



## 直線のベクトル方程式

座標平面上の直線（の方程式） $y = ax + b$  とは、正確には、等式  $y = ax + b$  を満たす点  $P(x, y)$  の集まりのこと、すなわち、集合

$$\{P(x, y) \mid y = ax + b\}$$

のことであった。このように、点  $P(x, y)$  の存在は、明記されないことが多いが、意識しておく必要がある。ここでは、点  $P$  の位置を表すために、直交座標<sup>1</sup> $P(x, y)$  を用いた。

同様に、点  $P$  の位置を、位置ベクトル<sup>2</sup> を用いて表し、直線をベクトルの等式を用いて定めることができる。すなわち、平面上の直線を、集合

$$\{P(\vec{p}) \mid \text{ベクトル } \vec{p} \text{ に関する等式}\} \quad (1)$$

として定めることができる。ここに現れた、「ベクトル  $\vec{p}$  に関する等式」を直線のベクトル方程式<sup>3</sup>という。

それでは、実際に、直線のベクトル方程式を求めよう。ベクトルは、向きと大きさが備わった量であったから、直線の傾きは、あるベクトルの向きによって、定めることができる。

**定義.** 直線の向きを定めるベクトルを、その直線の方向ベクトルという。

このことから、直線の決定条件

「通る1点の座標と傾きが定まれば、直線は1つに決まる」

は、ベクトルの言葉で、

「通る1点の位置ベクトルと、方向ベクトルが定まれば、直線は1つに決まる」

と言い換えることができる。直線の方向ベクトルが  $\vec{d}$  であることと、直線が  $\vec{d}$  と平行であることは同じである。

**命題.** 点  $A(\vec{a})$  を通り、ベクトル  $\vec{d} \neq \vec{0}$  に平行な直線のベクトル方程式は、

$$\vec{p} = \vec{a} + t\vec{d}$$

である。ここで、 $t$  は実変数である。

**証明.** 求める直線を  $\ell$  とし、 $D(\vec{d})$  とする。位置ベクトルが  $\vec{a} + \vec{d}$  である点を  $A'$  とすると、点  $A'$  は、直線  $\ell$  上の点である。点  $P(\vec{p})$  を  $A(\vec{a})$  とは異なる点とすると、

$P(\vec{p})$  が直線  $\ell$  上の点  $\Leftrightarrow \overrightarrow{AP}$  と  $\overrightarrow{AA'}$  は平行

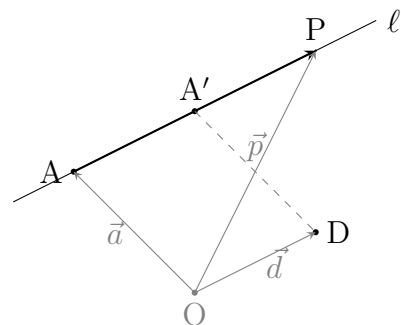
が成り立つ。よって、このとき、 $t \neq 0$  を実数として、

$$\overrightarrow{AP} = t\overrightarrow{AA'}$$

$$\vec{p} - \vec{a} = t\vec{d}$$

$$\vec{p} = \vec{a} + t\vec{d}$$

が成り立つ。  $P$  が  $A$  と等しいときは、 $t = 0$  と対応しているので、主張が従う。  $\square$



<sup>1</sup>直交する  $x$  軸,  $y$  軸に対して,  $x$  座標,  $y$  座標の組

<sup>2</sup>基準となる点  $O$  を固定すると, 平面上の点  $P$  は, ベクトル  $\overrightarrow{OP}$  と, 一対一に対応する. このとき  $\vec{p} = \overrightarrow{OP}$  とおき,  $\vec{p}$  を点  $P$  の位置ベクトルと呼ぶ.  $\vec{p}$  が点  $P$  の位置ベクトルであることを  $P(\vec{p})$  と表す. <https://gleamath.com/position-vector/>

<sup>3</sup>集合 (1) が, 直線以外のある図形を表す場合でも, 「ベクトル  $\vec{p}$  に関する等式」を, その図形のベクトル方程式という.

注意. 上で述べたように, 直線 (のベクトル方程式)  $\vec{p} = \vec{a} + t\vec{d}$  とは, 集合

$$\{P(\vec{p}) \mid \vec{p} = \vec{a} + t\vec{d}\}$$

のことである. これは,  $t$  が実数全体を動くとき, 点  $P(\vec{p})$  の全体は直線を描くということである.  $t$  を媒介変数という.

この結果を用いて, 2点を通る直線のベクトル方程式は, 次のように求められる.

命題. 2点  $A(\vec{a}), B(\vec{b})$  を通る直線のベクトル方程式は,

$$\vec{p} = (1-t)\vec{a} + t\vec{b} \quad (2)$$

である. ここで,  $t$  は媒介変数である.

証明. 2点  $A(\vec{a}), B(\vec{b})$  を通る直線の方法ベクトルは,  $\overrightarrow{AB}$  なので, 上の命題から,  $t$  を媒介変数として, 直線のベクトル方程式は,

$$\begin{aligned} \vec{p} &= \vec{a} + t\overrightarrow{AB} \\ &= \vec{a} + t(\vec{b} - \vec{a}) \\ &= (1-t)\vec{a} + t\vec{b} \end{aligned}$$

と表せる. □

補足. 媒介変数  $t$  に対して,  $s = 1 - t$  とおけば, ベクトル方程式 (2) は,

$$\vec{p} = s\vec{a} + t\vec{b} \quad (s + t = 1)$$

と表すこともできる.

零ベクトルでない2つのベクトルが垂直であるという条件は, それらの内積が0であることと同じであった. この事実を用いて, 直線と垂直なベクトルが与えられたとき, その直線のベクトル方程式は, 次のように簡単に表すことができる.

定義. 直線に垂直なベクトルを, その直線の法線ベクトルという.

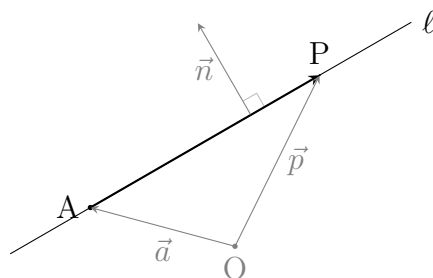
命題. 点  $A(\vec{a})$  を通り, ベクトル  $\vec{n} \neq \vec{0}$  に垂直な直線のベクトル方程式は,

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

である.

証明. 求める直線を  $\ell$  とし,  $P(\vec{p})$  を  $A(\vec{a})$  とは異なる点とする. このとき,

$$\begin{aligned} &P(\vec{p}) \text{ が直線 } \ell \text{ 上の点} \\ &\Leftrightarrow \vec{n} \text{ と } \overrightarrow{AP} \text{ は垂直} \\ &\Leftrightarrow \vec{n} \cdot \overrightarrow{AP} = 0 \\ &\Leftrightarrow \vec{n} \cdot (\vec{p} - \vec{a}) = 0 \end{aligned}$$



が成り立つ.

$P$  が  $A$  と等しいときも,  $\vec{n} \cdot (\vec{p} - \vec{a}) = \vec{n} \cdot \vec{0} = 0$  が成り立つので, 主張が従う. □