

代数・幾何 最低限基礎事項 (基本プリント) No. 1

<ベクトル>

- (1) (矢線)ベクトルとは?
- (2) 位置ベクトルの定義は?
- (3) (CM) 3をかけ.
- (4) 和・差・実数倍の定義は?
- (5) \vec{a} 方向の単位ベクトルとは.
- (6) 位置ベクトル分解をかけ.
- (7) ベクトルによる解法のPointsを
のべよ.
- (8) 分点の定理をかけ.
- (9) PはABを $t:(1-t)$ に分ける
 $\leftrightarrow \boxed{\quad}$ (式) $\leftrightarrow \boxed{\quad}$ (図)
- (10) 重心= $\boxed{\quad}$
- (例) $\triangle ABC$ の重心G
- (11) \vec{a}, \vec{b} が1次独立とは?
- (12) 分点+1次独立の問の解法をい
え.
- (13) 位置ベクトルの成分・大きさの
定義をいえ. (例) A(a, b),
P(x, y)のとき, $\overrightarrow{AP}, |\overrightarrow{AP}|^2$ は?
- (14) 内積 $\vec{a} \cdot \vec{b}$ の定義をいえ.
- (15) (CM) 9をかけ.
- (16) 点Pの图形Fに関する対称点の
求め方は?

(17) 平面图形で次の三角形の



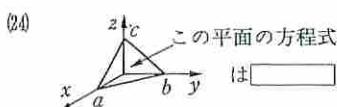
面積Sは

- (18) ベクトル方程式のつくり方は?
- (19) 点Aを通り, ベクトル \vec{h} に垂直
な图形Fのベクトル方程式をかけ.
(例) A(x_i, y_i), $\vec{h}=(a, b)$ として,
图形Fの方程式をかけ.

毎日10分のCheckが
合格への近道

<空間图形>

- (20) (CM) 11をかけ.
- (21) 次の图形の方程式, ⑩をいえ.
- ① 点A(x_i, y_i, z_i)を通り, 方向ベ
クトル $\vec{d}=(\ell, m, n)$ の直線
- ② 点A(x_i, y_i, z_i)を通り, 法線ベ
クトル $\vec{h}=(a, b, c)$ の平面
- ③ 中心C(a, b, c), 半径rの球面
- (22) 方向ベクトル= $\boxed{\quad}$
法線ベクトル= $\boxed{\quad}$
- (23) 2つのベクトル(1, 2, 1), (-2,
-1, 1)の両方に垂直なベクトルは
 $\boxed{\quad}$.



- (24) 交点の求め方をいえ.
- (25) 交線の求め方をいえ.
- (26) 図形のなす角の求め方をいえ.
- (27) 点と図形の距離の公式
- ① 点(x_i, y_i)と直線 $ax+by+c=0$ の距離は $\boxed{\quad}$.
- ② 点(x_i, y_i, z_i)と平面 $ax+by+cz+d=0$ の距離は $\boxed{\quad}$.

- (28) 2直線がねじれの位置にあると
は.
- (29) ℓ, m の共通垂線の求め方は?

- (30) 図形のなす角を2等分する直線
(平面)の求め方をいえ.

- (31) 直線 ℓ の平面 π への正射影の求
め方をいえ.

- (32) 球面の平面による切り口の円の
中心と半径の求め方をいえ.

- (33) 2つの図形F(x, y, z)=0,
G(x, y, z)=0の交わりを含む圖
形の方程式は?

<行 列>

- (35) 行列とは何か(3通り)のべよ.
- (36) (CM) 19をかけ.
- (37) 行列の型= $\boxed{\quad}$
- (38) 2×2 -行列で, O= $\boxed{\quad}$, E=
 $\boxed{\quad}$
- (39) 行列の線形性(和・差・実数倍)と
は.
- (40) 行列の積が定義される条件は?
- (41) $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & y \\ z & u \end{pmatrix} = \boxed{\quad}$
- (42) 禁止事項と反例をいえ.
- (43) Aの逆行列 A^{-1} の定義をいえ.
- (44) A= $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ のとき,
① A^{-1} の存在条件は $\boxed{\quad}$.
② $A^{-1}=\boxed{\quad}$.
- (45) $\begin{cases} ax+by=p \\ cx+dy=q \end{cases}$ の行列による解法
をいえ.
- (46) $\begin{cases} ax+by=0 \\ cx+dy=0 \end{cases}$ が $x=0, y=0$ 以外
の解をもつ
 \leftrightarrow (行列の形で表したもの)
 $\leftrightarrow \boxed{\quad}$
- (47) 行列の1次独立[定理]をいえ.
- (48) (CH) ケーリー・ハミルトンの定
理をいえ.
- (49) A= $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ の固有方程式とは
で, $\boxed{\quad}$ をAの固有値といふ. 固
有値 λ に対して $\boxed{\quad}$ をみたす v が
あり, この v をAの λ に属する固
有ベクトルといふ.
- (50) (CM) 22をかけ.
- (51) $f(x)=x^2-3x+4$ のとき $f(A)=$
 $\boxed{\quad}$.
- (52) (CH)+1次独立の問の解法は?
- (53) (CH)+除法の原理で $A=\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$
のn乗を求める方法をいえ.
- (54) $(P^{-1}AP)^n=\boxed{\quad}$.

