

第零章 预备知识

§0.1 向量的线性运算

§0.1.1 向量及其表示

向量: 速度, 加速度, 力等等. 用一个有向线段来表示它. 以 A 为起点, B 为终点的有向线段所表示的向量记为 \overrightarrow{AB} (图 7.5). 还常用小写的粗体字母 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \dots$ 来记向量.

如果两个向量的大小相等、方向相同, 就称这两个向量是相等的. 如图 7.5 中, \overrightarrow{AB} 和 $\overrightarrow{A'B'}$ 是相等的向量, 记作

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{A'B'}.$$

自由向量: 能平移至任意起点的向量.

相反向量: 两个向量的大小相等而方向相反.

负向量.

向量模及其向量模的表示.

§0.1.2 向量的线性运算

如果两个向量是相反向量, 则其和显然为零向量, 就是

$$\mathbf{a} + (-\mathbf{a}) = (-\mathbf{a}) + \mathbf{a} = \mathbf{0}.$$

显然, 还有

$$\mathbf{a} + \mathbf{0} = \mathbf{0} + \mathbf{a} = \mathbf{a}.$$

从三角形法则容易证明向量的加法满足交换律, 即

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a}.$$

从图 7.8 不难看出, 向量的加法满足结合律

$$\mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c}) = (\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c},$$

因而可以略去括号而记

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} + \mathbf{c} = (\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c} = \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c}).$$

向量的减法与数量的减法一样, 定义为加法的逆运算.

向量与数的乘积.

设有向量 \mathbf{a} 和数 λ , 则其乘积表示这样一个向量, 它的模等于向量 \mathbf{a} 的模之 $|\lambda|$ 倍, 当 λ 大于零时它与 \mathbf{a} 同向, 当 λ 小于零时与 \mathbf{a} 反向 (图 7.9).

由定义可知

$$0\mathbf{a} = \mathbf{0}.$$

显然又有

$$(-1)\mathbf{a} = -\mathbf{a}.$$

向量的线性组合.

利用向量与数的乘积, 向量 \mathbf{a} 可以表示为

$$\mathbf{a} = |\mathbf{a}|\mathbf{a}^0,$$

其中 \mathbf{a}^0 表示与 \mathbf{a} 同向的单位向量. 由此得到

$$\mathbf{a}^0 = \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}.$$

即一个不为零的向量除以它的模后是与它同向的单位向量.

向量与数的乘积具有以下性质.

设 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 是给定的两个向量, 而 λ 及 μ 是任意常数, 则有

$$(\lambda + \mu)\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a} + \mu\mathbf{a};$$

$$\lambda(\mu\mathbf{a}) = \mu(\lambda\mathbf{a}) = (\lambda\mu)\mathbf{a};$$

$$\lambda(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \lambda\mathbf{a} + \lambda\mathbf{b}.$$

§0.1.3 向量的共线与共面

向量共线, 向量共面.(零向量和任一个向量共线.)

向量 \mathbf{a}, \mathbf{b} 共线的充分必要条件是, 有实数 λ , 使 $\mathbf{a} = \lambda\mathbf{b}$ 或 $\mathbf{b} = \lambda\mathbf{a}$.

向量 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ 共面的充分必要条件是: 其中一个向量可以表成其余二个向量的线性组合.

§0.2 坐标系

在空间中, 任取一点 O , 从点 O 画三条互相垂直的直线, 依次记为 OX, OY, OZ . 这样就得到一个直角坐标系. 如果在坐标轴 Ox, Oy, Oz 上以 O 为起点分别取三个单位向量 i, j, k , 其方向与轴的正方向相同, 这些单位向量称为坐标系 $Oxyz$ 的基本单位向量.

给定向量 \mathbf{a} , 过向量 \mathbf{a} 的终点 A 作三平面分别与坐标平面平行, 且与各坐标轴交于点 X, Y, Z . 易知

$$\overrightarrow{OX} = a_1i, \overrightarrow{OY} = a_2j, \overrightarrow{OZ} = a_3k.$$

由向量加法的三角形规则可得

$$\overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OP} + \overrightarrow{PA} = \overrightarrow{OX} + \overrightarrow{XP} + \overrightarrow{PA} = \overrightarrow{OX} + \overrightarrow{OY} + \overrightarrow{OZ},$$

即

$$\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3) = a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}.$$

