر را قطع می کنند و  $O$  نقطه مبدأ است که از آن نقطه، فاصله در امتداد هر سه خط باید واحد طول سنجیده می شود. خطوط  $Ox, Oy, Oz$  به ترتیب محورها  $x, y, z$  ها، و  $z$  ها نامیده می شوند و خود نقطه  $O$  مبدأ مختصات است. این محورها سه صفحه مختصات دو دانه و متعامد مشخص می کنند: صفحه  $xy$  که شامل محور  $x$  ها و  $y$  ها، صفحه  $yz$  که شامل محور  $y$  ها و  $z$  ها، صفحه  $xz$  که شامل محور  $x$  ها و  $z$  ها است. در شکل زیر صفحه  $yz$  صفحه کاغذ است و جهت مثبت محور  $x$  ها، خارج از صفحه کاغذ و در زاویه قائم با صفحه  $yz$  اشاره دارد. این دستگاه یک دستگاه راست زناویه می شود. زیرا با انگشتان دست راست جهت های مثبت روی محورها مشخص می شود. با معلوم بودن سه تایی مرتب

$(x_0, y_0, z_0)$  از  $\mathbb{R}^3$ ، نقطه  $P$  طول  $x_0$  را بر محور  $x$  ها، نقطه  $Q$  طول  $y_0$  را بر محور  $y$  ها و نقطه  $R$  را بر محور  $z$  ها رسم می کنیم. سپس صفحه گذرا از  $P, Q, R$  موازی  $yz$  صفحه  $yz$ ، صفحه گذرا از  $P, Q$  موازی  $xz$  صفحه  $xz$ ، و صفحه گذرا از  $P, R$  موازی  $xy$  صفحه  $xy$ ، نقطه منحصربه فرد  $P$  که در آن، سه صفحه متقاطع هستند، نقطه مختصات  $(x_0, y_0, z_0)$  یا دقیق تر نقطه  $P$  طول  $x_0, y_0, z_0$  عرض  $y_0$  و ارتفاع  $z_0$  است.



$O = (0, 0, 0)$  (نقطه صفری نامیم)

نقطه  $P = (x_0, y_0, z_0)$  در  $Q = (x_1, y_1, z_1)$  بر هم منطبق هستند اگر  $x_0 = x_1, y_0 = y_1, z_0 = z_1$

فاصله نقطه از مبدأ:

فرض کنید  $P = (x_0, y_0, z_0)$  فاصله نقطه  $P$  از  $O = (0, 0, 0)$  (مبدأ مختصات) را  $|OP|$  نامایش

$$|OP| = \sqrt{x_0^2 + y_0^2 + z_0^2} \quad \text{مساوی داریم:}$$

حال اگر  $Q = (x_1, y_1, z_1)$  باشد نگاه

$$|PQ| = \sqrt{(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 + (z_1 - z_0)^2}$$

مثال: اگر  $P = (-1, 3, 7)$ ،  $Q = (4, 0, 5)$  مقادیر  $|PQ|$ ،  $|OP|$ ،  $|OQ|$  را بیابید:

$$|PQ| = \sqrt{(4 - (-1))^2 + (0 - 3)^2 + (5 - 7)^2} = \sqrt{35}$$

$$|OP| = \sqrt{(-1)^2 + 3^2 + 7^2} = \sqrt{47}$$

$$|OQ| = \sqrt{16 + 0 + 25} = \sqrt{41}$$

همواره داریم:

الف)  $|PQ| = 0$  اگر و تنها اگر  $P = Q$ .

