Algebra 1

Vid Drobnič

Kazalo

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)
- imata isto smer (če potegnemo premico čez izhodišca daljic (AC), morata biti točki B in D na istem "bregu" te premice)
- $AB \parallel CD$ (premici skozi točke sta vzporedni)

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

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

- *ničelni vektor:* $\vec{AA} = \vec{0}$
- *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 (izberemo si neko točko v prostoru, ki jo fiksiramo)

$$f : \mathcal{P} \to V$$
$$f(T) = \vec{OT}$$

f je 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**.

Razliko dveh vektorjev definiramo tako:

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

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

[1] Dokaz 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.

Lastnosti:

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

$V, +$ 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 (ležijo 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 enolično 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.
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

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

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

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

V - množica vseh vektorjev prostora $\mathcal{P}$

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

Dodatek: 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: Recimo, da lahko vektor $\vec{r}$ izrazimo na 2 različna načina:

$$\begin{aligned} \vec{r} &= \alpha\vec{a} + \beta\vec{b} + \gamma\vec{c} \\ \vec{r} &= \alpha_1\vec{a} + \beta_1\vec{b} + \gamma_1\vec{c} \\ \Rightarrow \alpha\vec{a} + \beta\vec{b} + \gamma\vec{c} &= \alpha_1\vec{a} + \beta_1\vec{b} + \gamma_1\vec{c} \\ (\alpha - \alpha_1)\vec{a} + (\beta - \beta_1)\vec{b} + (\gamma - \gamma_1)\vec{c} = \vec{0} & \\ \vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \text{ linearno neodvisni } &\Rightarrow \alpha - \alpha_1 = \beta - \beta_1 = \gamma - \gamma_1 = 0 \\ \alpha = \alpha_1, \beta = \beta_1, \gamma = \gamma_1 & \end{aligned}$$

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

$R \in \mathcal{P}$ (O - fiksirana točka) $\vec{OR} = \alpha\vec{a} + \beta\vec{b} + \gamma\vec{c}$

$$R \mapsto (\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3 = \{(x, y, z) : x, y, x \in \mathbb{R}\}$$

Urejena trojica (α, β, γ) je s točko 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: abscisa, ordinata, aplikata

$$\begin{aligned} \varphi : V &\to \mathbb{R}^3 \\ \vec{r} &\mapsto (\alpha, \beta, \gamma); \vec{r} = \alpha\vec{a} + \beta\vec{b} + \gamma\vec{c} \end{aligned}$$

φ je bijekcija.

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

$$\begin{aligned} \vec{r_1}, \vec{r_2} &\in V \\ \vec{r_1} &= \alpha_1\vec{a} + \beta_1\vec{b} + \gamma_1\vec{c} \\ \vec{r_2} &= \alpha_2\vec{a} + \beta_2\vec{b} + \gamma_2\vec{c} \\ \varphi(\vec{r_1}) &= (\alpha_1, \beta_1, \gamma_1) \\ \varphi(\vec{r_2}) &= (\alpha_2, \beta_2, \gamma_2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \vec{r_1} + \vec{r_2} &= (\alpha_1 + \alpha_2)\vec{a} + (\beta_1 + \beta_2)\vec{b} + (\gamma_1 + \gamma_2)\vec{c} \\ \varphi(\vec{r_1} + \vec{r_2}) &= (\alpha_1 + \alpha_2, \beta_1 + \beta_2, \gamma_1 + \gamma_2) \end{aligned}$$

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).

$$\begin{aligned} \varphi(\vec{a}) &= (1, 0, 0) \\ \varphi(\vec{b}) &= (0, 1, 0) \\ \varphi(\vec{c}) &= (0, 0, 1) \end{aligned}$$

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

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

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

Oznake:

$$\begin{aligned} \vec{i} &= (1, 0, 0) \\ \vec{j} &= (0, 1, 0) \\ \vec{k} &= (0, 0, 1) \end{aligned}$$

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

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

Opomba: Po dogovoru je trojica $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ pozitivno orientirana (pri določanju orientacije si v 3D koordinatnem sistemu pomagamo z pravilom desnega vijaka).