代数・幾何 (基本プリント) No. 2

<1次変換>

(55) 1次変換とは何か。

(56) $P(x, y) \xrightarrow{f} P'(x', y')$

↔ (行列で表す)

↔ (ベクトルと行列で表す)

↔ $\vec{p}' = f(\vec{p})$

(57) 1次変換 = $\boxed{\quad}$

点 $\blacksquare = \boxed{\quad}$

(58) 合成変換 $g \circ f$ とは?(59) 逆変換 f^{-1} とは?

(60) 線形性をいえ。

(61) 1次変換 = $\begin{pmatrix} \quad & \quad \\ \quad & \quad \end{pmatrix}$

(62) θ -回転とは何か?(63) θ -回転の性質(2つ)かけ。(64) 点 A のまわりの θ -回転をいえ。

(65) 対称移動とは何か?

(66) 対称移動の性質(2つ)かけ。

(67) 直線 $y = mx$ に関する対称移動を表す行列 S_m の求め方をいえ。(68) aE とは何か?

(69)  () = $\boxed{\quad}$

(例) $f = \begin{pmatrix} 3 & -4 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$ を変形せよ。

(70) 1次変換 f による図形の移動の間の解き方をのべよ。(71) 逆行列がない場合は $\boxed{\quad}$

(72) 領域 D: $|x| + |y| \leq 1$ の $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$

による像 D' を図示せよ。

(73) $\det(f) \neq 0 \Rightarrow \boxed{\quad}$.

$\det(f) = 0 \Rightarrow \boxed{\quad}$.

(74) $\det(f) \neq 0$ のとき f により① 平面全体は $\boxed{\quad}$ ② 原点は $\boxed{\quad}$ に、直線は $\boxed{\quad}$ に、平行線は $\boxed{\quad}$ に移される。③ $\boxed{\quad}$ を変えない。④ n 角形は $\boxed{\quad}$ に、各頂点、周及び内部は $\boxed{\quad}$ に移される。⑤ 面積は $\boxed{\quad}$ 倍になる。(75) $\det(f) = 0$ のとき、全ての図形は 1 点または $\boxed{\quad}$ に移る。(76) 図形 F が 1 次変換 f について不動とはどういうことか?

(77) 不動直線を求めるときの注意をいえ。

(78) $f = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$, $\det(f) \neq 0$, 固有値を α, β とし、直線 ℓ_k を $(a-k)x+by=0$ とするとき、① $\alpha \neq 1, \beta \neq 1$ のとき、 f の不動直線は $\boxed{\quad}$ である。② o.t. ($\alpha=1$) のとき、 f の不動直線は $\boxed{\quad}$ と、 $\boxed{\quad}$ である。

せよ。

(88) 共役双曲線とは?

(89) 曲線 $f(x, y) = 0$ を x 軸方向に p , y 軸方向に q 平行移動した曲線は?(90) 点 (a, b) を通る直線の式は?

(91) 直線と 2 次曲線のからむ問の解き方をいえ。また、(92) は?

(92) 2 次曲線の点(\blacktriangle , \blacksquare)における接線の方程式は?