ب)  $|PQ| = |QP|$

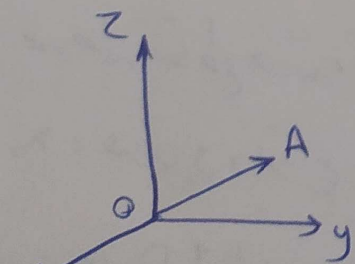
ج) برای هر نقطه دلخواه  $R \in \mathbb{R}^3$  داریم:

د)  $|PQ| \leq |PR| + |RQ|$  (نامساوات مثلث)

بردارها در  $\mathbb{R}^3$ :

فرض کنید  $A = (a_1, a_2, a_3)$  نقطه‌ای غیر صفر در  $\mathbb{R}^3$  باشد. می‌توانیم نقطه  $A$  را بردار خود جهت بار

نسبت دهیم. نقطه شروع این بردار  $O = (0, 0, 0)$  و نقطه پایان آن  $A = (a_1, a_2, a_3)$  است.



تعریف: بردار خود جهت بار با نقطه شروع  $O = (0, 0, 0)$

یک بردار در  $\mathbb{R}^3$  یا به اختصار یک بردار می‌گوییم، اگر نقطه پایان

این بردار  $a = (a_1, a_2, a_3)$  باشد. می‌نویسیم  $a = (a_1, a_2, a_3)$

یا  $a_1, a_2, a_3$  مؤلفه‌های بردار  $a$  می‌نویسیم.

مانند بردار  $a = (a_1, a_2, a_3)$  برابر است!  $|a| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$  فرض کنید

$a = (a_1, a_2, a_3)$  و  $b = (b_1, b_2, b_3)$  دو بردار باشند. حاصل جمع این دو بردار را با  $a+b$  نشان میدهیم

و در صورت زیر تعریف میکنیم

$$a+b = (a_1+b_1, a_2+b_2, a_3+b_3)$$

اگر  $r$  عددی حقیقی باشد حاصل ضرب  $r$  در  $a$  را در صورت زیر تعریف میکنیم:

$$ra = (ra_1, ra_2, ra_3)$$

$-a$  را با  $a$  نشان داده می‌گوئیم قرینه  $a$  است. یعنی  $-a = (-a_1, -a_2, -a_3)$ .

همچنین تفاضل  $b$  از  $a$  را با  $a-b$  نشان میدهیم و تعریف میکنیم:

$$a-b = a+(-b)$$

مثال: برای بردارهای  $a = (1, -3, 2)$  و  $b = (-4, -1, 0)$  ،  $\frac{1}{2}a$  ،  $a-b$  ،  $a+b$  را بیابید.

$$(a+b) = (1+(-4), (-3)+(-1), 2+0) = (-3, -4, 2)$$

$$a-b = (1, -3, 2) + (4, 1, 0) = (5, -2, 2)$$

$$-\frac{1}{2}a = -\frac{1}{2}(1, -3, 2) = (-\frac{1}{2}, \frac{3}{2}, -1)$$

فرض کنید  $a, b, c$  سه بردار  $0 = (0, 0, 0)$  بردار صفر و  $r, s$  دو عدد حقیقی باشند در این صورت:

۱)  $a+b = b+a$  (خاصیت جابجایی)

۲)  $a+(b+c) = (a+b)+c$  (خاصیت تشریح پذیری)

۳)  $a+0 = 0+a = a$

۴)  $a+(-a) = (-a)+a = 0$

۵)  $r(a+b) = ra+rb$

۶)  $(r+s)a = ra+sa$

$$(rs)a = r(sa) \quad (7)$$

$$1a = a \quad (8)$$

$$0a = 0 \quad (9)$$

$$r0 = 0 \quad (10)$$

بردارهای بی:

بردار یک برداری است که طول واحد دارد. در بین بردارهای یک، سه بردار زیر اهمیت و کاربرد زیادی دارند:

$$i = (1, 0, 0) \quad j = (0, 1, 0) \quad k = (0, 0, 1)$$

هر بردار  $a = (a_1, a_2, a_3)$  را می‌توانیم به صورت ترکیب بردارهای  $i, j, k$  بنویسیم:

$$\begin{aligned} a = (a_1, a_2, a_3) &= (a_1, 0, 0) + (0, a_2, 0) + (0, 0, a_3) \\ &= a_1(1, 0, 0) + a_2(0, 1, 0) + a_3(0, 0, 1) \\ &= a_1 i + a_2 j + a_3 k \end{aligned}$$