它就是 \mathbf{a} 按基本单位向量的分解式. 应用这个分解式, 向量的加法, 减法及向量与数的乘积就可归结为其坐标的相应运算. 事实上, 设 $\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3)$, $\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3)$, 而 λ 是一常数, 则有

$$\mathbf{a} = a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}, \quad \mathbf{b} = b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k}.$$

从而得到

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \pm \mathbf{b} &= (a_1 \pm b_1)\mathbf{i} + (a_2 \pm b_2)\mathbf{j} + (a_3 \pm b_3)\mathbf{k} \\ &= (a_1 \pm b_1, a_2 \pm b_2, a_3 \pm b_3); \\ \lambda\mathbf{a} &= \lambda a_1\mathbf{i} + \lambda a_2\mathbf{j} + \lambda a_3\mathbf{k} = (\lambda a_1, \lambda a_2, \lambda a_3). \end{aligned}$$

例0.2.1. 已知两点 $A(a_1, a_2, a_3), B(b_1, b_2, b_3)$, 求向量 \overrightarrow{AB} 的坐标.

解 如图 7.13, 作向量 \overrightarrow{OA} 与 \overrightarrow{OB} , 则

$$\overrightarrow{OA} = (a_1, a_2, a_3), \quad \overrightarrow{OB} = (b_1, b_2, b_3).$$

所以

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA} = (b_1 - a_1, b_2 - a_2, b_3 - a_3).$$

就是说向量 \overrightarrow{AB} 的坐标等于终点 B 的坐标减去起点 A 的坐标. \square

例0.2.2. 设点 P 把有向线段 \overrightarrow{AB} 分成定比 λ , 即有 $\frac{AP}{PB} = \lambda$. 若已知端点 A 和 B 的坐标为 (x_1, y_1, z_1) 和 (x_2, y_2, z_2) , 求分点 P 的坐标 (x, y, z) .

解 由题设可知

$$\overrightarrow{AP} = \lambda \overrightarrow{PB}.$$

若将 A, P, B 各点与原点 O 连成向量, 则有

$$\overrightarrow{OP} - \overrightarrow{OA} = \lambda(\overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OP}).$$

由此得到

$$\overrightarrow{OP} = \frac{1}{1+\lambda}(\overrightarrow{OA} + \lambda \overrightarrow{OB}).$$

因为

$$\overrightarrow{OA} = x_1\mathbf{i} + y_1\mathbf{j} + z_1\mathbf{k}, \quad \overrightarrow{OB} = x_2\mathbf{i} + y_2\mathbf{j} + z_2\mathbf{k}, \quad \overrightarrow{OP} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k},$$

代入后给出

$$x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k} = \frac{x_1 + \lambda x_2}{1 + \lambda}\mathbf{i} + \frac{y_1 + \lambda y_2}{1 + \lambda}\mathbf{j} + \frac{z_1 + \lambda z_2}{1 + \lambda}\mathbf{k}.$$

比较 i, j, k 的对应系数即得

$$x = \frac{x_1 + \lambda x_2}{1 + \lambda}, \quad y = \frac{y_1 + \lambda y_2}{1 + \lambda}, \quad z = \frac{z_1 + \lambda z_2}{1 + \lambda}.$$

这就是空间线段的定比分点公式. 特别地, 线段中点的坐标为

$$x = \frac{x_1 + x_2}{2}, \quad y = \frac{y_1 + y_2}{2}, \quad z = \frac{z_1 + z_2}{2}. \quad \square$$

设向量 $\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3)$ 的起点在原点, 这时终点 A 的坐标就是 (a_1, a_2, a_3) , 由空间两点的距离公式得

$$|\mathbf{a}| = OA = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}.$$

§0.3 向量的内积

§0.3.1 内积的定义

定义0.3.1. 两个向量的内积是一个数量, 它的大小是这两个向量的模与其夹角的余弦的乘积. 通常用记号 $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ 表示向量 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 的内积.

如果 $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$ 称 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 正交.

设它们的夹角为 θ , 按定义有

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}||\mathbf{b}| \cos \theta.$$

§0.3.2 内积的性质

1. \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 正交的充分必要条件是 \mathbf{a}, \mathbf{b} 之一为零向量或它们是互相垂直的非零向量.

