

2026. 1학기. 학교연합 공동교육과정 고급수학I	학교:
01. [벡터] 벡터의 뜻	이름:

학습목표: 벡터의 뜻을 알고, 벡터의 덧셈, 뺄셈, 실수배를 할 수 있다.

물건의 무게, 건물의 높이, 자동차의 속도 등은 하나의 실수로 그 양을 나타낼 수 있다. 그러나 물체에 작용하는 힘이나 물체가 움직이는 속도, 가속도 등은 크기뿐만 아니라 그것이 작용하는 방향도 함께 밝혀 주어야 그 양을 나타낼 수 있다. 이처럼 크기만 갖는 양을 **스칼라**, 크기와 방향을 함께 가지는 양을 **벡터**라 한다.

정의	스칼라, 벡터
스칼라	: 크기 만 갖는 양
벡터	: 크기와 방향 을 함께 갖는 양

점 A에서 점 B로 향하는 화살표를 이용하여 벡터를 나타낼 수 있다.

정의	벡터 \overrightarrow{AB} 의 시점, 종점, 크기
벡터는 점 A에서 점 B로 향하는 화살표를 사용하여 나타내고 이 벡터를 기호로 \overrightarrow{AB} 와 같이 나타낸다.	
- 벡터 \overrightarrow{AB} 의 크기	: $ \overrightarrow{AB} $ 의 길이
- 벡터 \overrightarrow{AB} 의 시작	: 점 A, 벡터 \overrightarrow{AB} 의 종점

벡터를 한 문자로 나타낼 때는 기호로

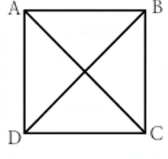
$$\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \dots$$

와 같이 나타내고, 벡터 \vec{a} 의 크기는 $|\vec{a}|$ 와 같이 나타낸다.

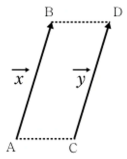
정의	단위벡터
크기가 1인 벡터를 단위벡터 라고 한다.	

벡터는 평면, 공간에서 모두 생각할 수 있으며 평면과 공간에서의 벡터를 구별할 필요가 있을 때에는 이들을 각각 **평면벡터**, **공간벡터**라고 한다.

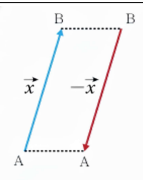
문제1	단위벡터
그림과 같이 한 변의 길이가 1인 정사각형 $ABCD$ 에 대해, 물음에 답하여라.	
(1) 단위벡터를 2개 이상 구하시오. $\vec{AB}, \vec{BC}, \dots$	
(2) 벡터 \vec{AC} 의 크기를 구하시오. $\sqrt{2}$	



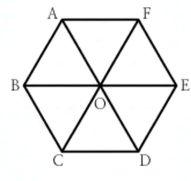
정의	서로 같은 벡터
두 벡터 $\vec{x} = \vec{AB}$, $\vec{y} = \vec{CD}$ 가 서로 같다 \Leftrightarrow 두 벡터의 <u>크기</u> 와 <u>방향</u> 이 모두 같다.	



정의	벡터 $-\vec{AB}$
벡터 $-\vec{AB}$: 벡터 \vec{AB} 와 <u>크기</u> 는 같고, <u>방향</u> 이 반대인 벡터. 즉, $-\vec{AB} = \vec{BA}$ 이다.	



문제2	
오른쪽 정육각형 $ABCDEF$ 에서 다음 벡터를 모두 구하여라.	
(1) \vec{AF} 와 같은 벡터 $\vec{BO}, \vec{OE}, \vec{CD}$	
(2) \vec{OD} 와 크기는 같고 방향이 반대인 벡터 $\vec{OA}, \vec{CB}, \vec{EF}, \vec{DO}$	

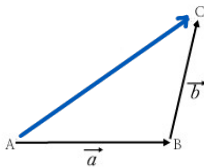


다항식끼리 덧셈, 뺄셈, 실수배 등의 연산을 할 수 있듯이 벡터끼리 또한 덧셈, 뺄셈, 실수배 등의 연산을 할 수 있다. 벡터의 덧셈은 아래와 같이 정의한다.

