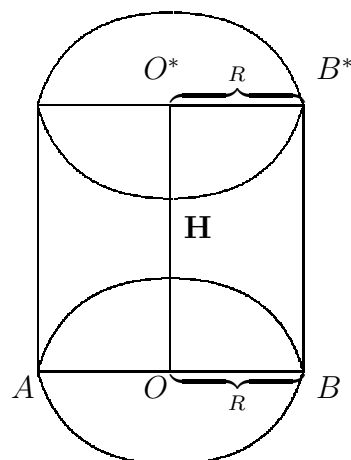


SZKOŁA PODSTAWOWA HELIANTUS  
02-892 WARSZAWA  
ul. BAŻANCIA 16



$$\text{Pole } P_{\text{pow.bocz.}} = 2\pi * R * H$$

$$\text{Pole } P_{\text{podstawy}} = \pi * R^2$$

$$\text{Pole } P_{\text{pow.cal.}} = 2\pi * R * (H + R)$$

$$\text{Objętość } V_{\text{walca}} = \pi * R^2 * H$$

## Geometria przestrzeni. Stereometria <sup>1</sup>

Tadeusz STYŠ

WARSZAWA 2020

<sup>1</sup>Rozdział 19. Matematyka dla Szkoły Podstawowej i Liceum Ogólnokształcącego.



# Contents

<b>1</b>	<b>Geometria w przestrzeni. Stereometria</b>	<b>5</b>
1.1	Wstęp	5
1.2	Punkty i wektory w przestrzeni	5
1.2.1	Punkty. Kartezjański układ współrzędnych	5
1.2.2	Wektory w przestrzeni	7
1.2.3	Iloczyn skalarny wektorów	8
1.2.4	Iloczyn wektorowy w przestrzeni trójwymiarowej $R^3$	13
1.2.5	Pole czworokąta. Przykłady	14
1.2.6	Parametryczne równanie prostej w przestrzeni	17
1.3	Graniastosłupy	18
1.3.1	Sześcian foremny	19
1.3.2	Prostopadłościan o podstawie prostokąta	20
1.3.3	Graniastosłup o podstawie trójkąta równobocznego	20
1.3.4	Graniastosłup o podstawie sześciokąta foremnego	21
1.4	Ostrosłupy	22
1.4.1	Czworościan foremny	22
1.4.2	Ostrosłup prawidłowy o podstawie kwadratu	23
1.4.3	Ostrosłup foremny o podstawie sześciokąta	24
1.5	Bryły obrotowe	25
1.5.1	Walec	25
1.5.2	Stożek	26
1.5.3	Kula	27



# Chapter 1

## Geometria w przestrzeni. Stereometria

### 1.1 Wstęp.

Stereometria to geometria figur w przestrzeni. W tym rozdziale zajmiemy się następującymi figurami:

1. Punkty i wektory w przestrzeni.
2. Parametryczne równanie prostej
3. Proste i płaszczyzny w przestrzeni.
4. Graniastosłupy i ostrosłopy, objętość i pole powierzchni.
5. Bryły obrotowe: walec, kula, stożek, objętość i pole powierzchni.

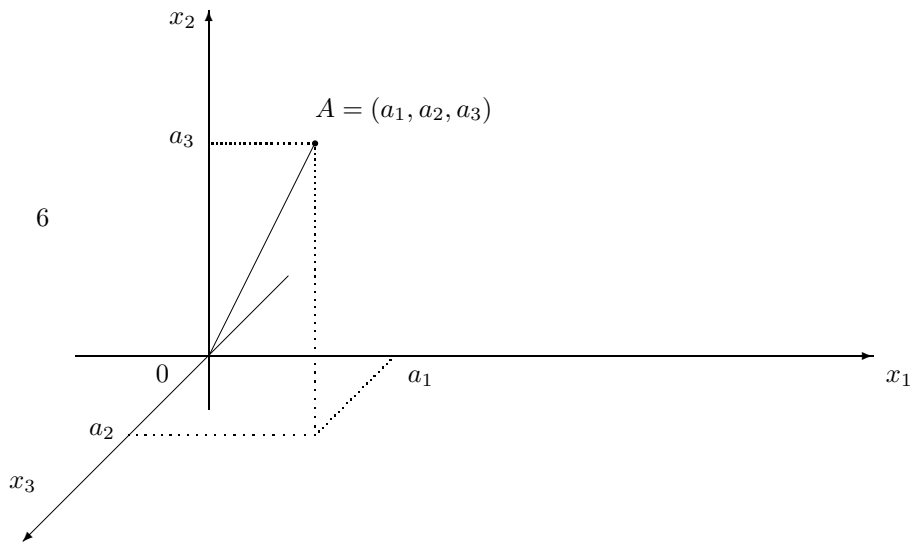
Wśród brył w przestrzeni, wyróżniamy bryły foremne i bryły platońskie. Bryły foremne mają wszystkie ściany przystające. Bryły platońskie, do których należą czworościan, sześcian, ośmiościan, dwunastościan i dwudziestościan, uważane były w czasach starożytnych w Akademii Platona (427-347, B.C.) za figury idealne.

### 1.2 Punkty i wektory w przestrzeni

Położenie punktów i wektorów w przestrzeni określamy we współrzędnych kartezjańskich.

#### 1.2.1 Punkty. Kartezjański układ współrzędnych.

Podobnie jak na płaszczyźnie położenie figur geometrycznych w przestrzeni określamy we współrzędnych kartezjańskich



Na osiach liczbowych o kierunku i zwrocie osi  $x_1$ ,  $x_2$ ,  $x_3$  odkładamy współrzędne punktów w przestrzeni kartezjańskiej

$$R^3 = \{(x_1, x_2, x_3) : -\infty < x_1, x_2, x_3 < \infty.\}$$

Punkt

$$A = (a_1, a_2, a_3)$$

w układzie współrzędnych kartezjańskich  $x_1, x_2, x_3$  ma współrzędne

$$x_1 = a_1, \quad x_2 = a_2, \quad x_3 = a_3.$$

Na punktach

$$A = (a_1, a_2, a_3) \quad i \quad B = (b_1, b_2, b_3)$$

wykonujemy następujące operacje:

- Dodawanie punktów

$$\begin{aligned} A + B &= (a_1, a_2, a_3) + (b_1, b_2, b_3) \\ &= (a_1 + b_1, a_2 + b_2, a_3 + b_3). \end{aligned}$$

Zatem suma punktów

$$A + B = C$$

jest równa punktowi  $C = (c_1, c_2, c_3)$  o współrzędnych

$$c_1 = a_1 + b_1, \quad c_2 = a_2 + b_2, \quad c_3 = a_3 + b_3.$$

- Odejmowanie punktów

$$\begin{aligned} A - B &= (a_1, a_2, a_3) - (b_1, b_2, b_3) \\ &= (a_1 - b_1, a_2 - b_2, a_3 - b_3). \end{aligned}$$