حلیه سوم:

بردار جهت:

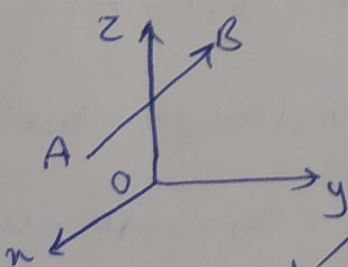
ازای هر بردار غیر صفر  $a$  بردار جهت  $a$  برداری با طول واحد و هم راستا و هم جهت  $a$  است که بردار

$$\text{جهت } a \text{ را با } e_a \text{ نشان دهیم: } e_a = \frac{1}{|a|} a \quad \text{و} \quad a = |a| e_a$$

هر باره خط جهت دارد در  $R^3$  نقطه  $AB$  را یک بیگان می‌نامیم. اگر  $A$  نقطه ابتدای بیگان و  $B$  نقطه انتهای آن

باشد بیگان را با نام  $\vec{AB}$  نمایش می‌دهیم. هر بیگان را با مختصات

ابتداء و انتهای مشخص می‌کنیم.



از این پس بردار بیگان را می‌توانیم در نظر مختصات بردار صاف با بیگان که از

$$P = (x_0, y_0, z_0) \text{ شروع و } Q = (x_1, y_1, z_1) \text{ ختم می‌شود عبارتست از}$$

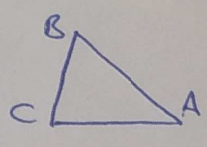
و آن را بردار هم از با  $\vec{PQ}$  می‌نامیم.

مثال: محاسبه مساحت مثلث ABC را بنویس.  $A = (-1, 0, 0)$ ,  $B = (2, 0, \sqrt{3})$ ,  $C = (3, \sqrt{2}, \sqrt{3})$  باشد.

$$AB = \sqrt{(2+1)^2 + (0-0)^2 + (\sqrt{3}-0)^2} = 4$$

$$BC = \sqrt{(3-2)^2 + (\sqrt{2}-0)^2 + (\sqrt{3}-\sqrt{3})^2} = \sqrt{1+2+0} = \sqrt{3}$$

$$AC = \sqrt{(3+1)^2 + (\sqrt{2}-0)^2 + (\sqrt{3}-0)^2} = 5 \Rightarrow \text{مساحت} = 9 + \sqrt{3}$$



مثال: مختصات نقطه M وسط پاره خط PQ را بنویس.  $Q = (x_1, y_1, z_1)$ ,  $P = (x_0, y_0, z_0)$

$$x_m = \frac{x_0 + x_1}{2}, \quad y_m = \frac{y_0 + y_1}{2}, \quad z_m = \frac{z_0 + z_1}{2} \Rightarrow M = (x_m, y_m, z_m)$$

مثال:  $a = 2i - 5j + 10k$ ,  $b = -i + 2j - 3k$  را محاسبه کن.  $a+b$ ,  $a-b$ ,  $ra$

$r=2$  باشد

$$a+b = (2i - 5j + 10k) + (-i + 2j - 3k) = (2-1)i + (-5+2)j + (10-3)k = i - 3j + 7k$$

$$a-b = (2i - 5j + 10k) - (-i + 2j - 3k) = (2+1)i + (-5-2)j + (10+3)k = 3i - 7j + 13k$$

$$ra = 2(2i - 5j + 10k) = (2 \times 2)i + (-5 \times 2)j + (2 \times 10)k = 4i - 10j + 20k$$

مثال: طول بردار  $a = \sqrt{2}i - j + k$  را محاسبه کن.  $e_a$  را بنویس.