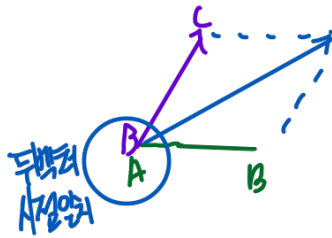
정의	벡터의 덧셈
두 벡터 $\vec{x} = \overrightarrow{AB}$, $\vec{y} = \overrightarrow{BC}$ 에 대해, $\vec{x} + \vec{y} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$	

이를 평면벡터로 나타내면 아래와 같다.

1) 벡터의 덧셈 방법1 (삼각형법)



2) 벡터의 덧셈 방법2 (평행사변형법)



정리	벡터의 덧셈에 대한 연산법칙
세 벡터 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ 에 대하여 다음이 성립한다.	
(1) (벡터 덧셈에 대한 교환법칙)	$\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$
(2) (벡터 덧셈에 대한 결합법칙)	$(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$

[증명]	
(1) 평행사변형 $OABC$ 에서 $\vec{a} = \overrightarrow{OA}$, $\vec{b} = \overrightarrow{OB}$ 일 때, $\vec{a} + \vec{b} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} = \overrightarrow{OC}$. 그리고, $\vec{b} + \vec{a} = \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OC}$. 따라서, 교환법칙이 성립한다.	
(2) 생각.	

정의	영벡터
벡터 \overrightarrow{AA} 와 같이 <u>서점</u> 과 <u>동점</u> 이 일치하는 벡터를 <u>영벡터</u> 라고 하고, 기호로는 $\vec{0}$ 와 같이 나타낸다.	
이 때, 영벡터의 크기는 <u>0</u> 이고, 그 방향은 생각하지 않는다.	

일반적으로 임의의 벡터 \vec{a} 와 영벡터에 대해 다음이 성립한다.

정리	영벡터와 벡터의 덧셈
(1)	$\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$
(2)	$\vec{a} + (-\vec{a}) = (-\vec{a}) + \vec{a} = \vec{0}$

벡터의 뺄셈은 다음과 같이 정의한다.

정의	벡터의 뺄셈
두 벡터 $\vec{a} = \overrightarrow{OA}$, $\vec{b} = \overrightarrow{OB}$ 에 대하여, $\vec{a} - \vec{b} = \overrightarrow{OA} + (-\overrightarrow{OB})$ 즉, $\overrightarrow{OA} - \overrightarrow{OB} = \overrightarrow{BA}$.	

벡터의 실수배는 다음과 같이 정의한다.

정의	벡터의 실수배
영벡터가 아닌 벡터 \vec{a} 및 실수 k 에 대하여, 벡터 $k\vec{a}$ 는 다음과 같다.	
1)	$k > 0$ 이면, \vec{a} 와 방향이 같고 크기가 $k \vec{a} $ 인 벡터이다.
2)	$k < 0$ 이면, \vec{a} 와 방향이 <u>반대</u> 이고, 크기가 $k \vec{a} $ 인 벡터이다.
3)	$k = 0$ 이면, <u>$\vec{0}$</u> 이다.
또한, 임의의 실수 k 에 대해, $k\vec{0} = \vec{0}$ 이다.	

벡터의 실수배 연산에 대해 일반적으로 다음이 성립한다.

정리	벡터의 실수배에 대한 성질
실수 k, l , 벡터 \vec{a}, \vec{b} 에 대해 다음이 성립한다.	
(1) (벡터 실수배에 대한 결합법칙)	$k(l\vec{a}) = (kl)\vec{a}$
(2) (벡터 실수배에 대한 분배법칙)	$(k+l)\vec{a} = k\vec{a} + l\vec{a}$
(3) (벡터 실수배에 대한 분배법칙)	$k(\vec{a} + \vec{b}) = k\vec{a} + k\vec{b}$

지금까지 배운 벡터 덧셈, 뺄셈, 실수배에 관한 성질들을 바탕으로 아래와 같이 벡터 식을 간단히 할 수 있다.