Zatem różnica punktów

$$A - B = C$$

jest równa punktowi  $C = (c_1, c_2, c_3)$  o współrzędnych

$$c_1 = a_1 - b_1, \quad c_2 = a_2 - b_2, \quad c_3 = a_3 - b_3.$$

- Mnożenie punktu przez liczbę  $t$

$$t * A = t * (a_1, a_2, a_3) = (t * a_1, t * a_2, t * a_3).$$

Zatem iloczyn punktu przez liczbę  $t$  jest równy punktowi

$$C = (c_1, c_2, c_3)$$

o współrzędnych

$$c_1 = t * a_1, \quad c_2 = t * a_2, \quad c_3 = t * a_3.$$

**Przykład 1.1** Niech dane będą punkty  $A = (2, -3, 4)$  i  $B = (2, -1, 3)$ .

Oblicz

$$(i) \ A + B, \quad (ii) \ a - b, \quad (iii) \ 2 * A + 3 * B.$$

**Rozwiązanie.** Obliczamy

$$\begin{aligned} (i) \ A + B &= (2, -3, 4) + (2, -1, 3) \\ &= (2 + 2, -3 - 1, 4 + 3) \\ &= (4, -4, 7). \end{aligned}$$

$$\text{Odpowiedz : } A + B = C, \quad C = (4, -4, 7).$$

$$\begin{aligned} (ii) \ A - B &= (2, -3, 4) - (2, -1, 3) \\ &= (2 - 2, -3 - (-1), 4 - 3) \\ &= (0, -2, 1) \end{aligned}$$

$$\text{Odpowiedz : } A - B = C, \quad C = (0, -2, 1).$$

$$\begin{aligned} (iii) \ 2 * A + 3 * B &= 2 * (2, -3, 4) + 3 * (2, -1, 3) \\ &= (2 * 2 + 3 * 2, 2 * (-3) + 3 * (-1), 2 * 4 + 3 * 3) \\ &= (10, -9, 17). \end{aligned}$$

$$\text{Odpowiedz: } 2 * A + 3 * B = C, \quad C = (10, -9, 17).$$

**Zadanie 1.1** Niech dane będą punkty

$$A = (3, 2, -1), \quad B = (1, -1, 2).$$

Oblicz

$$(i) \ A + B, \quad (ii) \ A - B, \quad (iii) \ 3 * A + 5 * B.$$

## 1.2.2 Wektory w przestrzeni

Niech dane będą punkty

$$A = (a_1, a_2, a_3), \quad B = (b_1, b_2, b_3).$$

Wektor  $\vec{AB}$  o początku w punkcie

$$A = (a_1, a_2, a_3)$$

i końcu w punkcie

$$B = (b_1, b_2, b_3)$$

określamy jako różnica punktów

$$\vec{AB} = B - A = [b_1 - a_1, b_2 - a_2, b_3 - a_3].$$

<sup>1 2</sup> Na przykład wektor związany o początku w punkcie  $A = (0, 1, 3)$  i końcu w punkcie  $B = (2, 0, 5)$  ma współrzędne

$$\vec{AB} = B - A = (2, 0, 5) - (0, 1, 3) = [2, -1, 2].$$

<sup>1</sup> Współrzędne  $v_1, v_2, v_3$  wektora swobodnego  $\vec{v} = [v_1, v_2, v_3]$  piszemy w nawiasach kwadratowych.

<sup>2</sup>Wektor swobodny określony jest przez jego długość, kierunek i zwrot, nie zależy od położenia na płaszczyźnie.

**Dodawanie wektorów**

Suma dwóch wektorów

$$\vec{v} = [v_1, v_2, v_3] \quad i \quad \vec{w} = [w_1, w_2, w_3]$$

równa jest wektorowi

$$\vec{z} = [z_1, z_2, z_3] = [v_1 + w_1, v_2 + w_2, v_3 + w_3]$$

o współrzędnych

$$z_1 = v_1 + w_1, \quad z_2 = v_2 + w_2, \quad z_3 = v_3 + w_3.$$

**Przykład 1.2** *Oblicz sumę wektorów*

$$\vec{v} = [1, 2, 1] \quad i \quad \vec{w} = [2, 1, 2]$$

*Rozwiązanie.* Suma

$$\vec{v} + \vec{w} = [1, 2, 1] + [2, 1, 2] = [1 + 2, 2 + 1, 1 + 2] = [3, 3, 3]$$

*Opowiedź:* Sumą danych punktów  $\vec{v} = [1, 2, 1]$  i  $\vec{w} = [2, 1, 2]$  jest wektor  $\vec{z} = [3, 3, 3]$ .**Odejmowanie wektorów**

Różnica dwóch wektorów

$$\vec{v} = [v_1, v_2, v_3] \quad i \quad \vec{w} = [w_1, w_2, w_3]$$

równa jest wektorowi

$$\vec{z} = [z_1, z_2, z_3] = \vec{v} - \vec{w} = [v_1 - w_1, v_2 - w_2, v_3 - w_3]$$

o współrzędnych

$$z_1 = v_1 - w_1 \quad i \quad z_2 = v_2 - w_2, \quad z_3 = v_3 - w_3.$$

**Przykład 1.3** *Oblicz różnicę wektorów*

$$\vec{v} = [1, 2, 6] \quad i \quad \vec{w} = [2, 1, 5]$$

*Rozwiązanie.* Obliczamy różnicę wektorów

$$\vec{v} - \vec{w} = [1, 2, 6] - [2, 1, 5] = [1 - 2, 2 - 1, 6 - 5] = [-1, 1, 1]$$

*Opowiedź:* Wynikiem odejmowania danych wektorów  $\vec{v} = [1, 2, 6]$  i  $\vec{w} = [2, 1, 5]$  jest wektor  $\vec{z} = [-1, 1, 1]$ .**1.2.3 Iloczyn skalarny wektorów**<sup>3</sup> Iloczyn skalarny wektorów jest ważną operacją na wektorach stosowaną w matematyce stosowanej, w fizyce, chemii i w innych przedmiotach ścisłych.**Definition 1.1** *Iloczynem skalarnym wektorów  $\vec{v} = [v_1, v_2, v_3]$  i  $\vec{w} = [w_1, w_2, w_3]$  nazywamy liczbę*

$$(\vec{v}, \vec{w}) = v_1 * w_1 + v_2 * w_2 + v_3 * w_3$$

<sup>3</sup>Wielkość skalarna to znaczy wielkość określona liczbą



Zatem, iloczyn skalarny wektorów nie jest wektorem, natomiast jest liczbą

**Przykład 1.4** Oblicz iloczyn skalarny wektorów

$$\vec{v} = [2, 5, 3] \quad i \quad \vec{w} = [7, 3, -2]. \quad (1.1)$$

*Rozwiązanie.* Stosując wzór (1.1) obliczamy iloczyn skalarny danych wektorów, piszemy

$$\begin{aligned} (\vec{v}, \vec{w}) &= ([2, 5, 3] * [7, 3, -2]) \\ &= 2 * 7 + 5 * 3 + 3 * (-2) = 14 + 15 - 6 = 23. \end{aligned}$$

*Odpowiedź:* Iloczyn skalarny danych wektorów  $\vec{v} = [2, 5, 3]$  i  $\vec{w} = [7, 3, -2]$  jest liczbą 23, piszemy

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 23.$$

Iloczyn skalarny wektorów zachowuje wszystkie własności operacji arytmetycznej mnożenia. Rozpatrzmy dwa wektory

$$\vec{v} = [v_1, v_2, v_3] \quad i \quad \vec{w} = [w_1, w_2, w_3]$$

- iloczyn skalarny jest przemienny

$$(\vec{v}, \vec{w}) = (\vec{w}, \vec{v})$$

Istotnie, sprawdzamy, że

$$\begin{aligned} (\vec{v}, \vec{w}) &= v_1 * w_1 + v_2 * w_2 + v_3 * w_3 \\ &= w_1 * v_1 + w_2 * v_2 + w_3 * v_3 \\ &= (\vec{w}, \vec{v}) \end{aligned}$$

- mnożenie skalarne wektorów jest rozdzielne względem dodawania

$$(\vec{v}, (\vec{w} + \vec{z})) = (\vec{v}, \vec{w}) + (\vec{v}, \vec{z})$$

Istotnie sprawdzamy, że

$$\begin{aligned} (\vec{v}, \vec{w} + \vec{z}) &= v_1 * (w_1 + z_1) + v_2 * (w_2 + z_2) + v_3 * (w_3 + z_3) \\ &= v_1 * w_1 + v_1 * z_1 + v_2 * w_2 + v_2 * z_2 + v_3 * w_3 + v_3 * z_3 \\ &= \underbrace{v_1 * w_1 + v_2 * w_2 + v_3 * w_3}_{(\vec{v}, \vec{w})} + \underbrace{v_1 * z_1 + v_2 * z_2 + v_3 * z_3}_{(\vec{v}, \vec{z})} \\ &= (\vec{v}, \vec{w}) + (\vec{v}, \vec{z}) \end{aligned}$$

- Iloczyn skalarny wektora  $\vec{v}$  przez siebie równy jest kwadratowi jego długości

$$\begin{aligned} (\vec{v}, \vec{v}) &= v_1 * v_1 + v_2 * v_2 + v_3 * v_3 \\ &= v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 = |\vec{v}|^2. \end{aligned}$$