2. 向量的内积满足交换律

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a}. \quad \square$$

3. 向量的内积满足分配律

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{c} + \mathbf{b} \cdot \mathbf{c}.$$

4. 向量的内积与数的乘积满足结合律

$$(\lambda \mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = \lambda (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}).$$

§0.3.3 直角坐标系下内积的计算

设给定两个向量

$$\mathbf{a} = a_1 \mathbf{i} + a_2 \mathbf{j} + a_3 \mathbf{k}, \quad \mathbf{b} = b_1 \mathbf{i} + b_2 \mathbf{j} + b_3 \mathbf{k},$$

则有

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} &= (a_1 \mathbf{i} + a_2 \mathbf{j} + a_3 \mathbf{k}) \cdot (b_1 \mathbf{i} + b_2 \mathbf{j} + b_3 \mathbf{k}) \\ &= a_1 b_1 (\mathbf{i} \cdot \mathbf{i}) + a_1 b_2 (\mathbf{i} \cdot \mathbf{j}) + a_1 b_3 (\mathbf{i} \cdot \mathbf{k}) \end{aligned}$$

$$+ a_2 b_1 (j \cdot i) + a_2 b_2 (j \cdot j) + a_2 b_3 (j \cdot k) \\ + a_3 b_1 (k \cdot i) + a_3 b_2 (k \cdot j) + a_3 b_3 (k \cdot k).$$

因为 i, j, k 是互相垂直的单位向量, 所以

$$i \cdot i = 1, j \cdot j = 1, k \cdot k = 1, \\ i \cdot j = 0, i \cdot k = 0, k \cdot j = 0.$$

从而得到

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

这就是说, 两个向量的内积等于它们对应坐标乘积之和.

特别当 $\mathbf{a} = \mathbf{b}$ 时, 有

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = a_1^2 + a_2^2 + a_3^2$$

但 $\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = |\mathbf{a}|^2$, 所以

$$|\mathbf{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}.$$

这与 7.2.3 中导出的向量模的计算公式完全一致.

设 $\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3)$ 与 $\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3)$ 之间的夹角为 θ , 则由内积的定义可得

$$\cos \theta = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}}{|\mathbf{a}||\mathbf{b}|} = \frac{a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2} \sqrt{b_1^2 + b_2^2 + b_3^2}}.$$

由于

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b})^2 = \mathbf{a}^2 + \mathbf{b}^2 + 2\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}|^2 + |\mathbf{b}|^2 + 2|\mathbf{a}||\mathbf{b}|\cos \theta \leq (|\mathbf{a}| + |\mathbf{b}|)^2$$

所以有三角形不等式

$$|\mathbf{a}| + |\mathbf{b}| \geq |\mathbf{a} + \mathbf{b}|.$$

例0.3.1. 证明 Cauchy 不等式

$$(a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3)^2 \leq (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2).$$

证 设 $\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3)$, $\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3)$ 则有

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3, \\ |\mathbf{a}|^2 = a_1^2 + a_2^2 + a_3^2, \quad |\mathbf{b}|^2 = b_1^2 + b_2^2 + b_3^2.$$

由内积的定义 $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}||\mathbf{b}|\cos \theta$ 及 $|\cos \theta| \leq 1$ 推知

$$(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^2 \leq |\mathbf{a}|^2 |\mathbf{b}|^2.$$

把它写成坐标的形式, 即得欲证的不等式. □

§0.4 向量的外积

§0.4.1 外积的定义

定义0.4.1. 两个向量 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 的外积是向量 \mathbf{c} , 它满足:

(1) 若 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 的夹角为 θ , 则

$$|\mathbf{c}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}|\sin\theta.$$

这就是说, 向量 \mathbf{c} 的模在数值上等于以向量 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 为邻边的平行四边形的面积 (图 7.19).

(2) 向量 \mathbf{c} 垂直于向量 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 所决定的平面, 并且 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ 构成右手系统.

\mathbf{a} 和 \mathbf{b} 的外积记成 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$, 即

$$\mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{b}.$$

§0.4.2 外积的性质

外积具有以下性质.

1. 如果两个向量共线, 则它们的外积必是零向量; 反之, 如果两个向量的外积为零向量, 则这两个向量共线.