1.3 Skalarni produkt

$\vec{a}, \vec{b} \in V$
Kot med njima je $\varphi, 0 \leq \varphi \leq \pi$

Definicija $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cos\varphi$

V **identificiramo**[2] z $\mathbb{R}^3$ (glede na standardno bazo in dano izhodišče O).

$$\begin{aligned} O &= (0,0,0) \\ \vec{i} &= (1,0,0) \\ \vec{j} &= (0,1,0) \\ \vec{k} &= (0,0,1) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \vec{a} &= (a_1, a_2, a_3) \in \mathbb{R}^3 \\ \vec{b} &= (b_1, b_2, b_3) \in \mathbb{R}^3 \end{aligned}$$

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

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

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

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

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

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

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

Lastnosti:

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

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

[2] Prej smo vse izpeljevali za splošen vektorski prostor, sedaj pa za V vzamemo $\mathbb{R}^3$.

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

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

$$\vec{a}\perp\vec{b} \Leftrightarrow \varphi\frac{\pi}{2}, \vec{a} \neq \vec{0}, \vec{b} \neq \vec{0}$$
$$\varphi = \frac{\pi}{2} \Leftrightarrow \cos\varphi = 0 (0 \leq \varphi \leq \pi)$$
$$\vec{a}\perp\vec{b} \Leftrightarrow \vec{a}\cdot\vec{b} = 0$$

Primer:

$$\mathbb{R}^3 \equiv \mathbb{R}^2 \times \{0\}$$
$$\vec{a} = (a_1, a_2, 0)$$
$$\vec{a} \text{ v } \mathbb{R}^2 : \vec{a} = (a_1, a_2)$$
$$\vec{a}\vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2$$

p - ploščina paralelograma
p si želimo izraziti 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.

$$|\vec{a}||\vec{b}|\sin\varphi = |\vec{a}||\vec{b}|\cos\theta = \vec{a'}\vec{b} = (-a2, a_1)\cdot(b_1, b_2) = a_1 b_2 - a_2 b_1$$

$p = a_1 b_2 - a_2 b_1$, če je orientacija $\vec{a}, \vec{b}$ pozitivna, če pa je negativna velja: $p = -(a_1 b_2 - a_2 b_1)$

1.4 Vektorski produkt

Vzamemo vektorja $\vec{a}, \vec{b}$ iz prostora. Njun vektorski produkt označimo:

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

(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.

$$\begin{aligned}
\vec{a} &= (a_1, a_2, a_3) \\
\vec{b} &= (b_1, b_2, b_3) \\
\vec{a} \times \vec{b} &= (x, y, z)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\vec{k} &= (0, 0, 1) \\
z &= (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{k} = \\
&= |\vec{a} \times \vec{b}||\vec{k}| \cos\delta = \\
&= p \cos\delta
\end{aligned}$$

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

$$\begin{aligned}
\vec{a'} &= (a_1, a_2, 0) \\
\vec{b'} &= (b_1, b_2, 0) \\
p' &= \pm(a_1 b_2 - a_2 b_1)
\end{aligned}$$

p' je ploščina paralelograma, ki ga določata pravokotni projekciji vektorjev $\vec{a}$ in $\vec{b}$ na ravnino $(\vec{i}, \vec{j})$, tj. ploščina paralelograma, ki ga določata vektorja $\vec{a'}$ in $\vec{b'}$.

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

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

$+$ kadar: $0 \leq \delta \leq \frac{\pi}{2}$
$-$ kadar: $\frac{\pi}{2} \leq \delta \leq \pi$

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

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

$$\begin{aligned}
x &= a_2 b_3 - a_3 b_2 \\
y &= a_3 b_1 - a_1 b_3
\end{aligned}$$

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

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

determinanta (reda 2)

$$\vec{a} \times \vec{b} = \left(\begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \right)$$

$$\begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix}$$

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

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

Lastnosti:

- $(\alpha\vec{a}) \times \vec{b} = \alpha(\vec{a} \times \vec{b}), \forall\alpha \in \mathbb{R}$
- $(\vec{a} + \vec{b}) \times \vec{c} = \vec{a} \times \vec{c} + \vec{b} \times \vec{c}$
- $\vec{c} \times (\vec{a} + \vec{b}) = \vec{c} \times \vec{a} + \vec{c} \times \vec{b}$
- $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$

$\vec{a}, \vec{b}$ linearno neodvisna $\Rightarrow \{\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}\}$ je baza.