(93) 円すい曲線のパラメーター表示をいえ。

(94) 円すい曲線の離心率 e による定義をのべよ。(95) 極 $P(x_0, y_0)$ の円すい曲線 C:

$$ax^2 + 2hxy + by^2 + c = 0$$

に関する極線 ℓ_p の方程式は?(96) 焦点 F を極とするときの極線 ℓ_F は $\boxed{\quad}$ となる。(97) 2 次曲線 $ax^2 + 2hxy + by^2 + c = 0$ は $\boxed{\quad}$ をみたす角 θ の回転により $\boxed{\quad}$ を消すと、 $Ax^2 + By^2 + c = 0$ となる。ここに、 $2A = \boxed{\quad}$, $2B = \boxed{\quad}$.(98) x, y の 2 次方程式が 2 直線を表すのは、 $\boxed{\quad}$ のときである。

(99) 不等式で表された領域の図示のし方をいえ。

(例) $(x+y)(4x^2 + y^2 - 4) \leq 0$ を図示せよ。

(100) 軌跡の求め方をいえ。

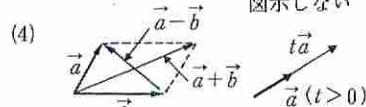
また(注)は?

毎日10分の努力が
合格への近道

代数・幾何基本プリントの解答

<ベクトル>

(1) 異なる2点(の位置関係)

(2) 点■の位置ベクトル = $\overrightarrow{O \blacksquare} = \vec{m}$ (5) $\frac{\vec{a}}{|\vec{a}|}$ (\vec{a} 方向の大きさ1のベクトル)(6) $\vec{m} = \vec{a} - \vec{b}$

(小文字にして(シリ)(アタマ))

(7) ① 図示する → ② 矢線ベクトルの関係(平行・垂直・大きさ) → ③ 式

(8) PはABを $m:n$ に分ける

$$\Leftrightarrow \vec{p} = \frac{n\vec{a} + m\vec{b}}{m+n}$$

④ 外分 $\Leftrightarrow m, n$ の一方のみ負(9) PはABを $t:(1-t)$ に分ける

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

$$\begin{array}{ccccccc} & t=0 & & t=1 & & & \\ \bullet & & \bullet & & \bullet & & \bullet \\ -t < 0 & A & < & t < 1 & B & < & t \end{array}$$

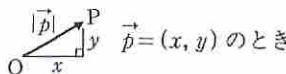
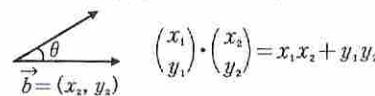
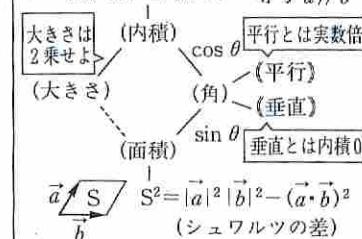
(10) 重心 = [各頂点の和 / その個数]

$$\vec{g} = \frac{\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}}{3}$$

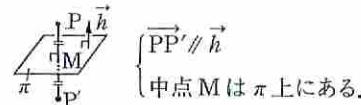
(11) $x\vec{a} + y\vec{b} = \vec{0} \Rightarrow x=0, y=0$ ($\vec{0}$ でなく、平行でない)

(12) ① 比を ■ : 1 - ■ とおき → 分点

② 2通りに表して → 1次独立

(13) \overrightarrow{OP} の成分表示 = Pの座標大きさ $|\vec{p}| = \sqrt{x^2 + y^2}$ (例) $\overrightarrow{AP} = \begin{pmatrix} x-a \\ y-b \end{pmatrix}$, $|\overrightarrow{AP}|^2 = (x-a)^2 + (y-b)^2$ (14) $\vec{a} = (x_1, y_1), \vec{b} = |\vec{a}||\vec{b}| \cos \theta$ (15) $|\vec{a}|^2 |\vec{b}|^2 \geq (\vec{a} \cdot \vec{b})^2$ 等号 $\vec{a} // \vec{b}$ 

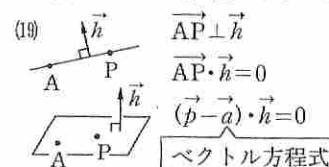
(16) 対称とは垂直と中点

(17) $S = \frac{1}{2} |\det(\vec{a} \vec{b})|$

(18) ① 図示(任意の点Pをとる)

② 矢線ベクトルの関係(平行・垂直・大きさは?)を調べる。

③ 式にする(位置ベクトル分解)

(例) $\begin{pmatrix} x-x_1 \\ y-y_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = 0$ より $a(x-x_1) + b(y-y_1) = 0$ 直線の方程式

