

## §4 Скалярное произведение

**Определение 4.1.** Пусть  $V$  — в.п. Функция  $g : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  называется скалярным произведением на  $V$ , если

1.  $g(v, u + w) = g(v, u) + g(v, w)$  для всех  $v, u, w \in V$
2.  $\lambda g(v, u) = g(\lambda v, u) = g(v, \lambda u)$  для всех  $v, u \in V$  и всех  $\lambda \in \mathbb{R}$
3.  $g(v, u) = g(u, v)$  для всех  $v, u \in V$
4.  $g(v, v) > 0$  для всех  $v \neq \mathbf{0}$

Вектора  $v, u \in V$ , для которых  $g(v, u) = 0$  называются *ортогональными*. Число  $|v|_g = \sqrt{g(v, v)}$  называется *длиной* вектора  $v \in V$ .

**Лемма 4.2.** Для любых двух векторов  $u, v \in V$  имеет место неравенство Коши-Буняковского

$$|g(u, v)| \leq |v|_g \cdot |u|_g.$$

*Доказательство.* Согласно п. 4 определения, для любого  $t \in \mathbb{R}$  имеет место неравенство  $|v + ut|_g^2 \geq 0$ . Таким образом для любого  $t \in \mathbb{R}$  верно неравенство

$$0 \leq |v + ut|_g^2 = |v|_g^2 + 2tg(v, u) + t^2|u|_g^2$$

(здесь мы воспользовались п.п. 1-3 определения). Полученный квадратичный трехчлен должен иметь неположительный дискриминант:  $g^2(u, v) - |v|_g^2 \cdot |u|_g^2 \leq 0$ .  $\square$

**Очевидные следствия.** 1. Пользуясь доказанным неравенством можно определить угол (для скалярного произведения  $g$ ) между векторами:

$$\cos(\widehat{uv}^g) = \frac{g(u, v)}{|v|_g \cdot |u|_g}.$$

2. Длина удовлетворяет неравенству треугольника:

$$\begin{aligned} |v + u|_g &= \sqrt{|v|_g^2 + 2g(v, u) + |u|_g^2} \leq \\ &\leq \sqrt{|v|_g^2 + 2|v|_g \cdot |u|_g + |u|_g^2} = |v|_g + |u|_g. \end{aligned}$$

3. Иногда полезно следующее тождество:

$$g(u, v) = \frac{1}{2} \left( |u + v|_g^2 - |u|_g^2 - |v|_g^2 \right).$$

**Определение 4.3.** Пусть  $V, g$  и  $U, h$  — два в.п. с соответствующими скалярными произведениями. Отображение  $\varphi : V \rightarrow U$  называется *изометрией*, если  $g(u, v) = h(\varphi(v), \varphi(u))$  для всех  $v, u \in V$  (равносильное условие  $|v|_g = |\varphi(v)|_h$ ).

**Очевидные следствия.** 1. Легко видеть, что любая изометрия является линейным отображением. Действительно,

$$\begin{aligned} |\varphi(v + \lambda u) - \varphi(v) - \lambda\varphi(u)|_h^2 &= |\varphi(v + \lambda u)|_h^2 + |\varphi(v)|_h^2 + \lambda^2|\varphi(u)|_h^2 - \\ &\quad - 2h(\varphi(v + \lambda u), \varphi(v)) - 2\lambda h(\varphi(v + \lambda u), \varphi(u)) + 2\lambda h(\varphi(v), \varphi(u)) = \\ &= |v + \lambda u|_g^2 + |v|_g^2 + \lambda^2|u|_g^2 - 2g(v + \lambda u, v) - 2\lambda g(v + \lambda u, u) + 2\lambda g(v, u) = \\ &= 2|v + \lambda u|_g^2 - 2(g(v + \lambda u, v) + \lambda g(v + \lambda u, u)) = 2|v + \lambda u|_g^2 - 2g(v + \lambda u, v + \lambda u) = 0. \end{aligned}$$

