

## Глава 11. Линии и поверхности второго порядка

Мы переходим к аналитической геометрии в трёхмерном пространстве.

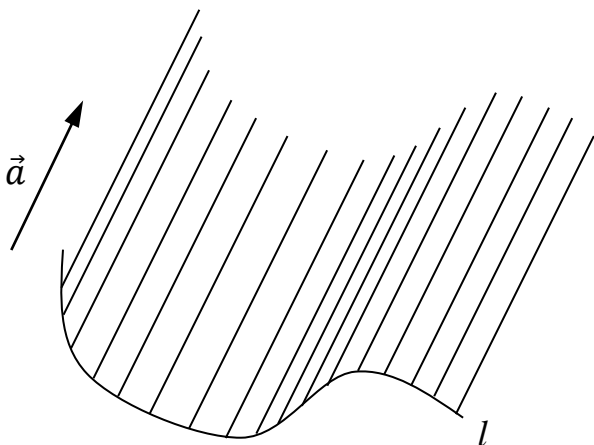
**Определение.** Уравнение  $f(x, y, z) = 0$ , где  $f(x, y, z)$  – некоторая функция двух переменных, называется **уравнением поверхности**  $\omega$ , если координаты любой точки этой поверхности удовлетворяют данному уравнению и, наоборот, любая точка, координаты которой удовлетворяют данному уравнению, принадлежит поверхности  $\omega$ .

Линии в пространстве задаются как линия пересечения двух поверхностей, т.е. аналитически они описываются системой двух уравнений с тремя переменными. Разумеется, линия может задаваться параметрически. Но мы с вами изучать линии в пространстве практически не будем.

Мы начнем с изучения уравнений поверхностей не только второго порядка, но заданных некоторыми специальными способами.

### § 6. Цилиндрические поверхности

**Определение.** Пусть задана некоторая линия  $l$  и вектор  $\vec{a}$ . **Цилиндрической поверхностью** называется множество точек, лежащих на всех прямых, пересекающих данную линию  $l$  и параллельных вектору  $\vec{a}$ .



Линия  $l$  называется **направляющей** цилиндрической поверхности, а прямые – **образующими** цилиндрической поверхности.

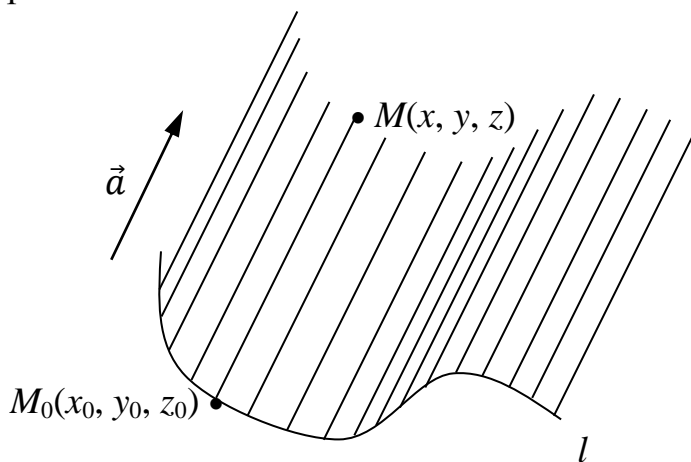
Если у вас есть какая-то цилиндрическая поверхность, то всегда можно взять сечение её плоскостью, перпендикулярной вектору  $\vec{a}$ . Линию пересечения можно взять за направляющую. Обычно в качестве направляющей и берут плоскую линию (т.е. линию, лежащую в плоскости), «перпендикулярную» (в понятном смысле) образующим.

Мы иногда для краткости цилиндрическую поверхность будем называть цилиндром, хотя **цилиндром** на самом деле называют тело, ограниченное

замкнутой цилиндрической поверхностью и двумя параллельными друг другу плоскостями. В качестве направляющей берут линию пересечения цилиндрической поверхности с одной из плоскостей. Замкнутость означает, что эта направляющая является замкнутой линией. Если образующие цилиндрической поверхности перпендикулярны плоскости основания цилиндра, то цилиндр называется **прямым**.

Научимся выводить уравнение цилиндрической поверхности.

Пусть линия  $l$  задана системой  $\begin{cases} f(x, y, z) = 0; \\ g(x, y, z) = 0 \end{cases}$ , а вектор  $\vec{a}$  имеет координаты  $\begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix}$ . Рассмотрим произвольную точку  $M(x, y, z)$ , принадлежащую цилиндрической поверхности.