Teraz podamy ważne twierdzenie w postaci warunku dostatecznego i koniecznego

**Twierdzenie 1.1 .**

*Warunek dostateczny: Jeżeli iloczyn skalarny*

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0$$

*wektorów  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  jest równy zero to wektory  $\vec{v}$ ,  $\vec{w}$  są prostopadłe, piszemy*

$$\vec{v} \perp \vec{w}$$

*Warunek konieczny: Jeżeli wektory  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  są prostopadłe*

$$\vec{v} \perp \vec{w}$$

*to ich iloczyn skalarny jest równy zero*

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0.$$

*Razem warunek konieczny i dostateczny piszemy w symbolach*

$$\vec{v} \perp \vec{w} \iff (\vec{v}, \vec{w}) = 0.$$

Istnieje kilka dowodów tego twierdzenia. Tutaj podamy dowód oparty na twierdzeniu Pitagorasa. Mianowicie, udowodnimy, że trójkąt o ramionach  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  jest prostokątny wtedy i tylko wtedy, jeżeli iloczyn skalarny

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0$$

**Dowód warunku dostatecznego.** Zakładamy, że iloczyn skalarny wektorów  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  jest równy zero

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0$$

Udowodnimy, że wektory  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  są prostopadłe.

Obliczamy kwadrat długości różnicy wektorów  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$

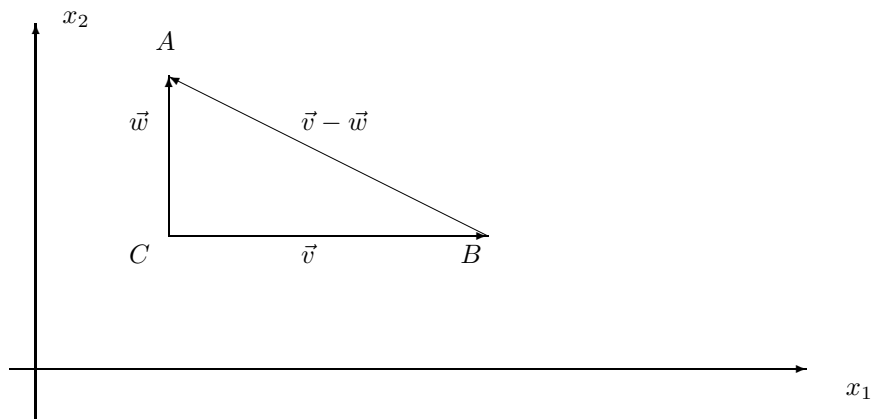
$$\begin{aligned} |\vec{v} - \vec{w}|^2 &= (\vec{v} - \vec{w}, \vec{v} - \vec{w}) \\ &= (\vec{v}, \vec{v}) - 2(\vec{v}, \vec{w}) + (\vec{w}, \vec{w}) \\ &= |\vec{v}|^2 - 2(\vec{v}, \vec{w}) + |\vec{w}|^2 \end{aligned}$$

Zauważmy, że jeżeli iloczyn skalarny

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0$$

to boki trójkąta  $\triangle ABC$

$$|AB| = |\vec{v}|, \quad |AC| = |\vec{w}|, \quad |BC| = |\vec{v} - \vec{w}|$$



11

spełniają równość

$$|\vec{v}|^2 + |\vec{w}|^2 = |\vec{v} - \vec{w}|^2 \quad (1.2)$$

Z drugiej strony z twierdzenia Pitagorasa wynika, że suma kwadratów dwóch boków trójkąta jest równa kwadratowi długości boku trzeciego (cf. (1.2)) wtedy i tylko wtedy, jeżeli ten trójkąt jest prostokątny.

Zatem kąt  $\angle ACB$  pomiędzy wektorami  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  jest prosty, jeżeli iloczyn skalarny tych wektorów równy jest zero. Koniec dowodu warunku dostatecznego.

**Dowód warunku koniecznego.** Zauważmy, że wektory  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  są prostopadłe.

$$\vec{v} \perp \vec{w}.$$

Udowodnimy, że iloczyn skalarny

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0.$$

W tym celu obliczmy poraz drugi kwadrat długości różnicy wektorów  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$ .

$$\begin{aligned} |\vec{v} - \vec{w}|^2 &= (\vec{v} - \vec{w}, \vec{v} - \vec{w}) \\ &= (\vec{v}, \vec{v}) - 2(\vec{v}, \vec{w}) + (\vec{w}, \vec{w}) \\ &= |\vec{v}|^2 - 2(\vec{v}, \vec{w}) + |\vec{w}|^2 \end{aligned} \quad (1.3)$$

Z założenia wektory  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  są prostopadłe. Zatem boki  $AB$  i  $AC$  trójkąta  $\triangle ABC$  są prostopadłe. Wobec tego trójkąt  $\triangle ABC$  jest trójkątem prostym.

Z twierdzenia Pitagorasa wiemy, że kwadrat długości przeciwprostokątnej  $[B, C]$  równy jest sumie kwadratów długości przyprostokątnych  $[A, B]$  i  $[A, C]$ , piszemy

$$|BC|^2 = |AB|^2 + |AC|^2 \quad \text{lub} \quad |\vec{v} - \vec{w}|^2 = |\vec{v}|^2 + |\vec{w}|^2, \quad (1.4)$$

gdzie

$$|AB| = |\vec{v}|, \quad |AC| = |\vec{w}|, \quad |BC| = |\vec{v} - \vec{w}|.$$

Z równości (1.3) i (1.4) wynika równość stron

$$\begin{aligned} |\vec{v} - \vec{w}|^2 &= |\vec{v}|^2 - 2(\vec{v}, \vec{w}) + |\vec{w}|^2 \\ |\vec{v} - \vec{w}|^2 &= |\vec{v}|^2 + |\vec{w}|^2, \\ |\vec{v}|^2 - 2(\vec{v}, \vec{w}) + |\vec{w}|^2 &= |\vec{v}|^2 + |\vec{w}|^2, \\ -2(\vec{v}, \vec{w}) &= 0 \end{aligned}$$

Zatem iloczyn skalarny wektorów  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$  jest równy zero

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 0,$$

jeżeli wektory  $\vec{v} \perp \vec{w}$  są prostopadłe. Koniec dowodu warunku koniecznego. <sup>4</sup>

<sup>4</sup>Iloczyn skalarny  $(\vec{v}, \vec{w}) = 0$ , wtedy i tylko wtedy, jeżeli  $\vec{v} \perp \vec{w}$ , w symbolach piszemy

$$\vec{v} \perp \vec{w} \iff (\vec{v}, \vec{w}) = 0.$$

**Przykład 1.5** Oblicz iloczyn skalarny i długość wektorów

$$\vec{v} = [6, 8, 0], \quad \vec{w} = [9, 12, 0].$$

*Rozwiązanie.* Obliczamy iloczyn skalarny stosując wzór (1.1) dla wektorów

$$\vec{v} = [v_1, v_2, v_3] = [6, 8, 0], \quad i \quad \vec{w} = [w_1, w_2, w_3] = [9, 12, 0]$$

Zatem iloczyn skalarny

$$(\vec{v}, \vec{w}) = 6 * 9 + 8 * 12 + 0 * 0 = 54 + 96 = 150.$$

równy jest 100.

Wiemy, że kwadrat długości wektora  $\vec{v} = [6, 8, 0]$  jest równy iloczynowi skalarnemu tego wektora przez siebie.

$$|\vec{v}|^2 = (\vec{v}, \vec{v}) = 6 * 6 + 8 * 8 + 0 * 0 = 36 + 64 = 100$$

Skąd długość wektora

$$|\vec{v}| = \sqrt{100} = 10.$$

Podobnie obliczamy długość wektora  $\vec{w} = [9, 12, 0]$

$$\begin{aligned} |\vec{w}| &= \sqrt{(\vec{w}, \vec{w})} \\ &= \sqrt{9 * 9 + 12 * 12 + 0 * 0} \\ &= \sqrt{81 + 144} = \sqrt{225} = 15. \end{aligned}$$

**Przykład 1.6** Dla jakiej wartości parametru  $m$  wektory

$$\vec{v} = [m, 6, 3], \quad \vec{w} = [3, 2, 4].$$

są prostopadłe?