Но длина вектора равна нулю только если он нулевой, поэтому

$$\varphi(v + \lambda u) = \varphi(v) + \lambda\varphi(u).$$

2. Любая изометрия  $\varphi : V \rightarrow U$  имеет тривиальное ядро:  $\ker \varphi = \{0\}$ . Действительно, если  $\varphi(v) = 0$ , то  $v = 0$ , так как  $|v|_g = |\varphi(v)|_h$ . Таким образом  $\dim V = \dim \ker \varphi + \dim \operatorname{im} \varphi = \dim \operatorname{im} \varphi \leq \dim U$ . Любая изометрия является изоморфизмом, если  $\dim V = \dim U$ .

Пространства  $V, g$  и  $U, h$  называют *изометричными*, если существует изоморфизм  $\varphi : V \rightarrow U$ , являющийся изометрией.

**Лемма 4.4.** Любое конечномерное векторное пространство  $V$  со скалярным произведением  $g$  обладает базисом, состоящим из ортогональных векторов единичной длины (ортонормированный базис).

*Доказательство.* Доказательство состоит в так называемом процессе ортогонализации Грама-Шмидта. Именно, пусть  $E = \{e_1, \dots, e_n\}$  — какой-либо базис в пространстве  $V$ . Положим

$$f_1 = \frac{e_1}{|e_1|_g}, \quad f_2 = \frac{e_2 - g(f_1, e_2)f_1}{|e_2 - g(f_1, e_2)f_1|_g}.$$

Убедимся в том, что эти вектора ортогональны:

$$g(f_1, f_2) = g\left(f_1, \frac{e_2 - g(f_1, e_2)f_1}{|e_2 - g(f_1, e_2)f_1|_g}\right) = \frac{g(f_1, e_2) - g(f_1, e_2)|f_1|_g^2}{|e_2 - g(f_1, e_2)f_1|_g} = 0,$$

так как  $|f_1|_g = 1$ . Ясно, что и  $|f_2|_g = 1$ . Далее для любого  $k \in \overline{3, n}$  положим

$$f_k = \frac{e_k - g(f_1, e_k)f_1 - g(f_2, e_k)f_2 - \dots - g(f_{k-1}, e_k)f_{k-1}}{|e_k - g(f_1, e_k)f_1 - g(f_2, e_k)f_2 - \dots - g(f_{k-1}, e_k)f_{k-1}|_g}.$$

Проверка того, что  $g(f_i, f_j) = 0$  при  $i \neq j$ , элементарна (проделайте ее). Легко видеть, что  $|f_i|_g = 1$  для всех  $i$ . Таким образом вектора  $\{f_1, f_2, \dots, f_n\}$  образуют искомый ортонормированный базис.  $\square$

**Теорема 4.5.** Любое в.п.  $V$  размерности  $n \in \mathbb{N}$  со скалярным произведением  $g$  изометрично пространству  $\mathbb{R}^n$  со скалярным произведением

$$(u, v) = |u| \cdot |v| \cdot \cos \widehat{uv}$$

(последнее пространство называется евклидовым).

*Доказательство.* Пусть  $\{f_1, \dots, f_n\}$  — ортонормированный базис в  $V$  (он существует по лемме 4.4) и  $\{e_1, \dots, e_n\}$  — стандартный базис в  $\mathbb{R}^n$  (он задает декартову систему координат). Определим отображение  $\varphi : V \rightarrow \mathbb{R}^n$  следующим образом. Если  $v = v_1 f_1 + \dots + v_n f_n \in V$  — разложение вектора  $v$  по базису, то

$$\varphi(v) = \sum_{i=1}^n v_i e_i.$$

Ясно, что  $|v|_g = \sqrt{v_1^2 + \dots + v_n^2} = |\varphi(v)|$  (теорема Пифагора). Таким образом  $\varphi$  — изометрия.  $\square$