Возьмём точку  $M_0(x_0, y_0, z_0)$ , которая лежит на той же образующей, что и точка  $M(x, y, z)$ , и является точкой пересечения этой образующей с линией  $l$ . Вектор  $\overrightarrow{M_0M}$

коллинеарен вектору  $\vec{a}$ , поэтому имеет место система  $\begin{cases} x - x_0 = pt; \\ y - y_0 = qt; \\ z - z_0 = rt \end{cases}$  для некоторого

$t$ , выступающего в роли параметра. Поскольку точка  $M_0(x_0, y_0, z_0)$  лежит на линии  $l$ , её координаты удовлетворяют системе уравнений, определяющих линию  $l$ . Значит,

$\begin{cases} f(x - pt, y - qt, z - rt) = 0; \\ g(x - pt, y - qt, z - rt) = 0 \end{cases}$ . Выразим параметр  $t$  из одного уравнения как

функцию  $h(x, y, z)$  и подставим в другое. Мы получим равенство  $F(x, y, z) = 0$  и координаты любой точки цилиндрической поверхности этому равенству удовлетворяют. Конечно, нам надо было бы доказать и обратное утверждение, мы этого сделать в общем случае не можем, т.к. для этого нам требуется знание свойств функций  $f$  и  $g$ , которые позволяют утверждать, что они действительно определяют функцию  $F$ . Вы этот вопрос будете изучать в курсе математического анализа, а применительно к нашим рассмотрениям в курсе дифференциальной геометрии.

Пример. Пусть линия  $l$  задана системой  $\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 1; \\ x + y + z = 1 \end{cases}$ , вектор  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

**?** Что представляет собой линия  $l$ ? Как расположен вектор  $\vec{a}$  относительно плоскости  $x + y + z = 1$ ?

Пишем систему, связывающую координаты точек  $M$  и  $M_0$ :

$$\begin{cases} x - x_0 = t; \\ y - y_0 = t; \\ z - z_0 = t \end{cases} \quad \text{или} \quad \begin{cases} x - t = x_0; \\ y - t = y_0; \\ z - t = z_0 \end{cases}$$

Подставляем  $x_0, y_0, z_0$  в уравнения для  $l$ :

$$\begin{cases} (x - t)^2 + (y - t)^2 + (z - t)^2 = 1; \\ (x - t) + (y - t) + (z - t) = 1 \end{cases}$$

**?** Из какого уравнения будем выражать  $t$ ?

$$t = \frac{1}{3}(x + y + z - 1).$$

Подставляем  $t$  в первое уравнение:

$$\left(x - \frac{1}{3}(x + y + z - 1)\right)^2 + \left(y - \frac{1}{3}(x + y + z - 1)\right)^2 + \left(z - \frac{1}{3}(x + y + z - 1)\right)^2 = 1.$$

**!** Раскройте скобки и приведите подобные члены.

Получится

$$x^2 + y^2 + z^2 + xy + xz + yz = 1.$$

Это уравнение нашей цилиндрической поверхности. Мы пока не умеем доказывать обратное утверждение, но для уравнений второго порядка мы скоро этому научимся.

Рассмотрим важный частный случай. Пусть направляющая лежит в координатной плоскости, а вектор  $\vec{a}$  перпендикулярен этой плоскости. Пусть для определённости это координатная плоскость  $xOy$ .

**?** Как запишется уравнение, определяющее линию  $l$ ?

Можно также считать, что вектор  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

Система, связывающая точки  $M$  и  $M_0$  в этом случае выглядит так:

$$\begin{cases} x - x_0 = 0; \\ y - y_0 = 0; \\ z - z_0 = t \end{cases} \text{ или } \begin{cases} x = x_0; \\ y = y_0; \\ z - t = z_0. \end{cases}$$

Но в уравнение  $f(x, y) = 0$  подставлять  $z_0$  некуда, а подстановка  $x_0$  и  $y_0$  даёт то же самое уравнение. Значит, уравнение  $f(x, y) = 0$  и есть искомое уравнение заданной цилиндрической поверхности.

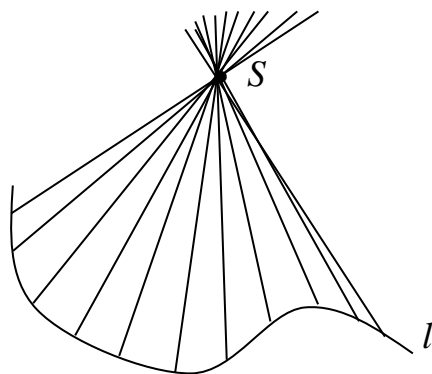
А теперь вопрос.

**?**

Каков геометрический образ уравнения  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ ?

## § 7. Конические поверхности

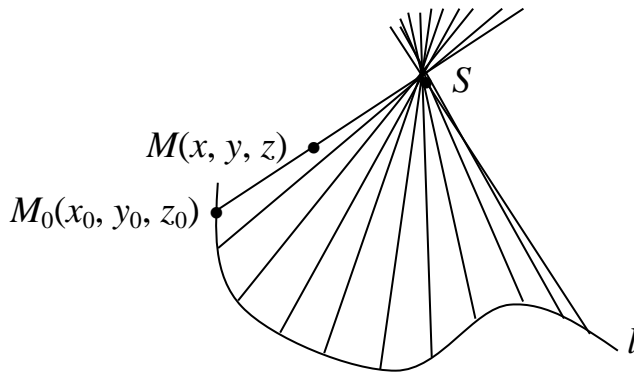
**Определение.** Пусть задана некоторая линия  $l$  и точка  $S$ , не лежащая на той линии. **Конической поверхностью** называется множество точек, лежащих на всех прямых, пересекающих данную линию  $l$  и проходящих через точку  $S$ .