2. 当因子的次序互换时, 外积要改变符号, 就是

$$\mathbf{b} \times \mathbf{a} = -(\mathbf{a} \times \mathbf{b}).$$

所以两个向量的外积不满足交换律. □

3. 向量的外积与数的乘积满足结合律

$$(\lambda\mathbf{a}) \times \mathbf{b} = \lambda(\mathbf{a} \times \mathbf{b}).$$

从性质 3 又可推出外积与数的乘积另外一些形式的结合律

$$\mathbf{a} \times (\lambda\mathbf{b}) = \lambda(\mathbf{a} \times \mathbf{b}),$$

$$(\lambda\mathbf{a}) \times (\mu\mathbf{b}) = \lambda\mu(\mathbf{a} \times \mathbf{b}).$$

4. 向量的外积满足分配律

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{c} + \mathbf{b} \times \mathbf{c}.$$

由此又可推出外积的分配律的另一形式

$$\mathbf{c} \times (\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \mathbf{c} \times \mathbf{a} + \mathbf{c} \times \mathbf{b}.$$

§0.4.3 直角坐标系下外积的计算

利用外积的这些运算性质, 就可以导出外积的坐标表示式. 设给定两个向量

$$\mathbf{a} = a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}, \quad \mathbf{b} = b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k},$$

则有

$$\begin{aligned} \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}) \times (b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k}) \\ &= a_1b_1(\mathbf{i} \times \mathbf{i}) + a_1b_2(\mathbf{i} \times \mathbf{j}) + a_1b_3(\mathbf{i} \times \mathbf{k}) \\ &\quad + a_2b_1(\mathbf{j} \times \mathbf{i}) + a_2b_2(\mathbf{j} \times \mathbf{j}) + a_2b_3(\mathbf{j} \times \mathbf{k}) \\ &\quad + a_3b_1(\mathbf{k} \times \mathbf{i}) + a_3b_2(\mathbf{k} \times \mathbf{j}) + a_3b_3(\mathbf{k} \times \mathbf{k}). \end{aligned}$$

因为 $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$ 是互相垂直的基本单位向量, 所以

$$\begin{aligned} \mathbf{i} \times \mathbf{i} &= 0, \quad \mathbf{j} \times \mathbf{j} = 0, \quad \mathbf{k} \times \mathbf{k} = 0; \\ \mathbf{i} \times \mathbf{j} &= -\mathbf{j} \times \mathbf{i} = \mathbf{k}, \\ \mathbf{j} \times \mathbf{k} &= -\mathbf{k} \times \mathbf{j} = \mathbf{i}, \\ \mathbf{k} \times \mathbf{i} &= -\mathbf{i} \times \mathbf{k} = \mathbf{j}. \end{aligned}$$

于是得到

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = (a_2b_3 - a_3b_2)\mathbf{i} + (a_3b_1 - a_1b_3)\mathbf{j} + (a_1b_2 - a_2b_1)\mathbf{k}.$$

它可以利用三阶行列式写成

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}.$$

例0.4.1. 已知三角形的顶点 $A(1, 2, 3), B(3, 4, 5), C(-1, -2, 7)$, 求 $\triangle ABC$ 的面积.

解 设所求三角形的面积为 S , 则由外积的定义可知

$$S = \frac{1}{2} |\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC}|.$$

但

$$\begin{aligned} \overrightarrow{AB} &= (2, 2, 2), \quad \overrightarrow{AC} = (-2, -4, 4), \\ \overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC} &= \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 2 & 2 & 2 \\ -2 & -4 & 4 \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ -4 & 4 \end{vmatrix} \mathbf{i} - \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ -2 & 4 \end{vmatrix} \mathbf{j} + \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ -2 & -4 \end{vmatrix} \mathbf{k} \end{aligned}$$

$$= 16i - 12j - 4k,$$

所以

$$S = \frac{1}{2} \sqrt{16^2 + (-12)^2 + (-4)^2} = 2\sqrt{26}. \quad \square$$

§0.5 向量的混合积

§0.5.1 混合积的定义

定义0.5.1. 设给定三个向量 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$, $(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c}$ 称为 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ 的混合积. 它是一个数量.