*Rozwiązanie.* Obliczamy iloczyn skalarny stosując wzór (1.1) dla wektorów

$$\vec{v} = [v_1, v_2] = [m, 6, 3], \quad i \quad \vec{w} = [w_1, w_2] = [3, 2, 4]$$

Wektory są prostopadłe jeżeli ich iloczyn skalarny równy jest zero. Obliczamy iloczyn skalarny

$$(\vec{v}, \vec{w}) = m * 3 + 6 * 2 + 3 * 4 = 3m + 24 = 0.$$

Skąd iloczyn skalarny równy jest zero

$$6m + 24 = 0, \quad dla \quad m = -\frac{24}{3} = -8.$$

Istotnie sprawdzamy, że dla  $m = -8$  iloczyn skalarny wektora  $\vec{v} = [m, 6, 3]$  przez wektor  $\vec{w} = [3, 2, 4]$  równy jest zero

$$(\vec{v}, \vec{w}) = -8 * 3 + 6 * 2 + 3 * 4 = 24 - 24 = 0$$

*Odpowiedź:* Wektory

$$\vec{v} = [v_1, v_2, v_3] = [m, 6, 3], \quad i \quad \vec{w} = [w_1, w_2, w_3] = [3, 2, 4]$$

są prostopadłe dla parametru  $m = -8$ .

**Zadanie 1.1** Oblicz iloczyn skalarny i długość wektorów

$$\vec{v} = [12, 16, 0], \quad \vec{w} = [15, 20, 0].$$

**Zadanie 1.2** Dla jakiej wartości parametru  $m$  wektory

$$\vec{v} = [m, 15, 2], \quad \vec{w} = [5, 3, 4].$$

są prostopadłe?

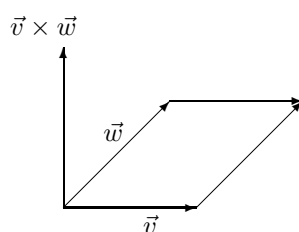
### 1.2.4 Iloczyn wektorowy w przestrzeni trójwymiarowej $R^3$

Rozpatrzmy dwa wektory

$$\vec{v} = (v_1, v_2, v_3), \quad \vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$$

w przestrzeni trójwymiarowej

$$R^3 = \{x = (x_1, x_2, x_3) : -\infty < x_1, x_2, x_3 < \infty\}$$



Wynikiem mnożenia wektorowego wektora  $\vec{v}$  przez wektor  $\vec{w}$  jest trzeci wektor  $\vec{v} \times \vec{w}$ , którego współrzędne obliczamy z rozwinięcia Laplace'a macierzy utworzonej ze współrzędnych wektorów

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix}$$

Mianowicie iloczyn

$$\vec{v} \times \vec{w} = [Det \begin{pmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{pmatrix}, -Det \begin{pmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{pmatrix}, Det \begin{pmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{pmatrix}]$$

gdzie wyznaczniki -determinants

$$Det \begin{pmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{pmatrix} = v_2 * w_3 - v_3 * w_2,$$

$$-Det \begin{pmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{pmatrix} = -(v_1 * w_3 - v_3 * w_1),$$

$$Det \begin{pmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{pmatrix} = v_1 * w_2 - v_2 * w_1$$

Skąd otrzymamy wzór na współrzędne iloczynu wektorowy

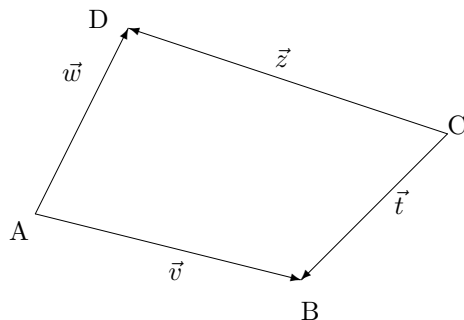
$$\vec{v} \times \vec{w} = [v_2 * w_3 - v_3 * w_2, -(v_1 * w_3 - v_3 * w_1), v_1 * w_2 - v_2 * w_1]. \quad (1.5)$$

Wektor  $\vec{v} \times \vec{w}$  jest prostopadły do wektorów  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$ , a jego o długość równa jest polu równoległoboku o bokach  $\vec{v}$  i  $\vec{w}$ . Zatem długość wektora

$$|\vec{v} \times \vec{w}| = \sqrt{|v_2 * w_3 - v_3 * w_2|^2 + |-(v_1 * w_3 - v_3 * w_1)|^2 + |v_1 * w_2 - v_2 * w_1|^2}$$

### 1.2.5 Pole czworokąta. Przykłady

Rozpatrzmy czworokąt  $ABCD$



o wierzchołkach

$$A = (a_1, a_2, a_3), \quad B = (b_1, b_2, b_3)$$

$$C = (c_1, c_2, c_3), \quad D = (d_1, d_2, d_3)$$

rozpięty na wektorach

$$\vec{v} = [v_1, v_2, v_3] = \vec{AB}, \quad \vec{w} = [w_1, w_2, w_3] = \vec{AD},$$

$$\vec{z} = [z_1, z_2, z_3] = \vec{CB}, \quad \vec{t} = [t_1, t_2, t_3] = \vec{CD},$$

gdzie współrzędne wektorów  $\vec{v}$ ,  $\vec{w}$ ,  $\vec{z}$ ,  $\vec{t}$  określamy przez różnice współrzędnych wierzchołków  $A, B, C, D$  czworokąta  $ABCD$

$$v_1 = b_1 - a_1, \quad v_2 = b_2 - a_2, \quad v_3 = b_3 - a_3,$$

$$w_1 = d_1 - a_1, \quad w_2 = d_2 - a_2, \quad w_3 = d_3 - a_3,$$

$$z_1 = b_1 - c_1, \quad z_2 = b_2 - c_2, \quad z_3 = b_3 - c_3,$$

$$t_1 = d_1 - c_1, \quad t_2 = d_2 - c_2, \quad t_3 = d_3 - c_3.$$

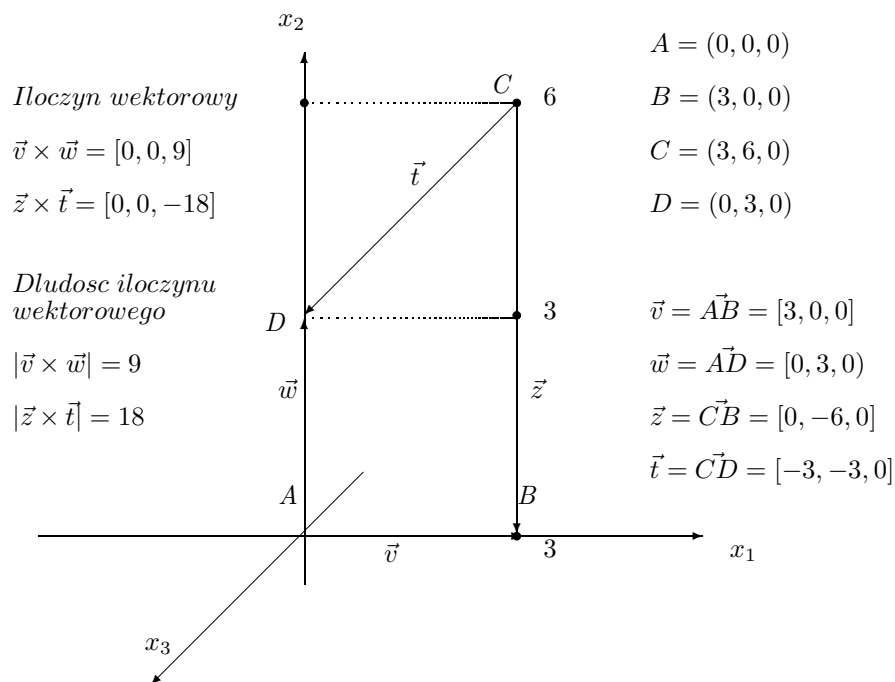
Stosując iloczyn wektorowy (cf. (1.5)) możemy obliczyć pole dowolnego czworokąta o danych współrzędnych jego wierzchołków. Mianowicie, pole czworokąta  $ABCD$  równe jest połowie iloczynu wektorowego wektorów

$$P_{ABCD} = \frac{1}{2} \vec{v} \times \vec{w} + \frac{1}{2} \vec{z} \times \vec{t}$$