$$|a| = \sqrt{(\sqrt{2})^2 + (-1)^2 + (1)^2} = 2$$

$$e_a = \frac{a}{|a|} \Rightarrow e_a = \frac{\sqrt{2}i - j + k}{2} = \frac{\sqrt{2}}{2}i - \frac{1}{2}j + \frac{1}{2}k$$

ضرب داخلی: دو بردار غیر صفر  $a$  و  $b$  زاویه بین آنها  $\theta$  است در نظر بگیریم. در این صورت ضرب داخلی  $a \cdot b$  را با همار  $a \cdot b$  نمایش ده (هم در صورت زیر تعریف می‌کنیم):

$$a \cdot b = |a| \cdot |b| \cos \theta$$

اگر  $a$  یا  $b$  یا هر دو صفر باشند آنگاه  $\theta$  قابل تعریف نیست و در این حالت  $a \cdot b = 0$  این ضرب نقطه‌ای یا اسکالر نیز می‌نامیم.

در برخی موارد ضرب داخلی:

$$a \cdot b = b \cdot a, \quad a \cdot a = |a|^2$$

ب) برای هر دو بردار  $a$  و  $b$  عدد حقیقی  $r$  :  $ra \cdot b = r(a \cdot b) = a \cdot rb$

ج) برای هر بردار  $a$  داریم :  $a \cdot a = |a|^2$

د) برای هر دو بردار غیر صفر  $a$  و  $b$  ،  $a$  بر  $b$  عمود است اگر و تنها اگر  $a \cdot b = 0$

ه)  $a \cdot (b+c) = a \cdot b + a \cdot c$

توجه : بردارهای  $i$  ،  $j$  ،  $k$  در  $\mathbb{R}^3$  بردار هم عمودند پس :

$$i \cdot j = i \cdot k = j \cdot k = j \cdot i = k \cdot j = k \cdot i = 0$$

$$i \cdot i = j \cdot j = k \cdot k = 1 \quad \text{همین } |i|=|j|=|k|=1 \text{ از آنجا که همگی هم عمودند}$$

قضیه : اگر  $a = (a_1, a_2, a_3)$  و  $b = (b_1, b_2, b_3)$  دو بردار باشند ، در این صورت :

$$a \cdot b = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

حاصل  $a \cdot b$  همواره یک عدد است نه یک بردار

مثال : نشان دهید بردارهای  $a$  و  $b$  بر هم عمودند  $a = (-4, 5, 7)$  ،  $b = (1, -2, 2)$

$$a \cdot b = (-4) \times 1 + 5 \times (-2) + 7 \times 2 = 0 \Rightarrow \text{بنابراین بردارهای  $a$  و  $b$  بر هم عمودند}$$

مثال : زاویه بین بردار  $a = (2, -1, 2)$  و  $b = (1, -1, 0)$  را بیابید :

$$a \cdot b = (2, -1, 2) \cdot (1, -1, 0) = 2 + 1 + 0 = 3$$

از طرفی داریم :  $a \cdot b = |a| |b| \cos \theta$

$$3 = \sqrt{2^2 + (-1)^2 + 2^2} \times \sqrt{1^2 + (-1)^2 + 0^2} \cdot \cos \theta$$

$$= \sqrt{9} \times \sqrt{2} \cos \theta = 3\sqrt{2} \cos \theta$$

$$\Rightarrow \cos \theta = \frac{3}{3\sqrt{2}} \rightarrow \cos \theta = \frac{1}{\sqrt{2}} = \frac{\sqrt{2}}{2} \quad \boxed{\theta = \frac{\pi}{4}}$$