<空間図形>

(20) (平行)-(直線) → 交わり, 正射影

(垂直)-(平面) → なす角

(大きさ)-(球面) → 距離

ねじれ-共通垂線

(21) ① $\frac{x-x_1}{l} = \frac{y-y_1}{m} = \frac{z-z_1}{n}$ ② 方向ベクトル = (x, y, z) の係数1のときの分母

・分母=0のときは、分子=0とせよ。

・通る点は式=0より。

③ $a(x-x_1) + b(y-y_1) + c(z-z_1) = 0$ ④ 法線ベクトル = (x, y, z) の係数(22) ()² = 0 より中心

(23) 直線に平行なベクトル

平面に垂直なベクトル

(24)

$$\begin{matrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ -2 & -1 & 1 & -2 \\ \downarrow & \downarrow & \downarrow & \downarrow \\ 3 & 3 & -3 & \end{matrix} \quad \text{実数倍はすべてよいから} \\ \therefore (3, -3, 3) \quad t(1, -1, 1)$$

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} + \frac{z}{c} = 1$$

(25) (直線の式) = t とおいて、 x, y, z を求め、他の式に代入 連立(26) 連立して、 $z = [x \text{ の式}]$, $z = y \text{ の式}$ より交線は

$$[x \text{ の式}] = y \text{ の式} = z$$

(27) ベクトルのなす角 α ($0 \leq \alpha \leq \pi$)を求め修正して図形のなす角 θ $(0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2})$ を求める。

(同じ图形どうし) 修正

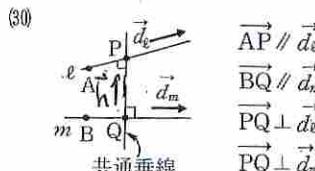
$$\theta = \begin{cases} \alpha & \\ \pi - \alpha & (\alpha > \frac{\pi}{2}) \end{cases}$$

(直線と平面) $\theta = |\frac{\pi}{2} - \alpha|$

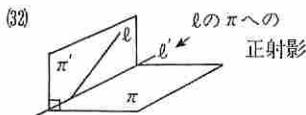
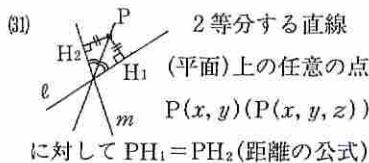
$$\ell = \frac{|ax_1 + by_1 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

$$\ell = \frac{|ax_1 + by_1 + cz_1 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

(29) 交わらず、平行でもない

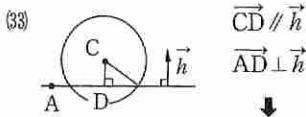


毎日10分のCheckが合格への近道



① lを含み π ⊥ π' となる π' を求める。

② πと π' の交線を求める。



④ 交円の半径のみならば、球面の中心Cと平面との距離の公式

$$(34) F(x, y, z) + kG(x, y, z) = 0 \quad (k: \text{定数})$$

〈行列〉

$$(35) \begin{array}{c} (\bullet \triangle) \\ (\blacksquare \blacklozenge) \end{array} \quad \begin{array}{c} (\equiv) \\ (\parallel \parallel) \end{array} \quad \begin{array}{c} \text{数の集まり} \\ \text{行ベクトル} \\ \text{列ベクトル} \end{array}$$

(36) 行列は数と比較して考えよう。

$$\begin{array}{ccc} (数) & \begin{array}{c} 0 \\ 1 \\ a^{-1} \\ f(x) \end{array} & \xleftrightarrow{\text{(行列)}} \begin{array}{c} O \\ E \\ A^{-1} \\ f(X) \end{array} \end{array}$$

(37) (型) = (行の数) × (列の数)

$$(38) O = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, E = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(39) \alpha \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} x & y \\ z & u \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha a + \beta x & \alpha b + \beta y \\ \alpha c + \beta z & \alpha d + \beta u \end{pmatrix}$$

$$(40) \quad (\quad)(\quad) = (\quad)$$

型…l × m m × n l × n

同じとき、積が定義可

$$(41) \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & y \\ z & u \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ax + bz & ay + bu \\ cx + dz & cy + du \end{pmatrix}$$

$$(42) AB \neq BA; AB = O \nrightarrow A = O \text{ or } B = O$$

$$(反例) A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(43) AX=XA=Eとなる行列 XをAの逆行列といい、A⁻¹とかく。

$$(44) ① \det A = ad - bc \neq 0$$

$$② A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

$$(45) \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p \\ q \end{pmatrix} \Leftrightarrow \vec{Ax} = \vec{b}$$