**Przykład 1.7** Oblicz pole czworokąta  $ABCD$  rozpiętego na wektorach

$$\vec{v} = [3, 0, 0] = \vec{AB}, \quad \vec{w} = [0, 3, 0] = \vec{AD},$$

$$\vec{z} = [0, -6, 0] = \vec{CB}, \quad \vec{t} = [-3, -3, 0] = \vec{CD}$$



Obliczamy iloczyny wektorowe  $\vec{v} \times \vec{w}$  i  $\vec{z} \times \vec{t}$  stosując wzory (cf. (??))

$$\begin{aligned}\vec{v} \times \vec{w} &= [0 * 0 - 3 * 0, -(3 * 0 - 0 * 0), 3 * 3 - 0 * 0] \\ &= [0, 0, 9]\end{aligned}$$

i iloczyn wektorów

$$\begin{aligned}\vec{z} \times \vec{t} &= [-6 * 0 - 3 * 0, -(0 * 0 - 3 * 0), 0 * 3 - 6 * 3] \\ &= [0, 0, -18]\end{aligned}$$

Obliczamy pole czworokąta  $ABCD$  jako sumę połowy iloczynu wektorowego wektorów  $\vec{v}$ ,  $\vec{w}$  i  $\vec{z}$ ,  $\vec{t}$ .

Mianowicie

$$\begin{aligned}P_{ABCD} &= \frac{1}{2}|\vec{v} \times \vec{w}| + \frac{1}{2}|\vec{z} \times \vec{t}| \\ &= \frac{1}{2}\sqrt{0^2 + 0^2 + 9^2} + \frac{1}{2}\sqrt{0^2 + 0^2 + (-18)^2} \\ &= \frac{1}{2} * 9 + \frac{1}{2} * 18 \\ &= 4.5 + 9 = 13.5\end{aligned}$$

5

Rozpatrzmy inny przykład obliczania pola czworokąta stosując iloczyn wektorowy.

<sup>5</sup>Długość wektora  $\vec{v} = [v_1, v_2, v_3]$  o współrzędnych  $v_1, v_2, v_3$  w przestrzeni kartezjuskiej  $R^3$  obliczmy ze wzoru  $|\vec{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$

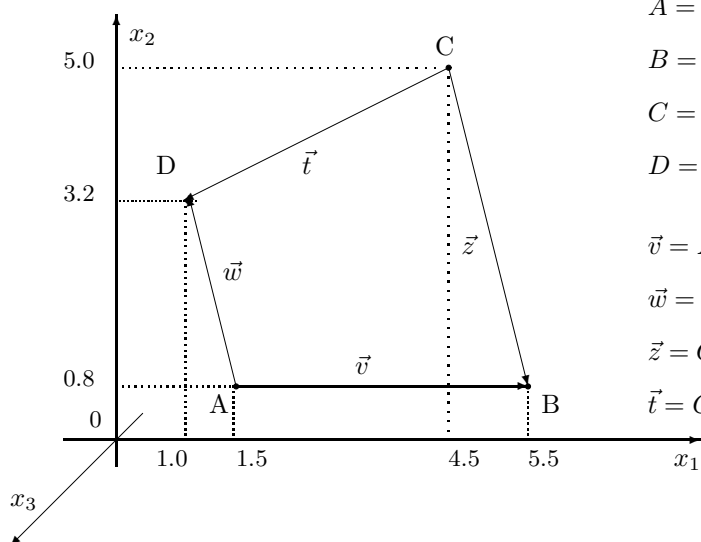
**Przykład 1.8** Oblicz pole czworokąta  $ABCD$  rozpiętego na wektorach

$$\vec{v} = [4.0, 0, 0] = \vec{AB},$$

$$\vec{w} = [-0.5, 2.4, 0] = \vec{AD},$$

$$\vec{z} = [-1.0, 4.2, 0] = \vec{CB},$$

$$\vec{t} = [-3.5, -1.8, 0] = \vec{CD}$$



$$A = (1.5, 0.8, 0)$$

$$B = (5.5, 0.8, 0)$$

$$C = (4.5, 5.0, 0)$$

$$D = (1.0, 3.1, 0)$$

$$\vec{v} = \vec{AB} = [4.0, 0, 0]$$

$$\vec{w} = \vec{AD} = [-0.5, 2.4, 0]$$

$$\vec{z} = \vec{CB} = [-1.0, 4.2, 0]$$

$$\vec{t} = \vec{CD} = [-3.5, -1.8, 0]$$

Obliczamy iloczyny wektorowe  $\vec{v} \times \vec{w}$  i  $\vec{z} \times \vec{t}$  stosując wzory (cf. (??))

$$\begin{aligned} \vec{v} \times \vec{w} &= [0 * 0 - 0 * 2.4, -(4 * 0 + 0.5 * 0), 4 * 2.4 + 0.5 * 0] \\ &= [0, 0, 9.6] \end{aligned}$$

i iloczyn wektorów

$$\begin{aligned} \vec{z} \times \vec{t} &= [4.2 * 0 + 1.8 * 0, -((-1) * 0 - (-3.5) * 0), 1 * 1.8 + 4.2 * 3.5] \\ &= [0, 0, 16.5] \end{aligned}$$

Obliczamy pole czworokąta  $ABCD$  jako sumę połowy iloczynu wektorowego wektorów  $\vec{v}$ ,  $\vec{w}$  i  $\vec{z}$ ,  $\vec{t}$ .

Mianowicie

$$\begin{aligned} P_{ABCD} &= \frac{1}{2} |\vec{v} \times \vec{w}| + \frac{1}{2} |\vec{z} \times \vec{t}| \\ &= \frac{1}{2} \sqrt{0^2 + 0^2 + 9.6^2} + \frac{1}{2} \sqrt{0^2 + 0^2 + 16.5^2} \\ &= \frac{1}{2} * 9.6 + \frac{1}{2} * 16.5 \\ &= 4.8 + 8.25 = 13.05 \end{aligned}$$

<sup>6</sup>Długość wektora  $\vec{v} = [v_1, v_2, v_3]$  o współrzędnych  $v_1, v_2, v_3$  w przestrzeni kartezjańskiej  $R^3$  obliczmy ze wzoru  $|\vec{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$



### 1.2.6 Parametryczne równanie prostej w przestrzeni

Proste operacje na punktach i wektorach w przestrzeni prowadzą do parametrycznego określenia równania prostej.

Mianowicie, rozpatrzmy dwa punkty

$$A = (a_1, a_2, a_3), \quad B = (b_1, b_2, b_3),$$

i wektor

$$\vec{AB} = B - A.$$

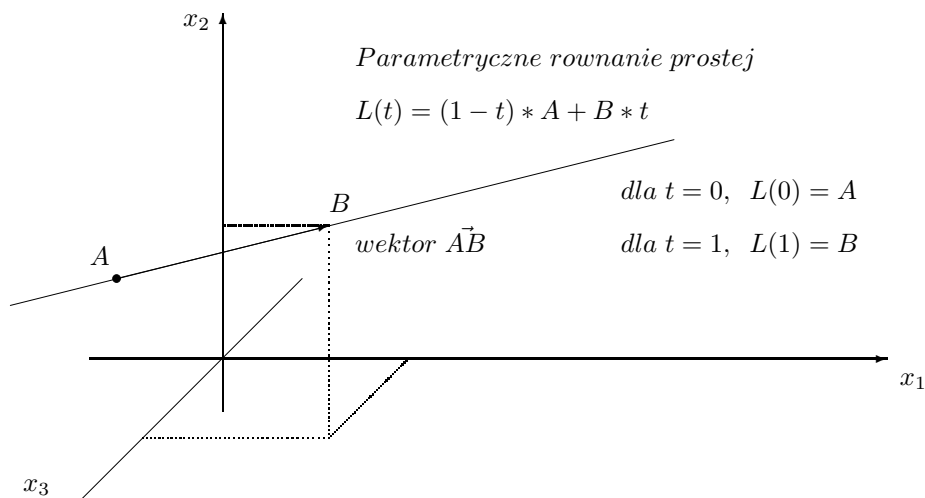
Wtedy łatwo piszemy równanie parametryczne prostej  $L$

$$L(t) = A + t * \vec{AB}$$

lub

$$L(t) = (1 - t) * A + B * t.$$

Tutaj parametrem jest liczba  $t$  przebiegająca cały zbiór liczb rzeczywisty od minus nieskończoności do plus nieskończoności, piszemy  $-\infty < t < \infty$ .