以 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ 为棱的平行六面体的体积 V 等于以 \mathbf{a}, \mathbf{b} 为边的平行四边形的面积 S 乘以高 h , 即

$$V = Sh.$$

但由外积的定义可知

$$S = |\mathbf{a} \times \mathbf{b}|.$$

另一方面, 若设 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ 与 \mathbf{c} 的夹角为 φ , 则有

$$h = \varepsilon |\mathbf{c}| \cos \varphi,$$

其中 φ 为锐角时 $\varepsilon = 1$, 否则取 $\varepsilon = -1$, 因而推得

$$\begin{aligned} V &= \varepsilon |\mathbf{a} \times \mathbf{b}| |\mathbf{c}| \cos \varphi \\ &= \varepsilon (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c}. \end{aligned}$$

其中 $\varepsilon = 1$ 或 $\varepsilon = -1$ 使所得的体积为正数, 所以当 $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ 组成右手系统时取 $\varepsilon = 1$, 而组成左手系统就取 $\varepsilon = -1$.

混合积为零的几何意义: 三个向量共面.

§0.5.2 直角坐标系下混合积的计算

混合积计算公式: 设 $\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3)$, $\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3)$, $\mathbf{c} = (c_1, c_2, c_3)$, 因为

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} i & j & k \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} i - \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} j + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} k,$$

所以

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} c_1 - \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} c_2 + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} c_3,$$

或用三阶行列式表示为

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}.$$

例0.5.1. 已知四面体的四个顶点为 $A(1, 1, 1), B(3, 4, 4), C(3, 5, 5), D(2, 4, 7)$ ，试求该四面体的体积。

解 容易看出，所求四面体的体积 V 是以 $\vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AD}$ 为邻边的平行六面体的体积的六分之一，故

$$V = \frac{1}{6} |(\vec{AB} \times \vec{AC}) \cdot \vec{AD}|.$$

而

$$\vec{AB} = (2, 3, 3), \vec{AC} = (2, 4, 4), \vec{AD} = (1, 3, 6),$$

所以

$$(\vec{AB} \times \vec{AC}) \cdot \vec{AD} = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 3 \\ 2 & 4 & 4 \\ 1 & 3 & 6 \end{vmatrix} = 6.$$

于是得到 $V = 1$.

□

§0.6 复数

§0.6.1 复数的四则运算

虚数单位 i : $i^2 = -1$.

复数: $a + ib$, ($a, b \in \mathbf{R}$) 称为复数, a 称为实部, b 称为虚部.

复数的加法: $(a + ib) + (c + id) = (a + c) + i(b + d)$

复数的减法: $(a + ib) - (c + id) = (a - c) + i(b - d)$

复数的乘法: $(a + ib)(c + id) = (ac - bd) + i(ad + bc)$

复数的除法: $\frac{a + ib}{c + id} = \frac{ac + bd}{c^2 + d^2} + i \frac{bc - ad}{c^2 + d^2}$

复数的共轭: $z = a - ib$ 称为 $z = a + ib$ 的共轭, 记为 \bar{z}

§0.6.2 复数的向量表示

设平面中建立了直角坐标系 OXY . 复数 $z = a + ib$ 唯一对应了一个有序实数对 (a, b) , 而有序实数对 (a, b) 对应了平面中的一个点 Z . 点 Z 又决定了一个向量 \vec{OZ} . 因此复数与向量是一一对应的.

复数的加法与对应向量的加法是一致的.

§0.6.3 复数的三角表示

设复数 $z = a + ib$ 对应的向量为 \vec{OZ} . 向量 \vec{OZ} 的长度 r 称为复数的模, 因此 $r = \sqrt{a^2 + b^2}$.

以 OX 轴正向为始边, 向量 \vec{OZ} 为终边的角 θ 称为复数 z 的幅角. 一个复数的幅角有无限多个, 相差 2π 的整数倍. 其中满足 $0 \leq \theta < 2\pi$ 的幅角 θ 称为幅角主值, 记作 $\arg z$.

由定义知, 若复数 $z = a + ib$ 的模为 r , 幅角为 θ , 则

$$a = r \cos \theta, \quad b = r \sin \theta$$

因此复数可以表示为

$$z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$$

称为复数的三角形式.

乘法公式:

$$\begin{aligned} & r_1(\cos \theta_1 + i \sin \theta_1) \cdot r_2(\cos \theta_2 + i \sin \theta_2) \\ &= r_1 r_2 (\cos(\theta_1 + \theta_2) + i \sin(\theta_1 + \theta_2)) \end{aligned}$$

由此可得

$$[r(\cos \theta + i \sin \theta)]^n = r^n (\cos n\theta + i \sin n\theta)$$

Euler 公式: $e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$