문제3
$3(\vec{a}+2\vec{b})-(4\vec{a}-\vec{b})$ 를 간단히 하여라

$$\begin{aligned} \text{답)} &= 3\vec{a} + 6\vec{b} - 4\vec{a} + \vec{b} \\ &= -\vec{a} + 7\vec{b} \end{aligned}$$

2026. 1학기. 학교연합 공동교육과정 고급수학I	학교:
02. [벡터] 위치벡터	이름:

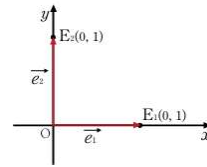
학습 목표: 평면과 공간에서 위치 벡터의 뜻을 알고, 벡터와 좌표의 대응을 이해할 수 있다.

평면 또는 공간에서 한 점 O 를 시점으로 정하면 임의의 점 P 에 대해 벡터 $\overrightarrow{OP} = \vec{p}$ 인 벡터 \vec{p} 는 오직 하나로 정해진다. 이를 위치벡터라고 아래와 같이 정의한다.

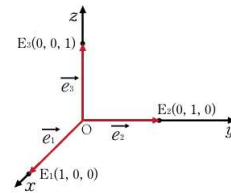
정의	위치벡터
점 O 를 시점으로 하는 벡터 \overrightarrow{OP} 를 점 O 에 대한 점 P 의 <u>위치벡터</u> 라고 한다. 일반적으로 위치 벡터의 시점 O 는 좌표 평면 또는 좌표 공간의 <u>원점</u> 으로 잡는다.	

위치벡터를 이용하면 평면 또는 공간 상에서의 벡터를 조금 더 쉽게 다룰 수 있다.

평면 상의 두 점 $E_1(1,0), E_2(0,1)$ 에 대해 위치 벡터 $\overrightarrow{OE_1}, \overrightarrow{OE_2}$ 를 각각 단위벡터 \vec{e}_1, \vec{e}_2 로 나타낸다.



공간 상의 세 점 $E_1(1,0,0), E_2(0,1,0), E_3(0,0,1)$ 에 대해 위치 벡터 $\overrightarrow{OE_1}, \overrightarrow{OE_2}, \overrightarrow{OE_3}$ 를 각각 단위벡터 $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ 로 나타낸다.



단위벡터 \vec{e}_1, \vec{e}_2 를 이용하여 아래와 같이 벡터의 성분을 정의할 수 있다.

정의	평면벡터의 성분
좌표평면 상의 점 $A(a_1, a_2)$ 에 대해, 위치벡터 $\vec{a} = \overrightarrow{OA}$ 에 대해 아래가 성립한다. $\vec{a} = a_1\vec{e}_1 + a_2\vec{e}_2 = (a_1, a_2)$ 이 때, 실수 a_1, a_2 를 벡터 \vec{a} 의 <u>성분</u> 이라고 한다. (a_1 : \vec{a} 의 <u>x성분</u> , a_2 : \vec{a} 의 <u>y성분</u>)	

정의	공간벡터의 성분
좌표공간 상의 점 $A(a_1, a_2, a_3)$ 에 대해, 위치벡터 $\vec{a} = \overrightarrow{OA}$ 에 대해 아래가 성립한다. $\vec{a} = a_1\vec{e}_1 + a_2\vec{e}_2 + a_3\vec{e}_3 = (a_1, a_2, a_3)$ 이 때, 실수 a_1, a_2, a_3 를 벡터 \vec{a} 의 <u>성분</u> 이라고 한다. (a_1 : \vec{a} 의 <u>x성분</u> , a_2 : \vec{a} 의 <u>y성분</u> , a_3 : \vec{a} 의 <u>z성분</u>)	

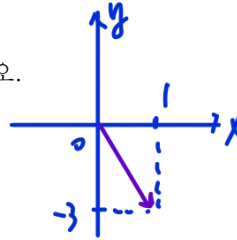
(예) 아래 벡터의 성분을 구하시오.

$$\vec{a} = \overrightarrow{OA} \quad (\text{단, } A = (3,5))$$

x성분: 3

y성분: 5

(예) 벡터 $\vec{x} = (1, -3)$ 를 좌표평면 상에 화살표로 나타내시오.