➤ Zauważmy, że jeżeli parametr  $t$  zmienia się od minus nieskończoności  $-\infty$  do plus nieskończoności  $\infty$ , to punkt  $L(t)$  porusza się wzdłuż prostej  $L$ .

Parametryczne równanie prostej, wyrażamy również w terminach danych punktów  $A$  i  $B$ . Ponieważ wektor  $\vec{AB} = B - A$ , to równanie parametryczne prostej przechodzącej przez punkty  $A$  i  $B$  ma następującą postać:

$$L(t) = A + (B - A) * t,$$

lub  $L(t) = A + \vec{AB} * t,$

lub  $L(t) = (1 - t) * A + B * t, \quad -\infty < t < \infty.$

**Przykład 1.9** *Napisz parametryczne równanie prostej*

(i) o począdku w punkcie  $A = (1, 2, -1)$  i kierunku wektora  $\vec{v} = [2, -1, 4]$

(ii) przechodzącej przez punkty  $A = (1, -1, 2)$  i  $B = (2, 1, 2)$

**Rozwiązanie.**

(i) Podstawiamy dane:

1. punkt  $A = (1, -1, 2)$  i wektor  $\vec{v} = (2, -1, 4)$  do ogólnego równania

$$\begin{aligned} L(t) &= A + t * \vec{v} \\ &= (1, -1, 2) + t * (2, -1, 4) \\ &= (1 + 2t, -1 - t, 2 + 4t). \end{aligned}$$

Odpowiedź:  $L(t) = (1 + 2t, -1 - t, 2 + 4t)$ ,  $-\infty < t < \infty$ .

(ii) Podstawiamy dane: punkt  $a = (1, -1, 2)$  i punkt  $B = (2, 1, 2)$  do ogólnego równania

$$\begin{aligned} L(t) &= (1 - t)A + t * B = (1 - t)(1, -1, 2) + t * (2, -1, 4) \\ &= ((1 - t) + 2t, (1 - t) - t, 2(1 - t) + 4t) \\ &= (1 + t, 1 - 2t, 2 + 2t) \end{aligned}$$

Odpowiedź:  $L(t) = (1 + t, 1 - 2t, 2 + 2t)$ ,  $-\infty < t < \infty$ .

**Zadanie 1.2** Napisz parametryczne równanie prostej

(i) o począdku w punkcie  $A = (0, 1, -1)$  i kierunku wektora  $\vec{v} = [2, 1, 3]$

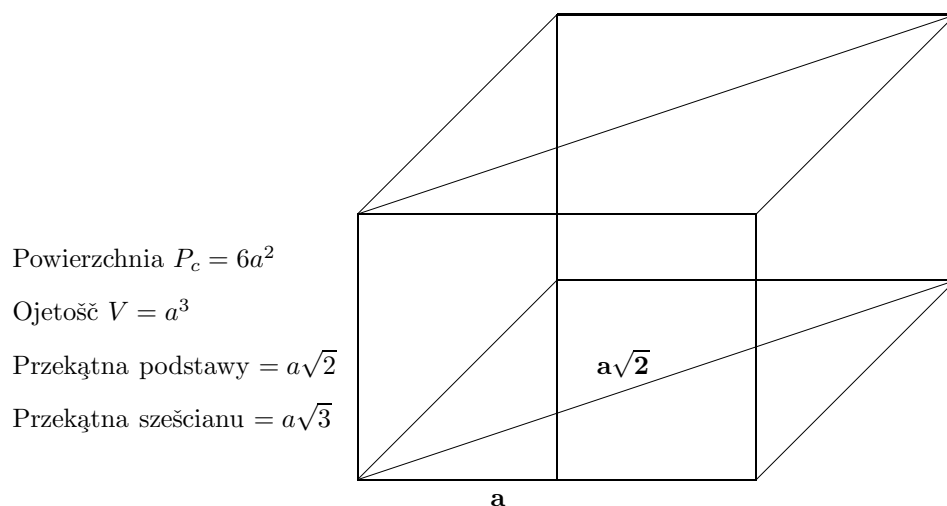
(ii) przechodzącej przez punkty  $A = (3, 1, 2)$  i  $B = (0, 2, 2)$

### 1.3 Graniastosłupy

Graniastosłup to wielościan, którego dwie ściany, zwane podstawami, są przystającymi wielokątami leżącymi w płaszczyznach równoległych, a pozostałe ściany są równoległobokami. Wśród graniastosłupów, wyróżniamy postopadłościany proste i prostopadłościany pochyłe.

### 1.3.1 Sześcián foremny

Sześcián foremny jest prostopadłościánem, który ma wszystkie sześć ścian kwadratami o boku  $a$ .



Sześcián Foremny

W sposób oczywisty znajdujemy, że

$$\text{Pole powierzchni całkowitej } P_c = 6a^2.$$

$$\text{Objętość } V_c = a^3.$$

$$\text{Przekątna podstawy } d_p = a\sqrt{2}.$$

$$\text{Przekątna sześciánu } d = a\sqrt{3}.$$

**Przykład 1.10** Dla sześciánu o boku  $a = 4$ , oblicz

(i) pole całkowitej powierzchni sześciánu,

(ii) objętość sześciánu.

(iii) przekątną podstawy sześciánu.

(iv) przekątną sześciánu.

**Rozwiązanie.** Podstawiając do wzorów, obliczamy

(i) pole całkowitej powierzchni sześciánu  $P_c = 6a^2 = 6 * 4^2 = 96$ ,

(ii) objętość sześciánu  $V_c = a^3 = 4^3 = 64$ .

(iii) przekątną podstawy sześciianu  $d_p = a\sqrt{2} = 4\sqrt{2}$ .

(iv) przekątną sześciianu  $d = a\sqrt{3} = 4\sqrt{3}$ .

**Zadanie 1.3** Dla sześciianu o boku  $a = 5$ , oblicz

(i) pole całkowitej powierzchni sześciianu,

(ii) objętość sześciianu.

(iii) przekątną podstawy sześciianu.

(iv) przekątną sześciianu.

### 1.3.2 Prostopadłościan o podstawie prostokąta

Prostopadłościan o podstawie prostokąta o wymiarach podstawy  $a$ ,  $b$  i wysokości  $h$  ma pole powierzchni całkowitej składające się z dwóch podstaw i czterech ścian bocznych.

$$P_c = 2a * b + 2a * h + 2b * h.$$

Objętość prostopadłościanu obliczamy z prostego wzoru

$$V = a * b * h$$

**Przykład 1.11** Dla prostopadłościanu o podstawie prostokąta o wymiarach  $a = 4$ ,  $b = 5$  i wysokości  $h = 6$ , oblicz

(i) pole całkowitej powierzchni prostopadłościanu,

(ii) objętość prostopadłościanu.

**Rozwiązanie.** Podstawiając do wzorów, obliczamy

(i) pole całkowitej powierzchni prostopadłościanu

$$P_c = 2a * b + 2a * h + 2b * h = 2 * 4 * 5 + 2 * 4 * 6 + 2 * 5 * 6 = 148.$$

(ii) objętość prostopadłościanu  $V = a * b * h = 4 * 5 * 6 = 120$ .