$$\vec{r} = \alpha\vec{a} + \beta\vec{b} + \gamma(\vec{a} \times \vec{b})$$

Poseben primer:

$$|\vec{a}| = |\vec{b}| = 1, \vec{a} \cdot \vec{b} = 0 (\vec{a} \perp \vec{b})$$

$\Rightarrow \{\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}\}$ je ortonormirana baza.

$$\vec{r} = \alpha\vec{a} + \beta\vec{b} + \gamma(\vec{a} \times \vec{b}) / \cdot \vec{a} \text{ (ali } \vec{b}, \vec{c})$$

$$\vec{r} \cdot \vec{a} = \alpha$$
$$\vec{r} \cdot \vec{b} = \beta$$
$$\vec{r} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \gamma$$

$$
\begin{aligned}
(|\vec{a} \times \vec{b}|)^2 &= (|\vec{a}||\vec{b}| \sin\varphi)^2 \\
(\vec{a} \cdot \vec{b})^2 &= (|\vec{a}||\vec{b}| \cos\varphi)^2 \\
\Rightarrow |\vec{a} \times \vec{b}|^2 + (\vec{a} \cdot \vec{b})^2 &= |\vec{a}|^2 \cdot |\vec{b}|^2
\end{aligned}
$$

1.5 Mešani produkt

$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$

Paralelepiped je prizma, ki ima za osnovno ploskev paralelogram. V - prostornina pralelepipeda

$$
\begin{aligned}
P &= |\vec{a} \times \vec{b}| \\
V &= |\vec{a} \times \vec{b}| \cdot v \\
v &= \pm|\vec{c}| \cos\delta \\
V &= \pm|\vec{a} \times \vec{b}||\vec{c}| \cos\delta = \\
&= \pm(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} \\
(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} &= \pm V
\end{aligned}
$$

$+$: $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ pozitivno orienirani
$-$: $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ negativno orientirani $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ linearno odvisni $\Leftrightarrow (\vec{a} \times \vec{b})\vec{c} = 0$.

Orientacija se pri cikličnih zamenjavah ohrani:

$$
\begin{aligned}
(\vec{a} \times \vec{b})\vec{c} = (\vec{b} \times \vec{c})\vec{a} = \vec{a}(\vec{b} \times \vec{c}) \\
(\vec{a} \times \vec{b})\vec{c} = \vec{a}(\vec{b} \times \vec{c}) = [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]
\end{aligned}
$$

$$
\begin{aligned}
\vec{a} &= (a_1, a_2, a_3) \\
\vec{b} &= (b_1, b_2, b_3) \\
\vec{c} &= (c_1, c_2, c_3)
\end{aligned}
$$

$$
[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = \vec{a}(\vec{b} \times \vec{c}) = a_1e_1 + a_2e_2 + a_3e_3 =
$$

$$
\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} \equiv a_1 \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix}
$$

$$
[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}
$$

1.6 Dvojni vektorski produkt

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} = \vec{e} = ?$$

$$\vec{e} \perp \vec{a} \times \vec{b}$$
$$\vec{e} \perp \vec{c}$$

$\vec{a}, \vec{b}$ linearno neodvisna $\Rightarrow \vec{e} = \alpha\vec{a} + \beta\vec{b}$.
$\vec{e} \cdot \vec{c} = 0$

$$\alpha(\vec{a}\vec{c}) + \beta(\vec{b}\vec{c}) = 0$$

$$\beta = \lambda\vec{a}\vec{c}$$
$$\alpha = -\lambda\vec{b}\vec{c}$$

$$\vec{e} = \lambda(\vec{b}\vec{c})\vec{a} + \lambda(\vec{a}\vec{c})\vec{b}$$
$$\vec{e} = \lambda(-(\vec{b}\vec{c})\vec{a} + (\vec{a}\vec{c})\vec{b})$$

Če razpišemo po komponentah dobimo $\lambda = 1$.

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

2 Analitična geomterija v $\mathbb{R}^3$

2.1 Premica

p podana s točko R_0 na njej in *smernim vektorjem* $\vec{e}$.

