Algebra 1

Vid Drobnič

Kazalo

1	Vektorji v trirazsežnem prostoru		2
	1.1	Operacije z vektorji	3
	1.2	Linearna neodvisnost	4
	1.3	Skalarni produkt	8
	1.4	Vektorski produkt	10

1 Vektorji v trirazsežnem prostoru

 ${\mathcal P}$ - prostor

 $T \in \mathcal{P}$ - točka

 $A, B \in \mathcal{P}$

 \overrightarrow{AB} - usmerjena daljica

Formalno: $\overrightarrow{AB} = (A, B) \in \mathcal{P} \times \mathcal{P}$ (urejen par)

Ekvivalentnost usmerjenih daljic:

 $\overrightarrow{CD} \sim \overrightarrow{AB}$, kadar je \overrightarrow{AB} z vzporednim premikom mogoče premakniti v \overrightarrow{CD} .

- |AB| = |CD| (dolžini daljic sta enaki)
- $\bullet\,$ ista smer (če potegnemo premico čez izhodišca daljic (AC), morata biti točki B in D na istem "bregu" te premice)
- AB || CD

$$\overrightarrow{CD} \sim \overrightarrow{AB} \Rightarrow \overrightarrow{AB} \sim \overrightarrow{CD}$$

 $\underline{\text{Def:}}$ Vektor \overrightarrow{AB} je množica $\overrightarrow{AB}=\{\overrightarrow{XY}:\overrightarrow{XY}\sim\overrightarrow{AB}\}$ (usmerjene daljice ekvivalentne daljici \overrightarrow{AB})

- ničelni vektor: $\vec{AA} = \vec{0}$
- \bullet nasprotni vektor
 vektorja \vec{AB} je $\vec{BA}~(\vec{BA}=-\vec{AB})$

Dodatna oznaka: \vec{a} , $-\vec{a}$ nasprotni vektor

 $V = \{\vec{v} : \vec{v} \text{ vektor}\}$ - vektorski prostor.

 $O \in \mathcal{P}$; O fiksiramo

$$f: \mathcal{P} \to V$$

$$f(T) = \vec{OT}$$

fje bijekcija (vsaki točki priredi natanko en vektor). $\vec{a} = \vec{OT}$

1.1 Operacije z vektorji

Seštevanje:

$$\vec{a}, \vec{b} \in V$$

$$\vec{a} = \vec{AB}, \vec{b} = \vec{BC}$$

$$\vec{a} + \vec{b} = \vec{AC}$$

$$\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}$$

Lastnosti:¹

- (1) $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ asociativnost
- (2) $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$ komutativnost
- $(3) \vec{a} + \vec{0} = \vec{a}$
- (4) $\vec{a} + (-\vec{a}) = \vec{0}$

Za lastnosti od (1) do (4) = (V,+) Abelova grupa.

$$\vec{a} - \vec{b} := \vec{a} + (-\vec{b})$$

Množenje s skalarjem

Skalar je realno število.

$$\vec{a}, \alpha \in \mathbb{R}$$

 $\alpha \vec{a}$ je vektor.

- ima isto smer kot \vec{a} za $\alpha > 0$
- $\bullet\,$ ima nasprotno smer kot \vec{a} za $\alpha<0$
- $|\alpha \vec{a}| = |\alpha||\vec{a}|$

¹Dokaz lastnosti (1) in (2) s skico.

$$\vec{a} = \vec{OA} \neq \vec{0}$$

$$\alpha \vec{a} = \vec{OT}, O, A, T \text{ so na isti premici}$$

S tem uvedemo koordinatni sistem na premici OA.

<u>Lastnosti:</u>

(5)
$$\alpha(\beta \vec{a}) = (\alpha \beta) \vec{a}$$

(6)
$$(\alpha + \beta)\vec{a} = \alpha\vec{a} + \beta\vec{a}$$

(7)
$$\alpha(\vec{a}\vec{b}) = \alpha\vec{a} + \alpha\vec{b}$$

(8)
$$1\vec{a} = \vec{a}$$

V, + in množenje s skalaji je **vektorski prostor**: veljajo lastnosti od (1) do (8).