**Zadanie 1.4** Dla prostopadłościanu o podstawie prostokąta o wymiarach  $a = 2$ ,  $b = 3$  i wysokości  $h = 5$ , oblicz

(i) pole całkowitej powierzchni prostopadłościanu,

(ii) objętość prostopadłościanu.

### 1.3.3 Graniastosłup o podstawie trójkąta równobocznego

Prostopadłościan o podstawie trójkąta równobocznego o boku  $a$  ma ściany prostokątne o wymiarach  $a \times h$ , gdzie  $h$  jest wysokością tego prostopadłościanu.

(i) pole całkowitej powierzchni prostopadłościanu  $P_c = 2 * \frac{a^2\sqrt{3}}{4}$

(ii) objętość prostopadłościanu  $V_c = h * \frac{a^2\sqrt{3}}{4}$ .

**Przykład 1.12** Dla prostopadłościanu o boku podstawy trójkąta równobocznego  $a = 2$ , i wysokości  $h = 4$ , oblicz

- (i) pole całkowitej powierzchni,
- (ii) objętość sześcianu.

**Rozwiązanie.** Podstawiając do wzorów na całkowitą powierzchnię i objętość obliczamy

$$(i) \text{ pole całkowitej powierzchni } P_c = 2 \frac{a^2 \sqrt{3}}{4} = 2 \frac{2^2 \sqrt{3}}{4} = 2\sqrt{3}.$$

$$(ii) \text{ objętość sześcianu } V_c = h * \frac{a^2 \sqrt{3}}{4} = 4 * \frac{2^2 \sqrt{3}}{4} = 4\sqrt{3}.$$

**Zadanie 1.5** Dla prostopadłościanu o boku podstawy trójkąta równobocznego  $a = 3$ , i wysokości  $h = 2$ , oblicz

- (i) pole całkowitej powierzchni,
- (ii) objętość sześcianu.

### 1.3.4 Graniastosłup o podstawie sześciokąta foremnego

Powierzchnia całkowita i objętość graniastosłupa o podstawie sześciokąta foremnego składa się z dwóch podstaw i sześciu ścian. Łatwo obliczamy pole całkowitej powierzchni i objętość graniastosłupa o podstawie sześciokąta foremnego znając bok podstawy  $a$  i wysokość  $h$ . Między innymi, mamy następujące wzory:

Pole podstawy składa się z pół 6-ciu trójkątów równobocznych

$$P_t = 6 * \frac{a^2 \sqrt{3}}{4}.$$

Pole całkowite prostopadłościanu o podstawie sześciokąta foremnego

$$P_c = 2P_t + 6 * a * h = 12 \frac{a^2 \sqrt{3}}{4} + 6a * h, \quad P_c = 3a^2 \sqrt{3} + 6a * h.$$

Objętość prostopadłościanu o podstawie sześciokąta foremnego

$$V = 3a^2 \sqrt{3} * h.$$

**Przykład 1.13** Dla prostopadłościanu o podstawie sześciokąta foremnego o boku  $a = 2$  i wysokości  $h = 4$ , oblicz

- (i) pole całkowitej powierzchni,
- (ii) objętość.

**Rozwiązanie.** Podstawiając do wzorów na całkowitą powierzchnię i objętość, obliczamy

$$(i) \text{ pole całkowitej powierzchni } P_c = 3a^2 \sqrt{3} + 6a * h = 3 * 2^2 \sqrt{3} + 6 * 2 * 4 = 12\sqrt{3} + 48.$$

$$(ii) \text{ objętość sześcianu } V = P_c * h = 3a^2 \sqrt{3} * h = 3 * 2^2 \sqrt{3} * 4 = 48\sqrt{3}.$$

**Zadanie 1.6** Dla prostopadłościanu o podstawie sześciokąta foremnego o boku  $a = 4$  i wysokości  $h = 5$ , oblicz

- (i) pole całkowitej powierzchni,
- (ii) objętość.

## 1.4 Ostrosłupy

Ostrosłupem nazywamy wielościan, którego podstawą jest dowolny wielokąt a ściany boczne są trójkątami o wspólnym wierzchołku. Wśród ostrosłupów wyróżniamy ostrosłupy foremne, których podstawą jest wielokąt foremny i spodek wysokości leży w środku okręgu opisanego na podstawie ostrosłupa.

### 1.4.1 Czworościan foremny

Czworościan foremny ma wszystkie cztery ściany, które są trójkątami równobocznymi. Zatem, kąty ścian mają  $60^\circ$  lub w mierze łukowej  $\frac{\pi}{3}$  radianów. Pole powierzchni każdej ze ścian  $\frac{a^2\sqrt{3}}{4}$ , gdzie  $a$  oznacza długość każdej z krawędzi czworościanu.

Pole powierzchni całkowitej czworościanu foremnego równa się czterem razy pole powierzchni jednej ze ścian.

$$P_c = a^2\sqrt{3}.$$

Krawędź  $l$  czworościanu obliczamy z twierdzenia Pitagorasa. Mianowicie, wiemy, że wysokość ściany bocznej  $h = \frac{a\sqrt{3}}{2}$ . Jej spodek leży w połowie krawędzi podstawy  $\frac{a}{2}$ . Zatem obliczamy

$$l^2 = h^2 + \left(\frac{a}{2}\right)^2 = \left(\frac{a\sqrt{3}}{2}\right)^2 + \frac{a^2}{4}$$

Objętość czworościanu foremnego równa jest jednej trzeciej pola podstawy razy wysokość  $H$

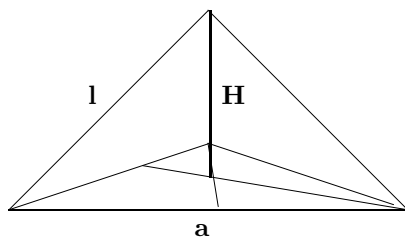
$$V = \frac{1}{3} \frac{a^2\sqrt{3}}{4} * H$$

Wysokość  $H$  obliczamy w zależności od danej krawędzi  $a$ . Mianowicie, spodek wysokości  $h$  ściany bocznej leży na przecięciu wysokości podstawy w punkcie odległym od wierzchołka trójkąta o  $\frac{2}{3}h = \frac{2}{3} * \frac{a\sqrt{3}}{2}$ . Krawędź czworościanu  $l = a$ . Z twierdzenia Pitagorasa, obliczamy wysokość czworościanu

$$H^2 = a^2 - \left(\frac{2}{3}h\right)^2 = a^2 - \left(\frac{2}{3} * \frac{a\sqrt{3}}{2}\right)^2 = \frac{2}{3}a^2, \quad H = a\sqrt{\frac{2}{3}}.$$

Zatem objętość czworościanu

$$V = \frac{1}{3} \frac{a^2\sqrt{3}}{4} * H = \frac{1}{3} \frac{a^2\sqrt{3}}{4} * a\sqrt{\frac{2}{3}} = \frac{a^3}{12}\sqrt{2}$$



### 1.4.2 Ostrosłup prawidłowy o podstawie kwadratu

Oznaczenia:

- $a$  bok kwadratu w podstawie ostrosłupa
- $H$  wysokość ostrosłupa
- $h$  wysokość ściany bocznej ostrosłupa
- $l$  krawędź boczna ostrosłupa
- $P_a$  pole podstawy ostrosłupa
- $P_0$  pole ściany bocznej ostrosłupa
- $P_c$  pole powierzchni całkowitej ostrosłupa
- $V$  objętość ostrosłupa

Jasne, że pole podstawy ostrosłupa foremego równa się polu kwadratu  $P_a = a^2$  o boku  $a$ . Pole pobocznic ostrosłupa foremego  $P_l$  równe jest polu czterech trójkątów równoramiennych o podstawie  $a$  i wysokości  $h$ . Natomiast, pole ściany bocznej ostrosłupa  $P_0$  równe jest polu trójkąta równoramiennego o podstawie  $a$  i wysokości  $h$ .