• det A ≠ 0 のとき、A⁻¹を左からかけて、A⁻¹Ax=A⁻¹b ∴ x=A⁻¹b

• det A=0 のとき不定 or 不能

$$(46) A \vec{v} = \vec{0} をみたす \vec{v} でない \vec{v} がある$$

$$\Leftrightarrow \det A = 0$$

(47) A ≠ kE のとき、

$$xA + yE = O \Rightarrow x=0, y=0$$

(48) A = $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ のとき、

$$A^2 - (a+d)A + (ad - bc)E = O$$

(49) A = $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ の固有方程式とは

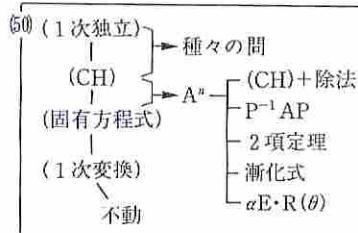
$$x^2 - (a+d)x + (ad - bc) = 0$$

で、この 2 解を A の固有値という。

固有値 λ に対して、 $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$,

$\vec{v} \neq \vec{0}$ をみたす \vec{v} があり、この \vec{v} を

A の λ に属する固有ベクトルという。



$$(50) f(A) = A^2 - 3A + 4E \text{ わずれるな!}$$

$$(51) (CH) \text{ と条件式を連立する}$$

$$\blacksquare A + \blacktriangle E = O$$

$$A \neq kE \text{ のとき } \blacksquare = 0, \blacktriangle = 0$$

A=kE のときは与式に代入。

(52) ① (CH) より

$$A^2 - (a+d)A + (ad - bc)E = O$$

$$② (\text{除法}) A^n = (-)Q(A) + pA + qE$$

$$③ A^n = pA + qE$$

$$(54) (P^{-1}AP)^n = (P^{-1}AP)(P^{-1}AP) \cdots (P^{-1}AP)$$

$$= P^{-1}AAE \cdots EAP$$

$$= P^{-1}A^n P$$

〈1次変換〉

(55) 1次変換 f とは、平面上において、 $P(x, y)$ を $P'(x', y')$ に移す対応で、次で表されるもの。

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$(56) P(x, y) \xrightarrow{f} P'(x', y')$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f \\ g \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \vec{p}' = (f) \vec{p}$$

$$\Leftrightarrow \vec{p}' = f(\vec{p})$$

(57) 1次変換 = 2×2-行列

点 ■ = 位置ベクトル

(58) f, g の順に続けて行う変換

$$(g \circ f) = (g)(f) \times \begin{matrix} f \\ g \end{matrix} \times \begin{matrix} g \\ f \end{matrix} \times$$

(59) f の逆の対応 ($\det(f) \neq 0$)

$$(f^{-1}) = (f)^{-1} \times \begin{matrix} f \\ f^{-1} \end{matrix} \times$$

$$(60) f(x\vec{u} + y\vec{v}) = xf(\vec{u}) + yf(\vec{v})$$

$$(61) 1 \text{ 次変換} = \begin{pmatrix} (1) & (0) \\ (0) & (1) \end{pmatrix}$$

(62) 原点を中心で点を θ だけ回転させる 1 次変換で、 $R(\theta)$ で表す。

$$\begin{array}{ccc} P' & & R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \\ \theta & & \end{array}$$

(63) ① (加法定理) $R(\alpha + \beta) = R(\alpha)R(\beta)$

② (n倍角) $R(\theta)^n = R(n\theta)$

$$(64) \begin{array}{ccc} P' & & \overrightarrow{AP'} = R(\theta) \overrightarrow{AP} \\ \theta & & \end{array}$$

(注) θ -回転と平行移動の合成

(65) 原点を通り、 x 軸と θ の角をなす直線について、点を対称に移す 1 次変換で、 $S(\theta)$ で表す。

$$S(\theta) = \begin{pmatrix} \cos 2\theta & \sin 2\theta \\ \sin 2\theta & -\cos 2\theta \end{pmatrix}$$

(66) ① $S(\theta)^n = S(\theta)$ or E
② $S(\theta) = R(\theta)S(0)R(-\theta)$

(67) $P(x, y), y = mx$ ① $PP' \perp (y = mx)$
M ② 中点 M が $y = mx$ 上にある。

①, ②より x', y' を m, x, y で表す。

(68) αE = 相似比 α の相似変換
(原点からの距離を $|\alpha|$ 倍にする)