Линия  $l$  называется **направляющей** конической поверхности, а прямые — **образующими** конической поверхности.

Научимся выводить уравнение конической поверхности.

Пусть линия  $l$  задана системой  $\begin{cases} f(x, y, z) = 0; \\ g(x, y, z) = 0 \end{cases}$ , а точка  $S$  имеет координаты  $(a, b, c)$ . Рассмотрим произвольную точку  $M(x, y, z)$ , принадлежащую конической поверхности.



Возьмём точку  $M_0(x_0, y_0, z_0)$ , которая лежит на той же образующей, что и точка  $M(x, y, z)$ , и является точкой пересечения этой образующей с линией  $l$ . Вектор  $\overrightarrow{M_0M}$

коллинеарен вектору  $\overrightarrow{M_0S}$ , поэтому имеет место система 
$$\begin{cases} x - x_0 = (a - x_0)t; \\ y - y_0 = (b - y_0)t; \\ z - z_0 = (c - z_0)t \end{cases}$$
 для

некоторого  $t$ , выступающего в роли параметра. Поскольку точка  $M_0(x_0, y_0, z_0)$  лежит на линии  $l$ , её координаты удовлетворяют системе уравнений, определяющих

линию  $l$ . Значит, 
$$\begin{cases} f\left(\frac{x-at}{1-t}, \frac{y-bt}{1-t}, \frac{z-ct}{1-t}\right) = 0; \\ g\left(\frac{x-at}{1-t}, \frac{y-bt}{1-t}, \frac{z-ct}{1-t}\right) = 0 \end{cases}$$
. Выразим параметр  $t$  из одного

уравнения как функцию  $h(x, y, z)$  и подставим в другое. Мы получим равенство  $F(x, y, z) = 0$  и координаты любой точки конической поверхности этому равенству удовлетворяют. Конечно, нам надо было бы доказать и обратное утверждение, мы этого сделать в общем случае не можем по тем же причинам, что и для цилиндрической поверхности.

Пример. Пусть линия  $l$  задана системой  $\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 1; \\ x + y + z = 1 \end{cases}$ ,  $S(0; 0; 0)$ .

Пишем систему, связывающую координаты точек  $M$  и  $M_0$ :

$$\begin{cases} x - x_0 = -x_0 t; \\ y - y_0 = -y_0 t; \\ z - z_0 = -z_0 t \end{cases} \text{ или } \begin{cases} \frac{x}{1-t} = x_0; \\ \frac{y}{1-t} = y_0; \\ \frac{z}{1-t} = z_0 \end{cases}.$$

Подставляем  $x_0, y_0, z_0$  в уравнения для  $l$ :

$$\begin{cases} \left(x - \frac{x}{1-t}\right)^2 + \left(y - \frac{y}{1-t}\right)^2 + \left(z - \frac{z}{1-t}\right)^2 = 1; \\ \left(x - \frac{x}{1-t}\right) + \left(y - \frac{y}{1-t}\right) + \left(z - \frac{z}{1-t}\right) = 1 \end{cases}.$$

**?** Из какого уравнения будем выражать  $t$ ?

Легко видеть, что на самом деле нам нужно не  $t$ , а  $1 - \frac{1}{1-t}$ .

$$1 - \frac{1}{1-t} = \frac{1}{x+y+z}.$$

Подставляем  $t$  в первое уравнение:

$$\left(\frac{x}{x+y+z}\right)^2 + \left(\frac{y}{x+y+z}\right)^2 + \left(\frac{z}{x+y+z}\right)^2 = 1$$

или

$$x^2 + y^2 + z^2 = (x+y+z)^2.$$

**!** Раскройте скобки и приведите подобные члены.

Получится

$$xy + xz + yz = 0.$$

Это уравнение нашей конической поверхности. Мы пока не умеем доказывать обратное утверждение, но для уравнений второго порядка мы скоро этому научимся.

Рассмотрим ещё один частный случай. Пусть направляющая задана системой

$$\begin{cases} \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1; \\ z = c \end{cases}, S - \text{начало координат.}$$

**?** Что задаёт первое уравнение системы?

**?** Какая линия является направляющей?

Пишем систему, связывающую координаты точек  $M$  и  $M_0$ :

$$\begin{cases} x - x_0 = -x_0 t; \\ y - y_0 = -y_0 t; \\ z - z_0 = -z_0 t \end{cases} \text{ или } \begin{cases} \frac{x}{1-t} = x_0; \\ \frac{y}{1-t} = y_0; \\ \frac{z}{1-t} = z_0 \end{cases}.$$

Подставляем  $x_0, y_0, z_0$  в уравнения для  $l$ :

$$\begin{cases} \frac{x^2}{a^2(1-t)^2} + \frac{y^2}{b^2(1-t)^2} = 1; \\ \frac{z}{1-t} = c \end{cases}.$$

Значит,  $1-t = \frac{z}{c}$  и  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = (1-t)^2$ . Получаем уравнение  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 0$ . Это

уравнение называется **каноническим уравнением эллиптического конуса**.