정리	두 평면벡터가 서로 같을 조건
$\vec{a} = (a_1, a_2), \vec{b} = (b_1, b_2)$ 일 때, $\vec{a} = \vec{b} \Leftrightarrow a_1 = b_1, a_2 = b_2$.	

정리	두 공간벡터가 서로 같을 조건
$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3), \vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$ 일 때, $\vec{a} = \vec{b} \Leftrightarrow a_1 = b_1, a_2 = b_2, a_3 = b_3$.	

평면벡터의 연산을 아래와 같이 성분을 이용해 쉽게 할 수 있다.

정리	평면벡터의 성분에 따른 연산
$\vec{a} = (a_1, a_2), \vec{b} = (b_1, b_2)$ 일 때, ① $\vec{a} + \vec{b} = (a_1 + b_1, a_2 + b_2)$ ② $\vec{a} - \vec{b} = (a_1 - b_1, a_2 - b_2)$ ③ $k\vec{a} = (ka_1, ka_2)$ (단, k 는 실수)	

공간벡터의 연산도 비슷하게 성립한다.

문제1	
$\vec{a} = (2, 1), \vec{b} = (-1, 3)$ 일 때, 벡터 $\vec{c} = (3, 5)$ 를 $m\vec{a} + n\vec{b}$ 의 형태로 나타내어라.	

$$\vec{c} = m\vec{a} + n\vec{b} \text{ 라 하자. 그러면,}$$

$$(3, 5) = m(2, 1) + n(-1, 3)$$

$$\therefore (3, 5) = (2m - n, m + 3n)$$

$$\begin{cases} 2m - n = 3 \\ m + 3n = 5 \end{cases}$$

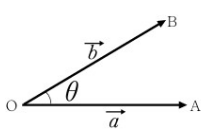
$$\therefore m = 2, n = 1$$

$$\therefore (\text{답}) : \vec{c} = 2\vec{a} + \vec{b}$$

2026. 1학기. 학교연합 공동교육과정 고급수학I	학교:
03. [벡터] 벡터의 내적과 외적	이름:

학습목표: 벡터의 내적, 외적의 뜻을 알고 이를 활용할 수 있다.

영벡터가 아닌 두 벡터 \vec{a}, \vec{b} 의 내적을 다음과 같이 정의한다.

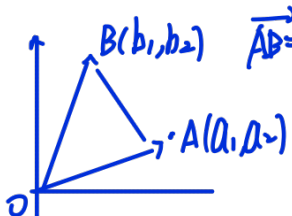
정의	벡터의 내적
<p>영벡터가 아닌 두 벡터 \vec{a}, \vec{b}가 이루는 각의 크기가 θ ($0 \leq \theta \leq \pi$)일 때, 두 벡터 \vec{a}, \vec{b}의 내적 : $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos \theta$</p> <p>또, $\vec{a} = \vec{0}$ 또는 $\vec{b} = \vec{0}$일 때는 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$ 으로 정한다.</p>	
	

문제1	
<p>$\vec{a} = 1, \vec{b} = 2$인 두 벡터 \vec{a}, \vec{b}가 이루는 각의 크기가 다음과 같을 때, $\vec{a} \cdot \vec{b}$의 값을 구하여라.</p> <p>(1) 0 $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos 0 = 1 \times 2 \times 1 = 2$ (2) $\frac{\pi}{3}$ $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos \frac{\pi}{3} = 1 \times 2 \times \frac{1}{2} = 1$</p>	

내적의 정의 뿐 아니라, 벡터의 성분을 이용하여 벡터의 내적을 구하는 방법이 있다.