$a_{ij}$  در سطر دوم و ستون سوم قرار دارد و در این مثال، این درام ۲ می باشد. و در این مثال درام ۳ می باشد. بزرگ صفر است  
 ماتریس را که دارای  $m$  سطر و  $n$  ستون است ماتریس  $m \times n$  (خوانند  $m$  در  $n$ ) می نامیم. وقتی که  $m = n$ ، ماتریس  
 را ماتریس مربعی از مرتبه  $(n)$  می نامیم. برای مثال  $\begin{bmatrix} -3 & 2 \\ 0 & 1 \\ 4 & 6 \end{bmatrix}$  یک ماتریس  $3 \times 2$  است، حال آنکه ماتریس  
 $\begin{bmatrix} 3 & 7 & -1 \\ 0 & 2 & 3 \end{bmatrix}$  یک ماتریس  $2 \times 3$  است و  $\begin{bmatrix} -2 & 2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$  ماتریس مربعی از مرتبه ۲ است. اغلب کار

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{mi} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

را به صورت  $[a_{ij}]_{m \times n}$  خلاصه می کنند. زیرنویس  $m \times n$  اندازه ماتریس را نشان می دهد و کل نماد معنی یک ماتریس  
 $m \times n$  است که درام سطر اول و ستون اول آن  $a_{11}$  است.

فرض کنید  $A = [a_{ij}]_{m \times n}$  یک ماتریس مربعی از مرتبه  $n$  است. درام های  $a_{11}, a_{22}, \dots, a_{nn}$  را درام های قطر  
 اصلی  $A$  می نامیم. اگر درام های خارج از قطر اصلی  $A$  همگی صفر باشند آنگاه  $A$  را ماتریس قطری از مرتبه  $n$  می نامند.  
 مثلاً  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$  یک ماتریس قطری مرتبه ۳ است. اگر درام های بالای قطر اصلی  $A$  برابر صفر باشند

آنگاه  $A$  را پایین مثلثی از مرتبه  $n$  می نامیم. مثلاً  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 0 \\ 5 & 6 & 3 \end{bmatrix}$  پایین مثلثی از مرتبه ۳ است. اگر درام های پایین  
 قطر اصلی صفر باشند آنگاه  $A$  را ماتریس بالامثلثی از مرتبه  $n$  می نامند مثلاً  $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 6 \end{bmatrix}$  بالامثلثی از مرتبه ۳ است.

تعریف: دو ماتریس  $A = [a_{ij}]_{m \times n}$  و  $B = [b_{ij}]_{p \times q}$  مساوی اند اگر برای مرتبه مساوی باشند یعنی  $m = p$  و  
 $n = q$ ، درم ازای هر دو صفرن،  $a_{ij} = b_{ij}$ . اگر  $A$  و  $B$  مساوی باشند می نویسیم  $A = B$ .  
 جمع ماتریس ها و ضرب اسکالر در آنها:

تعریف: فرض کنید  $A = [a_{ij}]_{m \times n}$  و  $B = [b_{ij}]_{m \times n}$  دو ماتریس هم مرتبه باشند. در این صورت مجموع آنها،  
 یعنی  $A + B$  یک ماتریس  $m \times n$  است:  $A + B = [c_{ij}]_{m \times n}$  در صورت زیر تعریف می شود:  
 $c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$

مثال: مطلوب است زاویه بین  $a = (1, 1, 0)$  و  $b = (0, 1, -1)$

$$a \cdot b = (1, 1, 0) \cdot (0, 1, -1) = 0 + 1 + 0 = 1$$

$$a \cdot b = |a| \cdot |b| \cos \theta$$

$$1 = \sqrt{1^2 + 1^2 + 0^2} \cdot \sqrt{0^2 + 1^2 + (-1)^2} \cos \theta = \sqrt{2} \times \sqrt{2} \cos \theta \quad \cos \theta = \frac{1}{2} \quad \boxed{\theta = 60^\circ}$$

مثال: نشان دهید بردارهای  $a, b, c$  که نوزیر تعریف شده اند در یک حجم عمودند:

$$a = (2, 1, -1) \quad b = (3, 7, 13) \quad c = (20, -29, 11)$$

$$a \cdot b = (2, 1, -1) \cdot (3, 7, 13) = 6 + 7 - 13 = 0 \rightarrow \text{عمودند}$$

$$a \cdot c = (2, 1, -1) \cdot (20, -29, 11) = 40 - 29 - 11 = 0 \quad "$$

$$b \cdot c = (3, 7, 13) \cdot (20, -29, 11) = 0 \quad "$$

تمامی مطالبی که تاکنون گفته شد (در خصوص  $\mathbb{R}^3$ ) در فضای  $\mathbb{R}^n$  ( $n \in \mathbb{N}$ ) قابل تعمیم است.