1.2 Linearna neodvisnost

$$\vec{a}, \vec{b} \in V$$

 \vec{a}, \vec{b} sta linearno odvisna kadar je: bodisi $\vec{b} = \alpha \vec{a}$ za ustrezen $\alpha \in \mathbb{R}$,

bodisi $\vec{a} = \beta \vec{b}$ za ustrezen $\beta \in \mathbb{R}$.

V nasprotnem primeru sta \vec{a} in \vec{b} linearno neodvisna.

$$\vec{a} = \vec{OA}, \vec{b} = \vec{OB}$$

- 1. \vec{OA} in \vec{OB} sta linearno odvisna $\Leftrightarrow O, A, B$ kolinearne (ližijo na isti premici).
- 2. \vec{a}, \vec{b} sta linearno neodvisna $\Leftrightarrow (\alpha \vec{a} + \beta \vec{b} = \vec{0} \Rightarrow \alpha = \beta = 0)$

Privzamemo da sta \vec{a}, \vec{b} linearno neodvisna:

$$\{T: \vec{OT} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b}, \alpha, \beta \in \mathbb{R}\} = \mathcal{R}$$

 $\alpha \vec{a} + \beta \vec{b}$ - linearna kombinacija \mathcal{R} - ravnina določena z O, A, B (z vektorji \vec{a}, \vec{b}) in točko O.

$$\vec{r} = \vec{OT}, T \in \mathcal{R}$$

$$\exists \alpha, \beta \in \mathbb{R} : \vec{r} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b}$$

Pri tem sta α in β enolična določena skalarja.

V \mathcal{R} smo z vektorjema \vec{a}, \vec{b} vpeljali koordinatni sistem.

 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \in V$ so linearno odvisni, kadar je vsaj eden od njih linearna kombinacija drugih dveh.

$$\text{npr: } \vec{c} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b}$$

V nasprotnem primeru so $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ linearno neodvisni.

- 1. $\vec{a} = \vec{OA}, \vec{b} = \vec{OB}, \vec{c} = \vec{OC}$ so linearno odvisni $\Leftrightarrow O, A, B, C$ koplanarne (ležijo na isti ravnini)
- 2. $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ so linearno neodvisni $\Leftrightarrow (\alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c} = \vec{0} \Rightarrow \alpha = \beta = \gamma = 0)$

 $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ linearno neodvisni

$$\vec{a} = \vec{OA} \\ \vec{b} = \vec{OB}$$

$$\vec{b} = \vec{OB}$$

$$\vec{c} = \vec{OC}$$

$$V = \{\alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c} : \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}\}\$$

 $\alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c}$ je linearna kombinacija vektorjev $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}.$

V - množica vseh vektorjev prostora \mathcal{P}

$$\mathcal{P} = \{ R \in \mathcal{P} : \vec{OR} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c}, \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R} \}$$

<u>Dodatek:</u> V zapisu vektorja $\vec{r} \in V$: $\vec{r} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c}$, so koeficienti α, β, γ enolično določeni.

Dokaz:

$$\vec{r} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c}$$

$$\vec{r} = \alpha_1 \vec{a} + \beta_1 \vec{b} + \gamma_1 \vec{c}$$

$$\Rightarrow \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c} = \alpha_1 \vec{a} + \beta_1 \vec{b} + \gamma_1 \vec{c}$$

$$(\alpha - \alpha_1) \vec{a} + (\beta - \beta_1) \vec{b} + (\gamma - \gamma_1) \vec{c} = \vec{0}$$

$$\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \text{ linearno neodvisni } \Rightarrow \alpha - \alpha_1 = \beta - \beta_1 = \gamma - \gamma_1 = 0$$

$$\alpha = \alpha_1, \beta = \beta_1, \gamma = \gamma_1$$

 $\{\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}\}$ je **baza** vektorskega prostora V. $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ so linearno neodvisni.

$$R \in \mathcal{P}$$
 (O - fiksirana točka) $\vec{OR} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c}$
$$R \mapsto (\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3 = \{(x, y, z) : x, y, x \in \mathbb{R}\}$$

 α, β, γ je z R enolično določena.

 α, β, γ so koordinate točke R glede na koordinaten sistem, ki je določen z bazo $\{\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}\}$ in točko O (izhodišče koordinatnega sistema).

Imena koordinat: dfabscisa, ordinata, aplikata

$$\varphi: V \to \mathbb{R}$$

$$\vec{r} \mapsto (\alpha, \beta, \gamma); \vec{r} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c}$$

 φ je bijekcija.