정리	벡터의 성분을 이용하여 내적 구하기
<p>① $\vec{a} = (a_1, a_2), \vec{b} = (b_1, b_2)$일 때, $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2$</p> <p>② $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3), \vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$일 때, $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$</p>	

(증명) $\triangle OAB$ 에서, $\vec{AB} = \vec{OA} + \vec{OB} - 2\vec{OA} \times \vec{OB} \times \cos \theta$ ($\theta = \angle AOB$) ... ①



$\vec{AB} = |\vec{AB}|^2 = (a_1 - b_1)^2 + (a_2 - b_2)^2$
 $\vec{OA} = a_1^2 + a_2^2$
 $\vec{OB} = b_1^2 + b_2^2$

$(a_1 - b_1)^2 + (a_2 - b_2)^2 = a_1^2 + a_2^2 + b_1^2 + b_2^2 - 2|\vec{OA}||\vec{OB}|\cos \theta$
 양변을 정리하면,
 $\vec{OA} \cdot \vec{OB} = a_1 b_1 + a_2 b_2$

문제2	
<p>두 벡터 $\vec{a} = (2, -1), \vec{b} = (k, 6)$에 대하여 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$이 되도록 하는 실수 k의 값을 구하여라.</p>	

$$2k - 6 = 0$$

$$\therefore k = 3$$

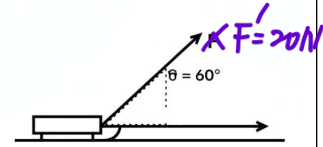
정리	두 벡터가 이루는 각의 크기
두 벡터 \vec{a}, \vec{b} 가 이루는 각의 크기를 θ ($0 \leq \theta \leq \pi$)라 하면,	
$\cos\theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{ \vec{a} \vec{b} }$	

문제3	
두 벡터 $\vec{a} = (1, 0, -1), \vec{b} = (2, 2, -1)$ 가 이루는 각 θ 의 크기를 구하여라. (단, $0 \leq \theta \leq \pi$)	

$$\cos\theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}||\vec{b}|} = \frac{1 \times 2 + 0 \times 2 + (-1) \times (-1)}{\sqrt{1^2 + 0^2 + (-1)^2} \sqrt{2^2 + 2^2 + (-1)^2}} = \frac{2+1}{\sqrt{2} \times 3} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\therefore \theta = \frac{\pi}{4}$$

문제4	
<p>철수가 썰매에 끈을 묶고 어깨에 메고 바닥과 60°의 각도를 유지하며 20N의 일정한 힘으로 당긴다. 썰매가 10m 앞으로 이동했을 때, 철수가 썰매가 앞으로 이동하는 데 쓴 일은 얼마인가?</p> <p>참고: 일의 양 W, <u>힘의 크기 F</u>, 이동거리 $s \Rightarrow W = Fs$</p>	



일작용방향까지 하네 크기 $F = F' \cos 60^\circ$

$$\therefore W = \frac{F' \cos 60^\circ \times s}{L = \vec{F} \cdot \vec{s}}$$

$$= 20\text{N} \times \frac{1}{2} \times 10\text{m}$$

$$= 100\text{N} \cdot \text{m}$$

정리	벡터의 내적과 수직·평행 조건
영벡터가 아닌 두 벡터 \vec{a}, \vec{b} 에 대하여,	
① (수직 조건)	$\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$
② (평행 조건)	$\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = \pm \vec{a} \vec{b} $

(증명)

$$\textcircled{1} \vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \cos \theta = 0 \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta = 0$$

$$\textcircled{2} \vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \times (\pm 1) = \pm |\vec{a}| |\vec{b}|$$

$\theta = 0 \text{ or } \pi$

수학적 유용성	
벡터의 내적이 필요한 이유를 자유롭게 설명해 보세요.	

벡터의 내적 또한 덧셈, 뺄셈과 같이 하나의 잘 정의된 연산으로서 아래와 같이 연산법칙이 성립한다.