Далее, если не оговорено противное, мы считаем, что в  $\mathbb{R}^n$  фиксирован ортонормированный базис (в случае  $n = 2, 3$  — положительно ориентированный). В таком базисе скалярное произведение векторов

$$v = \sum_{i=1}^n v_i e_i, \quad \text{и} \quad u = \sum_{i=1}^n u_i e_i$$

задается формулой

$$(v, u) = \frac{1}{2} \left( |v+u|^2 - |v|^2 - |u|^2 \right) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \left( (v_i + u_i)^2 - v_i^2 - u_i^2 \right) = \sum_{i=1}^n v_i u_i.$$

Скалярное, как дополнительная структура на в.п., позволяет нам построить выделенный изоморфизм  $V^* \rightarrow V$ .

**Лемма 4.6.** Для любой линейной функции  $l \in V^*$  существует единственный вектор  $u \in V$ , для которого  $l(v) = (u, v)$  при всех  $v \in V$ .

*Доказательство.* Положим  $u = l(e_1)e_1 + l(e_2)e_2 + \dots + l(e_n)e_n$ . Ясно, что это — искомый вектор.  $\square$

Для пространств со скалярным произведением мы будем отождествлять  $V^*$  с  $V$  описанным выше способом.

**Предложение 4.7.** Пусть  $V$  — ориентированное в.п.. При описанном изоморфизме  $V^* \rightarrow V$  векторное произведение  $v \times_E u$  соответствует вектору  $w \in V$  для которого:

1.  $(w, u) = (w, v) = 0$  (ортогональность)
2.  $|w| = |v| \cdot |u| \cdot |\sin(\widehat{vu})|$  (=площадь параллелограмма, натянутого на вектора  $v$  и  $u$ )
3.  $[v, u, w] > 0$  (правило буравчика)

*Доказательство.* Сначала докажем корректность формулировки. А именно, покажем, что смешанное произведение (как в размерности 2, так и в размерности 3) одно и то же в любом ортонормированном базисе.

Далее,  $[v, u, z] = v \times u(z) = (w, z)$ , откуда следуют п.п. 1 и 3. Далее,  $1 = [e_1, e_2, e_3] = (e_1 \times e_2, e_3) = |e_1 \times e_2| \cdot |e_3| = |e_1 \times e_2|$ , поэтому скалярное произведение ортогональных векторов равно произведению их длин. Далее,  $|w|^2 = [v, u, w] = [w, v, u] = (w \times v, u) = |w| \cdot |v| \cdot |u| \cos(\pi/2 - \widehat{vu})$ .  $\square$

**Предложение 4.8.**  $[u, v] = (u^\perp, v)$ , где  $[u^\perp, u] = |u|^2$ .

**Задачи.** 1. Доказать тождество  $(v \times u) \times w = (v, w)u - (u, w)v$  и получить из него тождество Якоби:  $(v \times u) \times w + (w \times v) \times u + (u \times w) \times v = 0$ .

2. Пусть  $u, v \in \mathbb{R}^3$  — ортогональные вектора, а  $w \in \mathbb{R}^3$  — вектор, не ортогональный вектору  $v$ . Найти вектор  $x \in \mathbb{R}^3$ , удовлетворяющий системе уравнений

$$\begin{cases} (x, w) = m \\ x \times v = u \end{cases}.$$

Здесь  $m \in \mathbb{R}$  — некоторое число.

До конца этого параграфа мы считаем, что на плоскости (в пространстве) фиксирована декартова система координат  $Oe_1e_2$  ( $Oe_1e_2e_3$ ). Мы будем придерживаться более традиционной для учебников геометрии формы записи. Так, вместо точки  $A$  аффинной плоскости (пространства)  $(\mathcal{A}, V)$  мы будем использовать вектор  $\vec{OA}$  с началом в точке  $O$  и концом в точке  $A$ .