S φ prenesemo operaciji seštevanja vektorjev in množenja vektorjev s skalarji iz V v $\mathbb{R}^3.$

$$\vec{r_1}, \vec{r_2} \in V$$

$$\vec{r_1} = \alpha_1 \vec{a} + \beta_1 \vec{b} + \gamma_1 \vec{c}$$

$$\vec{r_2} = \alpha_2 \vec{a} + \beta_2 \vec{b} + \gamma_2 \vec{c}$$

$$\varphi(\vec{r_1}) = (\alpha_1, \beta_1, \gamma_1)$$

$$\varphi(\vec{r_2}) = (\alpha_2, \beta_2, \gamma_2)$$

$$\vec{r_1} + \vec{r_2} = (\alpha_1 + \alpha_2) \vec{a} + (\beta_1 + \beta_2) \vec{b} + (\gamma_1 + \gamma_2) \vec{c}$$

$$\varphi(\vec{r_1} + \vec{r_2}) = (\alpha_1 + \alpha_2, \beta_1 + \beta_2, \gamma_1 + \gamma_2)$$

Torej velja:

$$(\alpha_1, \beta_1, \gamma_1) + (\alpha_2, \beta_2, \gamma_2) = (\alpha_1 + \alpha_2, \beta_1 + \beta_2, \gamma_1 + \gamma_2)$$

seštevanje je definirano po komponentah.

Podobno velja za množenje s skalarji:

$$\lambda(\alpha, \beta, \gamma) = (\lambda \alpha, \lambda \beta, \lambda \gamma)$$

 \mathbb{R}^3 je za te operaciji **vektorski prostor** (zadošča A1-A8).

$$\varphi(\vec{a}) = (1, 0, 0)$$

$$\varphi(\vec{b}) = (0, 1, 0)$$

$$\varphi(\vec{c}) = (0, 0, 1)$$

$$\{(1,0,0),(0,1,0),(0,0,1)\}$$

je standardna baza vektorskega prostora \mathbb{R}^3 .

$$(\alpha, \beta, \gamma) = \alpha(1, 0, 0) + \beta(0, 1, 0) + \gamma(0, 0, 1)$$

Oznake:

$$\vec{i} = (1, 0, 0)$$

$$\vec{j} = (0, 1, 0)$$

$$\vec{k} = (0, 0, 1)$$

Dodatna zahteva za standardno bazo vektorskega prostora \mathbb{R}^3 : baza je **ortonormirana**, torej:

- $|\vec{i}| = |\vec{j}| = |\vec{k}| = 1$
- $\bullet \ \, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ so paroma pravokotni.

1.3 Skalarni produkt

 $\vec{a}, \vec{b} \in V$

Kot med njima je φ , $0 \le \varphi \le \pi$

 $\underline{\mathrm{Def:}}\ \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cos \varphi$

Videntificiramo z \mathbb{R}^3 (glede na standardno bazo in dano izhodišče O).

$$O = (0, 0, 0)$$

 $\vec{i} = (1, 0, 0)$

$$\vec{j} = (0, 1, 0)$$

$$\vec{k} = (0, 0, 1)$$

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) \in \mathbb{R}^3$$

 $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3) \in \mathbb{R}^3$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = ?$$

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) = \vec{OA}$$

$$|\vec{a}| = |OA| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$$

$$d(A, B) = \sqrt{(a_1 - b_1)^2 + (a_2 - b_2)^2 + (a_3 - b_3)^2}$$

Kosinusni izrek:

$$(\vec{a} - \vec{b})^2 = |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 - 2|\vec{a}||\vec{b}|\cos\varphi$$

$$(a_1 - b_1)^2 + (a_2 - b_2)^2 + (a_3 - b_3)^2 = a_1^2 + a_2^2 + a_3^2 + b_1^2 + b_2^2 + b_3^2 - 2|\vec{a}||\vec{b}|\cos\varphi$$

$$\Rightarrow |\vec{a}||\vec{b}|\cos\varphi = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

Lastnosti:

(1)
$$\vec{a}\vec{a}=|\vec{a}|^2\geq 0$$
 (enačaj le za $\vec{a}=\vec{0})$

(2)
$$(\vec{a} + \vec{b})\vec{c} = \vec{a}\vec{c} + \vec{b}\vec{c}$$

(3)
$$(\alpha \vec{a})\vec{b} = \alpha(\vec{a}\vec{b})$$

$$(4) \ \vec{a}\vec{b} = \vec{b}\vec{a}$$

$$\begin{split} \vec{a} \bot \vec{b} &\Leftrightarrow \varphi \frac{\pi}{2}, \vec{a} \neq \vec{0}, \vec{b} \neq \vec{0} \\ \varphi &= \frac{\pi}{2} \Leftrightarrow \cos \varphi = 0 (0 \leq \varphi \leq \pi) \\ \vec{a} \bot \vec{b} &\Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \end{split}$$

Primer:

$$\mathbb{R}^3 \equiv \mathbb{R}^2 \times \{0\}$$

$$\vec{a} = (a_1, a_2, 0)$$

$$\vec{a} \vee \mathbb{R}^2 : \vec{a} = (a_1, a_2)$$

$$\vec{a}\vec{b} = a_1b_1 + a_2b_2$$

p - ploščina paralelograma pizraziti z a_1,a_2,b_1,b_2

$$p=|\vec{a}||\vec{b}|\sin\varphi$$

$$\vec{a'} \perp \vec{a}$$

$$|\vec{a'}| = |\vec{a}|$$

 $\vec{a}, \vec{a'}$ pozitivno orientirana

$$\vec{a'} = (-a_2, a_1)$$

 $\psi = \frac{\pi}{2} - \varphi$ ali $\varphi - \frac{\pi}{2}$ če je orienacija (\vec{a}, \vec{b}) pozitivna.

$$|\vec{a}||\vec{b}|\sin\varphi = |\vec{a}||\vec{b}|\cos\theta = \vec{a'}\vec{b} = (-a2, a_1) \cdot (b_1, b_2) = a_1b_2 - a_2b_1$$

 $p=a_1b_2-a_2b_1,$ če je orientacija \vec{a},\vec{b} pozitivna, če pa je negativna velja: $p=-(a_1b_2-a_2b_1)$

1.4 Vektorski produkt

$$\vec{a}, \vec{b}$$
 $\vec{a} \times \vec{b}$

- (1) $\vec{a} \times \vec{b}$ je pravokoten na \vec{a} in \vec{b} .
- (2) $|\vec{a} \times \vec{b}|$ je enaka ploščini paralelograma, ki ga določata \vec{a} in \vec{b} . (= 0, kadar sta \vec{a} in \vec{b} linearno odvisna)
- (3) Urejena trojica $\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}$ je pozitivno orientirana.

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$$

$$\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = (x, y, z)$$

$$\vec{k} = (0, 0, 1)$$

$$z = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{k} =$$

$$= |\vec{a} \times \vec{b}| |\vec{k}| \cos \delta =$$

$$= p \cos \delta$$

 \boldsymbol{p} - ploščina paralelograma.

 δ - kot med ravninama, ki ju določata osi (1),(2) in vektorja $\vec{a},\vec{b}.$

$$\vec{a'} = (a_1, a_2, 0)$$

 $\vec{b'} = (b_1, b_2, 0)$
 $p' = \pm (a_1b_2 - a_2b_1)$

p'ima predznak +, kadar sta $\vec{a'}$ in $\vec{b'}$ pozitivno orientirana, ter -, kadar sta negativno orientirana.

$$p' = \pm p \cos \delta$$

 $\begin{array}{l} + \text{ kadar: } 0 \leq \delta \leq \frac{\pi}{2} \\ - \text{ kadar: } \frac{\pi}{2} \leq \delta \leq \pi \end{array}$

$$z = \pm p' = a_1 b_2 - a_2 b_1$$

 \pm se izniči, ker se predznak, ki nastane zaradi cos in predznak, ki nastane pri izračunu ploščine paralelograma z vektorjema ujemata.

$$x = a_2b_3 - a_3b_2$$
$$y = a_3b_1 - a_1b_3$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_2b_3 - a_3b_2, a_3b_1 - a_1b_3, a_1b_2 - a_2b_1)$$

$$\begin{vmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{vmatrix} = \alpha \delta - \beta \gamma$$

determinanta (reda 2)

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \end{pmatrix}$$
$$\begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix}$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} \vec{i} + \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \vec{k}$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$