정리	벡터의 내적에 대한 성질
세 벡터 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ 와 실수 k 에 대하여,	
① (교환법칙)	$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$
② (분배법칙)	$\vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c}$ $(\vec{a} + \vec{b}) \cdot \vec{c} = \vec{a} \cdot \vec{c} + \vec{b} \cdot \vec{c}$
③ (결합법칙)	$(k\vec{a}) \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot (k\vec{b}) = k(\vec{a} \cdot \vec{b})$

좌표공간에서 두 벡터 $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3), \vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$ 의 외적을 다음과 같이 정의한다.

정의	벡터의 외적
일반적으로 두 공간벡터 $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3), \vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$ 에 대하여, \vec{a}, \vec{b} 의 외적 : $\vec{a} \times \vec{b}$ $= (a_2b_3 - a_3b_2, a_3b_1 - a_1b_3, a_1b_2 - a_2b_1)$	

[참고](사루스의 법칙(Sattus' rule))

$$\begin{pmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 \\ a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{matrix}$$

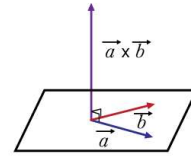
$$\begin{aligned}
 & a_2b_3\vec{e}_1 + a_3b_1\vec{e}_2 + a_1b_2\vec{e}_3 \\
 & - (a_2b_1\vec{e}_3 + a_3b_2\vec{e}_1 + a_1b_3\vec{e}_2) \\
 & = (a_2b_3 - a_3b_2, a_3b_1 - a_1b_3, a_1b_2 - a_2b_1)
 \end{aligned}$$

문제5
두 벡터 $\vec{a} = (1, 2, 2), \vec{b} = (3, 2, -1)$ 의 외적 $\vec{a} \times \vec{b}$ 을 구하여라.

$$\begin{pmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 2 & 2 \\ 3 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{e}_1 \\ 1 \\ 3 \end{matrix} \begin{matrix} \vec{e}_2 \\ 2 \\ 2 \end{matrix}$$

$$\begin{aligned}
 \vec{a} \times \vec{b} &= (-2\vec{e}_1 + 6\vec{e}_2 + 2\vec{e}_3) \\
 &\quad - (6\vec{e}_3 + 4\vec{e}_1 - \vec{e}_2) \\
 &= (-6, 7, -4)
 \end{aligned}$$

문제6
두 벡터의 외적 $\vec{a} \times \vec{b}$ 이 두 벡터 \vec{a}, \vec{b} 모두에 각각 수직임을 보이시오.



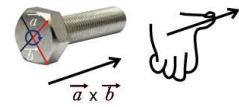
$$\begin{aligned}
 (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{a} &= (a_2b_3 - a_3b_2, a_3b_1 - a_1b_3, a_1b_2 - a_2b_1) \cdot (a_1, a_2, a_3) \\
 &= \dots = 0
 \end{aligned}$$

문제7
임의의 공간벡터 \vec{a} 에 대해, $\vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$ 임을 보여라.

생각. 스칼라.

정리	벡터의 외적의 크기
<p>두 공간벡터 $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3), \vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$가 이루는 각을 θ(단, $0 \leq \theta \leq \pi$)라 할 때,</p> <p>$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \sin\theta$</p> <p>이다. 따라서, 이는 두 변의 길이가 각각 \vec{a} , \vec{b} 이고 그 끼인각의 크기가 θ 인 <u>평행사변형</u>의 넓이와 같다.</p>	

정리	벡터의 외적의 방향 (오른손법칙)
<p>영벡터가 아닌 두 공간벡터 \vec{a}, \vec{b}의 외적 $\vec{a} \times \vec{b}$의 방향은 벡터 \vec{a}에서 벡터 \vec{b}의 방향으로 오른나사를 돌렸을 때 나사가 진행되는 방향이다.</p>	



(증명) 이유: $\vec{e}_1 \times \vec{e}_2 = \vec{e}_3$

