

## 反射テスト ベクトル ベクトル方程式 直線 01

1. 次のベクトル方程式が表す図形を例にならって示せ. どの図形においても定点 A, B, C, 動点 P の位置ベクトルをそれぞれ  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$ ,  $\vec{p}$  とする. ただし原点は O とし, その位置ベクトルは  $\vec{0}$  とする.

(S 級 1 分, A 級 2 分 30 秒, B 級 4 分, C 級 6 分)

例 1 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = (1-t)\vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  直線 AB

例 2 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = \vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に平行な直線

例 3  $(\vec{p} - \vec{a}) \cdot \vec{b} = 0 \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に垂直な直線

(1)  $\vec{p} = t\vec{a}$  (ただし  $t$  は実数)

(2)  $\vec{p} = (1-t)\vec{b} + t\vec{c}$  (ただし  $t$  は実数)

(3)  $(\vec{p} - \vec{b}) \cdot (\vec{a} - \vec{b}) = 0$

(4)  $\vec{p} = (1+t)\vec{b} - t\vec{c}$  (ただし  $t$  は実数)

2. 次のベクトル方程式が表す図形を例にならって示せ. どの図形においても定点 A, B, C, 動点 P の位置ベクトルをそれぞれ  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$ ,  $\vec{p}$  とする. ただし原点は O とし, その位置ベクトルは  $\vec{0}$  とする.

(S 級 1 分, A 級 2 分 30 秒, B 級 4 分, C 級 6 分)

例 1 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = (1-t)\vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  直線 AB

例 2 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = \vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に平行な直線

例 3  $(\vec{p} - \vec{a}) \cdot \vec{b} = 0 \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に垂直な直線

(1)  $\vec{p} = t\vec{c}$  (ただし  $t$  は実数)

(2)  $\vec{p} = (1-t)\vec{c} + t\vec{a}$  (ただし  $t$  は実数)

(3)  $(\vec{p} - \vec{a}) \cdot (\vec{b} - \vec{c}) = 0$

(4)  $\vec{p} = t(\vec{a} - \vec{b})$  (ただし  $t$  は実数)

# 反射テスト ベクトル ベクトル方程式 直線 01 解答解説

1. 次のベクトル方程式が表す図形を例にならって示せ. どの図形においても定点 A, B, C, 動点 P の位置ベクトルをそれぞれ  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \vec{p}$  とする. ただし原点は O とし, その位置ベクトルは  $\vec{0}$  とする.

(S 級 1 分, A 級 2 分 30 秒, B 級 4 分, C 級 6 分)

例 1 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = (1-t)\vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  直線 AB

例 2 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = \vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に平行な直線

例 3  $(\vec{p} - \vec{a}) \cdot \vec{b} = 0 \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に垂直な直線

## ★ベクトル方程式 (直線)

ある実数  $t$  を用いて, 直線 AB 上の動点 P を表すベクトル方程式は,  $\vec{p} = (1-t)\vec{a} + t\vec{b}$

ある実数  $t$  を用いて, 定点 A を通り, 方向ベクトル  $\vec{e}$  である直線上の動点 P を表すベクトル方程式は,  $\vec{p} = \vec{a} + t\vec{e}$

(1)  $\vec{p} = t\vec{a}$  (ただし  $t$  は実数)

(2)  $\vec{p} = (1-t)\vec{b} + t\vec{c}$  (ただし  $t$  は実数)

$\Leftrightarrow \vec{p} = \vec{0} + t\vec{a}$

$\therefore$  直線 BC …答え

$\therefore$  直線 OA …答え

(3)  $(\vec{p} - \vec{b}) \cdot (\vec{a} - \vec{b}) = 0$

(4)  $\vec{p} = (1+t)\vec{b} - t\vec{c}$  (ただし  $t$  は実数)

$\therefore$  点 B を通って直線 AB に垂直な直線 …答え

$\Leftrightarrow \vec{p} = \vec{b} + t(\vec{b} - \vec{c})$

$\therefore$  点 B を通って直線 CB に平行な直線 …答え

$\therefore$  直線 BC …答え

2. 次のベクトル方程式が表す図形を例にならって示せ. どの図形においても定点 A, B, C, 動点 P の位置ベクトルをそれぞれ  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \vec{p}$  とする. ただし原点は O とし, その位置ベクトルは  $\vec{0}$  とする.

(S 級 1 分, A 級 2 分 30 秒, B 級 4 分, C 級 6 分)

例 1 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = (1-t)\vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  直線 AB

例 2 実数  $t$  に対して,  $\vec{p} = \vec{a} + t\vec{b} \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に平行な直線

例 3  $(\vec{p} - \vec{a}) \cdot \vec{b} = 0 \Rightarrow$  点 A を通って直線 OB に垂直な直線

(1)  $\vec{p} = t\vec{c}$  (ただし  $t$  は実数)

(2)  $\vec{p} = (1-t)\vec{c} + t\vec{a}$  (ただし  $t$  は実数)

$\Leftrightarrow \vec{p} = \vec{0} + t\vec{c}$

$\therefore$  直線 CA …答え

$\therefore$  直線 OC …答え

(3)  $(\vec{p} - \vec{a}) \cdot (\vec{b} - \vec{c}) = 0$

(4)  $\vec{p} = t(\vec{a} - \vec{b})$  (ただし  $t$  は実数)

$\therefore$  点 A を通って直線 BC に垂直な直線 …答え

$\Leftrightarrow \vec{p} = \vec{0} + t(\vec{a} - \vec{b})$

$\therefore$  原点 O を通って直線 AB に平行な直線 …答え