Так, параметрическое уравнение прямой имеет вид

$$r(t) = r_0 + vt \tag{1}$$

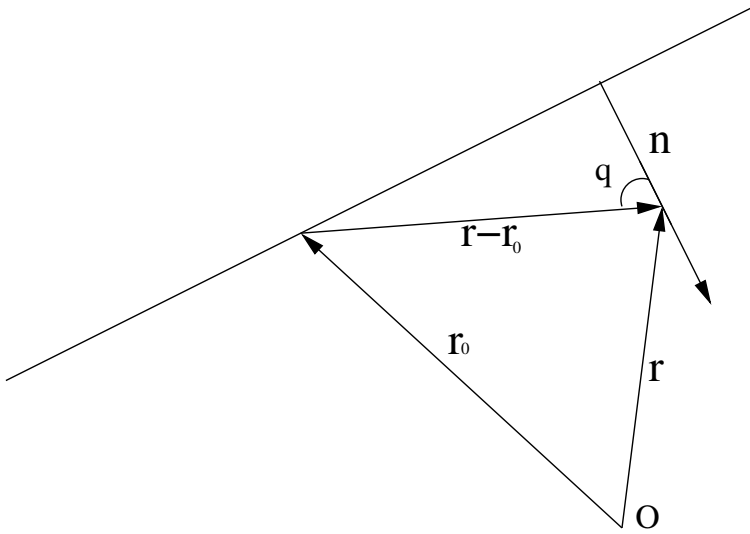


Рис. 1: Расстояние от точки  $O + r$  до прямой равно  $|r - r_0| \cos q$

**Расстояние от точки до прямой.** Любой вектор, ортогональный направляющему вектору  $v \in V$  прямой на плоскости, называется *вектором нормали* данной прямой. Пусть  $n \in V$  — такой вектор. Очевидно, что уравнение (1) эквивалентно уравнению

$$(n, r - r_0) = 0. \quad (2)$$

Смысл этого уравнения: точка  $O + r \in \mathcal{A}$  лежит на данной прямой в том и только в том случае, когда имеет место равенство (2).

Пусть  $q$  — угол между векторами  $n$  и  $r - r_0$ , тогда

$$(n, r - r_0) = |n| \cdot |r - r_0| \cdot \cos q.$$

Но модуль числа  $|r - r_0| \cdot \cos q$  равен расстоянию между точкой  $O + r$  и данной прямой. Таким образом расстояние между точкой  $O + r$  и данной прямой равно

$$\frac{|(n, r - r_0)|}{|n|}.$$

**Нормальное уравнение прямой.** Если  $n/|n| = e_1 \cdot \cos p + e_2 \cdot \sin p$ ,  $r = e_1 \cdot x + e_2 \cdot y$ , то уравнение (2) можно записать в виде

$$x \cos p + y \sin p - d = 0.$$

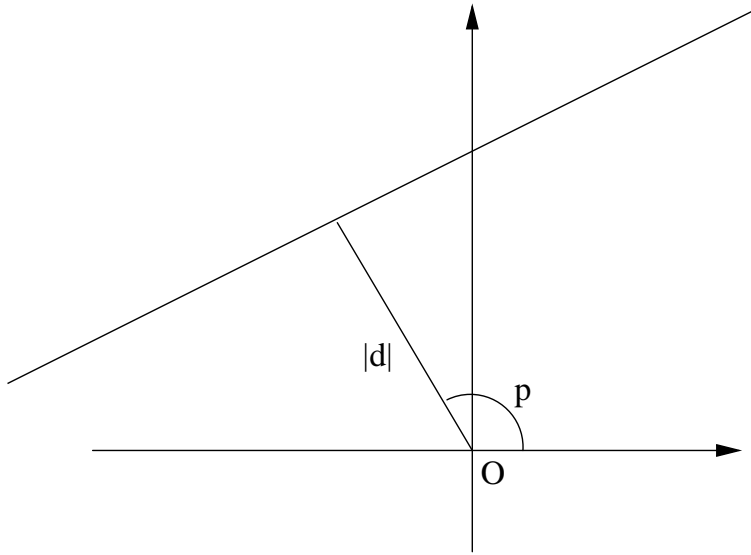


Рис. 2: К нормальному уравнению прямой.