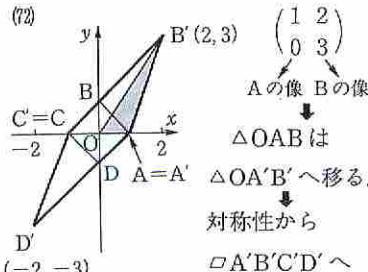
(69) (異符号)
(同じ)
 $f = 5 \begin{pmatrix} \frac{3}{5} & -\frac{4}{5} \\ \frac{4}{5} & \frac{3}{5} \end{pmatrix} = 5E \cdot R(\theta)$

(70) もとの図形上の任意の点 (x, y) の像を (x', y') とすると、

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

と解を始め、 $(x, y), (x', y')$ のいずれが、どの式に代入できるか、考える。

(71) パラメーター表示による方法



(73) $\det(f) \neq 0 \Rightarrow$ すなおに、きれいに移る

$\det(f) = 0 \Rightarrow$ つぶれる

(74) ① 平面全体の上へ 1 対 1 に移される

- ② 原点、直線、平行線
- ③ 分比
- ④ n 角形、各頂点、周及び内部
- ⑤ $|\det(f)|$

(75) 原点を通る直線(の一部)

(76) $f(F) = F$ つまり、F は自分自身に移る。

(77) 2 直線の比較で、定数項 = 0 のときは x, y の係数の比が等しい。

- ① ℓ_α と ℓ_β のみ
- ② ℓ_β に平行なすべての直線と ℓ_1

＜2次曲線＞

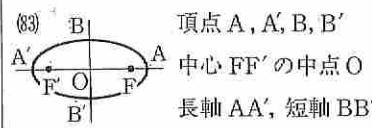
(78) $y^2 = 4px, F(p, 0), x = -p$

(79) 放物線とは焦点 F と準線とから等距離にある点 P の集合(軌跡)

(80) $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1 \quad (a > b > 0)$

焦点 F, F' ($\pm \sqrt{a^2 - b^2}, 0$)

(81) だ円とは 2 焦点 F, F' からの距離の和が一定値 $2a$ となる点 P の集合(軌跡)



(82) $e = \frac{OF}{OA}, F, F' (\pm ae, 0)$

(83) $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1 \quad (a, b > 0)$

焦点 F, F' ($\pm \sqrt{a^2 + b^2}, 0$)

漸近線 $y = \pm \frac{b}{a}x$

(84) 双曲线とは 2 焦点 F, F' からの距離の差が一定値 $2a$ となる点 P の集合(軌跡)



(85) x と y, a と b をすべて入れかえたもの。

(86) $f(x-p, y-q) = 0$

(87) $y - b = m(x - a), x = a$

(88) 連立して、 x の 2 次方程式をつくり、判別式 D(解と係数の関係)へ
(注) x^2 の係数 $\neq 0$

(89) x, y の半分に接点(▲, ■)を代入する。

(90) 放物線 $x = pt^2, y = 2pt$

・だ円 $x = a \cos \theta, y = b \sin \theta$
($a = b$ のとき円)

・双曲线 $x = \frac{a}{\cos \theta}, y = b \tan \theta$

(91) 円すい曲線とは(焦点からの距離)と(準線からの距離)の比が一定値 e となる点 P の集合(軌跡)

(92) ℓ_β :

$$ax_0x + h(x_0y + xy_0) + by_0y + c = 0$$

(93) 準線

(94) $\tan 2\theta = \frac{2h}{b-a}$

(ただし、 $a = b$ のとき $\cos 2\theta = 0$)

xy の項、 $2A = a + b - r$,

$$2B = a + b + r, r = \sqrt{(a-b)^2 + (2h)^2}$$

(95) (1 次の積) = 0

(判別式の判別式 = 0)

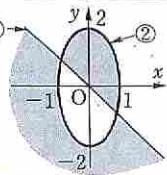
(96) ① 不等号を等号にして境界線をかく。

② 点を代入して成立する部分に斜線をぬり、境界条件をかく。

(例) 境界線は

$$\begin{cases} x+y=0 & \text{--- (1)} \\ x^2 + \frac{y^2}{4} = 1 & \text{--- (2)} \end{cases}$$

(境界線を含む)



(97) 軌跡を与える動点を(X, Y)とおき、条件より(X, Y)を求め、X, Y だけの関係式(軌跡)を導ぐ。

(注) X, Y の変域に注意

