

ベクトル解析演習 演習問題 (1) ベクトル解析の基礎～ベクトル・内積・外積～ (補足編)

担当: 金丸隆志

学籍番号:

氏名:

[補足 1]

ベクトルの和、スカラー倍、内積に関して知っておくべき公式をまとめると以下の通り。ただし、 $\mathbf{a} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix}$ 、 $\mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_x \\ b_y \\ b_z \end{pmatrix}$ とする。

- $p(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = p\mathbf{a} + p\mathbf{b}$ (p はスカラー)
- $|\mathbf{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$
- $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}||\mathbf{b}|\cos\theta$ (θ は \mathbf{a} と \mathbf{b} が成す角度)
- $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$
- $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a}$
- $(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{c} + \mathbf{b} \cdot \mathbf{c}$
- $\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = |\mathbf{a}|^2$
- ベクトル \mathbf{a} と \mathbf{b} が直交するための必要十分条件は $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$

[補足 2]

$\mathbf{i} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ 、 $\mathbf{j} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ 、 $\mathbf{k} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ をそれぞれ x 軸、 y 軸、 z 軸の**基本ベクトル**という。これらはお互いに直交するので、

$$\mathbf{i} \cdot \mathbf{j} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{k} = \mathbf{k} \cdot \mathbf{i} = 0$$

がすぐわかる。また、長さが 1 であること、すなわち

$$|\mathbf{i}| = |\mathbf{j}| = |\mathbf{k}| = 1$$

もすぐわかるであろう。

念のため理由を書いておくと、以下のように定義通り計算するだけである。

$$\mathbf{i} \cdot \mathbf{j} = 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1 + 0 \cdot 0 = 0$$

$$|\mathbf{i}| = \sqrt{1^2 + 0^2 + 0^2} = 1$$

[補足 3]

ベクトル $\mathbf{a} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix}$ 、 $\mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_x \\ b_y \\ b_z \end{pmatrix}$ に対する外積 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ はベクトルとなり、その成分は以下の公式で計算できる。 $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{pmatrix} a_y b_z - a_z b_y \\ a_z b_x - a_x b_z \\ a_x b_y - a_y b_x \end{pmatrix}$ 。この公式は覚えるべきものであるが、この公式の覚えるための簡便法を図 1 に示す。 \mathbf{a} と \mathbf{b} の成分を順番に書き出し、そ

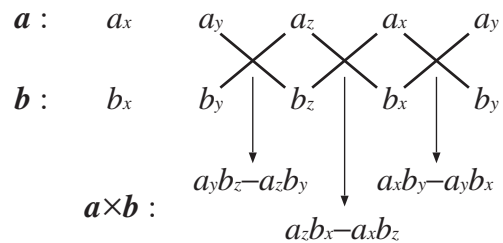


図 1: 外積 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ の成分の暗記法

の 2 番目から (a_y から) たすきがけの計算を行うことで $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ の成分が作られるわけである。また、外積の直観的な意味を図 2 に示した。ベクトル \mathbf{a} から \mathbf{b} へ向かって右ネジを回すことを想像しよう。その際右ネジが進む向きを表しているのが外積 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ のベクトルであるというわけである。

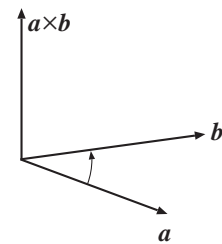


図 2: 外積 $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ の理解

[補足 4]

物理法則の多くはベクトルで表されている。皆さんが既に知っているものをいくつか挙げると、

- 運動方程式 $m\mathbf{a} = \sum_i \mathbf{F}_i$ (\mathbf{a} は加速度ベクトル、 $\sum_i \mathbf{F}_i$ は物体に働く力のベクトル和)
- 運動量保存則 $\sum_i m_i \mathbf{v}_i = \text{一定}$ (運動量ベクトルの総和が一定)
- 力が物体に及ぼす仕事 $W = \mathbf{F} \cdot \mathbf{r}$ (\mathbf{F} は物体に働く一定の力、 \mathbf{r} は物体の移動を表すベクトルで、仕事は内積で表される)

などである。最後の「仕事 $W = \mathbf{F} \cdot \mathbf{r}$ 」について補足したのが図3である。これまでは水平方向の力 $|\mathbf{F}| \cos \theta$ が成す仕事が $|\mathbf{F}||\mathbf{r}| \cos \theta$ と考えていたかもしれないが、これは実は内積 $\mathbf{F} \cdot \mathbf{r}$ を計算していたわけである。

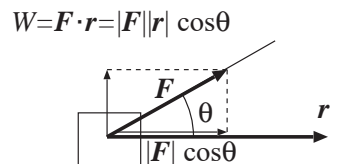


図 3: 物体に働く力 \mathbf{F} がなす仕事 W は移動量ベクトル \mathbf{r} との内積で表される。