یعنی اگر  $(a_1, a_2, a_3) \in \mathbb{R}^3$  بردار باشد آنگاه  $(a_1, a_2, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^n$  نیز برداری در  $\mathbb{R}^n$  است.

همچنین ضرب داخلی، ضرب اسکالر... محکم برای  $(a_1, \dots, a_n)$  در صورت گفته شده قابل تعمیم است.

حلیه چهارم

فصل دوم: ماتریس و قدرینان

ماتریس ها: ماتریس به عنوان آرایه ای مستطیلی از اعداد حقیقی تعریف می شود:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

اعداد داخل آرایه را درجه های ماتریس می نامیم. زیر نویس های اول درجه  $a_{11}$ ، برای مشخص کردن سطر

شدن  $m$ ،  $n$  در آن ها قرار دارد.  $m$  و  $n$  در آن ها قرار دارد. برای مثال  $\begin{bmatrix} -3 & 0 & 13 \\ 2 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & 0 \end{bmatrix}$  یک ماتریس است. درجه



همچنین برای عدد حقیقی  $r$  حاصل ضرب  $rA$  در ماتریس  $A$ ، یعنی  $rA$ ، نیز یک ماتریس  $m \times n$  است. تعریف می‌شود:

$$d_{ij} = r a_{ij}$$

برای مثال دو ماتریس  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix}$  و  $B = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 5 \\ 3 & 6 \end{bmatrix}$  را می‌توانیم جمع کنیم، زیرا هم‌سایه‌ها هستند و مجموع دو ماتریس  $C = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 5 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$  و  $D = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 5 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$  ماتریس نیز می‌باشد.

$$C + D = \begin{bmatrix} 0 & 4 & 10 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

همچنین ضرب اسکالر حقیقی  $r$  در ماتریس  $A$  ماتریس نیز می‌باشد:

$$2A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 6 \\ 8 & 10 & 12 \end{bmatrix}$$

تعریف: فرض کنید  $A$  یک ماتریس  $m \times n$  باشد. یعنی  $A$  را ماتریس  $m \times n$  تکثیر می‌کنیم که از حاصل ضرب عدد

۱- در ماتریس  $A$  بدست می‌آید. این ماتریس را  $-A$  نامش می‌دهیم. یعنی  $-A = (-1)A$ .

توجه کنید که مجموع  $A$  و  $-A$  ماتریس  $m \times n$  ای است که تمام داده‌های آن صفر است. چنین ماتریس را ماتریس صفر می‌نامیم و آن را  $O_{m \times n}$  نامش می‌دهیم.

تعریف: اگر  $A$  و  $B$  دو ماتریس هم‌سایه باشند، تفاضل  $B$  از  $A$  را  $A - B$  نامش می‌دهیم و به صورت زیر تعریف می‌کنیم:

$$A - B = A + (-B).$$

مقدار: فرض کنید  $A$  و  $B$  و  $C$  سه ماتریس هم‌سایه  $m \times n$  باشند و  $r$  و  $s$  اعداد حقیقی. در این صورت:

(ا)  $A + B = B + A$  (جابجایی جمع)

(ب)  $A + (B + C) = (A + B) + C$  (شرکت پذیری جمع)

(ج)  $A + O = O + A = A$

(د)  $A + (-A) = (-A) + A = O$

(ه)  $r(A + B) = rA + rB$

(و)  $(r + s)A = rA + sA$

(ی)  $(rs)A = r(sA)$

(ن)  $1A = A$