Это уравнение называется *нормальным уравнением прямой*. При этом расстояние от прямой до начала координат равно  $|d|$ .

**Уравнение плоскости в пространстве.** Любой ненулевой вектор, ортогональный направляющему подпространству плоскости, называется ее нормалью. Если плоскость в трехмерном пространстве задана параметрическим уравнением  $r(t, \tau) = r_0 + tv + \tau u$ , то любая нормаль к плоскости пропорциональна вектору  $v \times u$ . Таким образом уравнение плоскости  $[v, u, r - r_0] = 0$  может быть записано в виде

$$(n, r - r_0) = 0, \quad (3)$$

где  $n$  — любой вектор нормали к данной плоскости.

Для расстояния между точкой  $O+r$  и данной плоскостью имеет место формула

$$\frac{|(n, r - r_0)|}{|n|},$$

аналогичная формуле для расстояния от точки до плоскости.

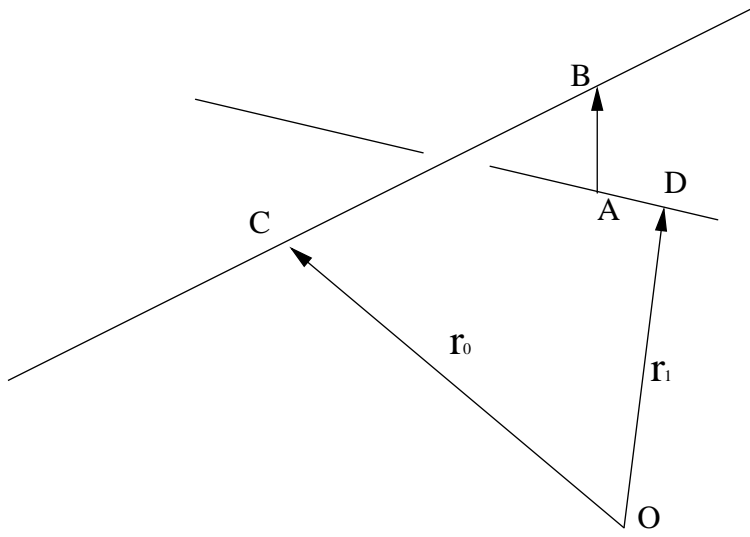


Рис. 3: Расстояние между двумя прямыми.

**Расстояние до прямой в пространстве.** Пусть  $r(t) = r_0 + vt$  — параметрическое уравнение прямой в пространстве. Для произвольного вектора  $r$  расстояние между точкой  $O + r$  и прямой равно модулю числа  $|r - r_0| \sin(\widehat{v, r - r_0})$ , т.е. отношению  $|v \times (r - r_0)| / |v|$ .

**Расстояние между двумя прямыми.** Пусть  $r_0 + vt$ ,  $r_1 + ut$  — две прямые не параллельные в пространстве, заданные параметрически. Они имеют единственный общий перпендикуляр  $AB$  (см. рис. 3). Действительно, вектора  $\{v, u, v \times u\}$  образуют базис. Представим  $r_0 - r_1$  в виде линейной комбинации:  $r_1 - r_0 = av + bu + c(v \times u)$ . Это равенство может быть записано в виде  $r_0 + av - c(v \times u) = r_1 + bu$ . Положим  $A = O + r_1 + bu$  и  $B = O + r_0 + av$ . Точка  $A$  лежит на второй прямой, а точка  $B$  — на первой. Вектор  $AB = B - A = c(v \times u)$  перпендикулярен обеим прямым. Из равенства  $r_1 - r_0 = av + bu + AB$  следует, что

$$[r_1 - r_0, v, u] = [AB, v, u] = (v \times u, AB) = \pm |v \times u| \cdot |AB|$$

(вектора  $v \times u$  и  $AB$  коллинеарны). Таким образом расстояние между прямыми равно

$$|AB| = \frac{|[r_1 - r_0, v, u]|}{|v \times u|}.$$