$$P_0 = \frac{1}{2}a * h.$$

Wysokość ściany bocznej wyrażamy w zależności od boku  $a$  i krawędzi  $l$ . Mianowicie, z twierdzenia Pitagorasa oblicamy wysokość

$$h^2 = l^2 - \left(\frac{a}{2}\right)^2, \quad h = \sqrt{l^2 - \frac{a^2}{4}}, \quad h = \frac{1}{2}\sqrt{4l^2 - a^2}.$$

Wtedy pole ściany bocznej

$$P_0 = \frac{1}{4}a * \sqrt{4l^2 - a^2}.$$

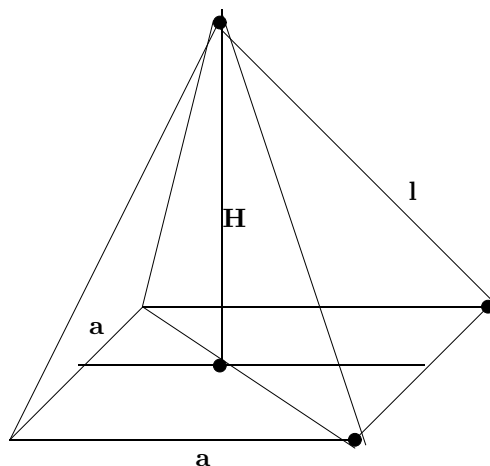
Pole całkowitej powierzchni ostrosłupa równe jest polu czterech trójkątów w podstawie o boku  $a$  plus pola cztery trójkątów równoramiennych o podstawie  $a$  i ramionach  $l$ .

Pole powierzchni całkowitej ostrosłupa foremego

$$P_c = a^2 + 4P_0, \quad P_c = a^2 + a\sqrt{4l^2 - a^2}$$

i objętość ostrosłupa foremego

$$V = \frac{1}{3}a^2 * H$$



Ostrosłup Foremny o Podstawie Kwadratu  $P_c = a^2 + a\sqrt{4l^2 - a^2}$ ,  $V = \frac{1}{3}a^2 * H$

### 1.4.3 Ostrosłup foremny o podstawie sześciokąta

Oznaczenia:

- $a$  bok sześciokąta w podstawie ostrosłupa
- $H$  wysokość ostrosłupa
- $h$  wysokość ściany bocznej ostrosłupa
- $l$  krawędź boczna ostrosłupa
- $P_a$  pole podstawy ostrosłupa
- $P_0$  pole ściany bocznej ostrosłupa
- $P_c$  pole powierzchni całkowitej ostrosłupa
- $V$  objętość ostrosłupa

Jasne, że pole podstawy ostrosłupa foremnego równa się polu  $P_a$  sześciokąta foremnego o boku  $a$

$$P_a = 6 \frac{a^2 \sqrt{3}}{4} = \frac{3a^2 \sqrt{3}}{2}$$

Pole poboczniczy ostrosłupa foremnego  $P_l$  równe jest polu sześciu trójkątów równoramiennych o podstawie  $a$  i wysokości  $h$ . Pole ściany bocznej ostrosłupa  $P_0$  równe jest polu trójkąta równoramiennego o podstawie  $a$  i wysokości  $h$ .

$$P_0 = \frac{1}{2} a * h.$$

Wysokość ściany bocznej wyrażamy w zależności od boku  $a$  i krawędzi  $l$ . Mianowicie, z twierdzenia Pitagorasa oblicamy wysokość

$$h^2 = l^2 - \left(\frac{a}{2}\right)^2, \quad h = \sqrt{l^2 - \frac{a^2}{4}}, \quad h = \frac{1}{2} \sqrt{4l^2 - a^2}.$$

Wtedy pole ściany bocznej

$$P_0 = \frac{1}{4} a * \sqrt{4l^2 - a^2}.$$

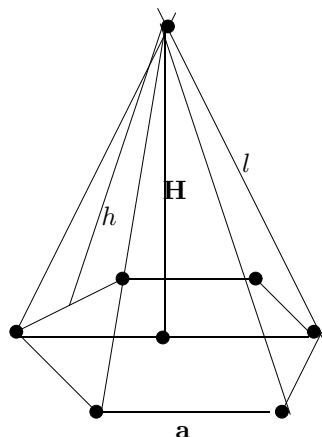
Pole całkowitej powierzchni ostrosłupa równe jest polu sześciokąta foremnego w podstawie o boku  $a$  plus pola sześciu trójkątów równoramiennych o podstawie  $a$  i ramionach  $l$ . Pole powierzchni całkowitej ostrosłupa foremnego

$$P_c = P_a + 6P_0, \quad P_c = \frac{3a^2 \sqrt{3}}{2} + \frac{6}{4} a \sqrt{4l^2 - a^2} \quad P_c = \frac{3}{2} [a^2 \sqrt{3} + a \sqrt{4l^2 - a^2}].$$

i objętość ostrosłupa foremnego

$$V = \frac{1}{3} \frac{3a^2 \sqrt{3}}{2} * H = \frac{a^2 \sqrt{3}}{2} * H$$





$$\text{Ostrosłup } P_c = \frac{3}{2}[a^2\sqrt{3} + a\sqrt{4l^2 - a^2}], \quad V = \frac{1}{2}a^2\sqrt{3} * H$$

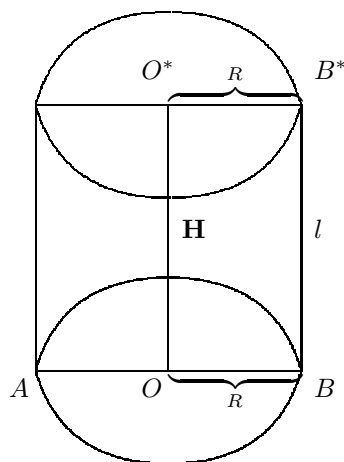
## 1.5 Bryły obrotowe

Wśród brył obrotowych wyróżniamy walec, stożek i kulę.

### 1.5.1 Walec

Walec powstaje z obrotu prostokąta wokół jednego z jego boków. Prosty kształt walca prowadzi do oczywistych wzorów na jego całkowitą powierzchnię i objętość.

Na niżej podanym rysunku mamy zaznaczony promień  $r$  i wysokość  $h$  walca o średnicy podstawy  $AB = 2R$  oraz promieniu górnej podstawy  $O^*B^* = R$ . Literami  $O^*$  i  $B^*$  oznaczone są środki okręgów w dolnej i górnej podstawie.



Powierzchnia całkowita walca wyrażona jest przez promień  $R$  i wysokość  $H$ .

$$P_c = 2\pi RH.$$

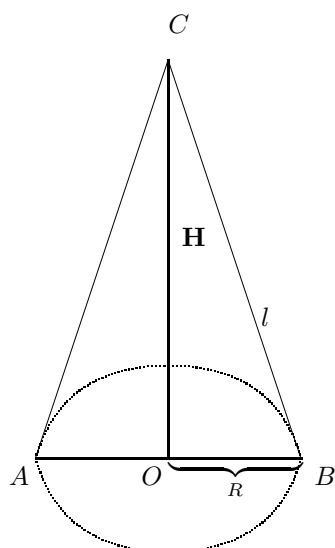
i objętość walca

$$V = \pi R^2 H.$$

### 1.5.2 Stożek

Stożek powstaje z obrotu trójkąta prostokątnego wokół jednej z jego przyprostokątnych. Oznaczenia:

- $R$  promień podstawy stożka
- $l$  tworząca stożka
- $H$  wysokość stożka
- średnica  $AB = 2R$  podstawy stożka
- środek  $O$  podstawy stożka o wierzchołku  $C$
- $P_l$  powierzchnia boczna stożka
- $P_c$  powierzchnia całkowita stożka
- $V$  objętość stożka



- powierzchnia podstawy stożka  $P_0 = \pi R^2$ ,
- powierzchnia boczna stożka  $P_l = 2\pi R l$
- powierzchnia całkowita stożka  $P_c = \pi R(R + H)$
- objętość stożka  $\frac{1}{3}\pi R^2 H$ .

### 1.5.3 Kula

Kula o środku  $O$  promieniu  $R$  ma powierzchnie  $P = 4\pi R^2$  i objętość  $V = \frac{4}{3}\pi R^3$