$\vec{r_0} = \vec{OR_0} = (x_0, y_0, z_0)$
$R \in p$
$\vec{r} = \vec{OR} = (x, y, z)$

Koorinatizirali smo premico.

$$\vec{R_0R} = \vec{r} - \vec{r_0}$$

$$\vec{r} = \vec{r_0} + \lambda\vec{e}, \lambda \in \mathbb{R}$$

Enačba premice p (vektorska parametrična) (λ je parameter)

$$\vec{e} = (a, b, c)$$

$$\begin{aligned} x &= x_0 + \lambda a \\ y &= y_0 + \lambda b \\ z &= z_0 + \lambda c \end{aligned}$$

(Parametrična) enačba premice.

$$\frac{x - x_0}{a} = \frac{y - y_0}{b} = \frac{z - z_0}{c}$$

enačba premice (brez parametra)

$a = 0$?

$$\frac{x - x_0}{0} \equiv (x = x_0 \text{ ali a} x - x_0 = 0)$$

Podobno za $b = 0$ in $c = 0$.

$\vec{R_0 R}, \vec{e}$ linearno odvisna $\Leftrightarrow R \in p$

To je kadar: $\vec{R_0 R} \times \vec{e} = \vec{0} \Leftrightarrow (\vec{r} - \vec{r_0}) \times \vec{e} = \vec{e} \times (\vec{r} - \vec{r_0}) = \vec{0}$
(vektorska enačba premice)

Če imamo točko R_1 izven premice, je razdalja med premico p in to točko enaka:

$$\Delta = |\vec{r_1} - \vec{r_0}| \sin \varphi$$

To enačbo lahko preoblikujemo da dobimo:

$$\Delta = \frac{|\vec{e} \times (\vec{r_1} - \vec{r_0})|}{|\vec{e}|}$$

To je posebej ugodno, kadar $|\vec{e}| = 1$, saj iz tega sledi $\Delta = |\vec{e} \times (\vec{r_1} - \vec{r_0})|$.

Razdaljo med točko in premico lahko zapišemo tudi kot: $\Delta = d(R_1, p)$.

2.2 Ravnina

Da določimo ravnino Σ, potrebujemo točko $R_0 \in \Sigma$ in vektor normale $\vec{n}$, kjer $\vec{n} \perp \Sigma$ in $\vec{n} \neq \vec{0}$.

Da določimo kdaj točka leži na ravnini zapišemo:

$$R \in \Sigma \Leftrightarrow \vec{r} - \vec{r_0} \perp \vec{n} \Leftrightarrow \vec{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r_0}) = 0$$

To pomeni da nam ravnino Σ določa enačba:

$$\vec{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r_0}) = 0$$

Če zapišemo vektorje $\vec{r_0}, \vec{r}$ in $\vec{n}$ kot:

$$\begin{aligned} \vec{r_0} &= (x_0, y_0, z_0) \\ \vec{r} &= (x, y, z) \\ \vec{n} &= (a, b, c) \end{aligned}$$

lahko zapišemo enačbo ravnine kot:

$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0$$

To enačbo lahko naprej pretvorimo v *implicitno obliko*:

$$ax + by + cz + d = 0$$

kjer je $d = -ax_0 - by_0 - cz_0$.

Če imamo podane točke R_0, R_1 in R_2, lahko izračunamo vektor normale kot:

$$\vec{n} = (\vec{r_1} - \vec{r_0}) \times (\vec{r_2} - \vec{r_0})$$

če to vstavimo v en"acbo ravnine, dobimo da lahko ravnino Σ zapišemo kot:

$$((\vec{r_1} - \vec{r_0}) \times (\vec{r_2} - \vec{r_0})) \cdot (\vec{r} - \vec{r_0}) = 0$$

Opazimo, da nam ta enačba predstavlja mešani produkt kar lahko zapišemo z determinanto reda 3:

$$\begin{vmatrix} x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ x_1 - x_0 & y_1 - y_0 & z_1 - z_0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 & z_2 - z_0 \end{vmatrix} = 0$$

kjer je vektor $\vec{r_n}$ zapisan kot: $\vec{r_n} = (x_n, y_n, z_n)$.

Če imamo točko R_1, ki ni na ravnini, lahko zapišemo razdaljo te točke do ravnine kot:

$$\Delta = \pm|\vec{r_1} - \vec{r_0}| \cos\varphi \tag{1}$$

To enačbo lahko s pomočjo enačbe ravnine preoblikujemo v:

$$\Delta = \frac{|\vec{n} \cdot (\vec{r_1} - \vec{r_0})|}{|\vec{n}|}$$

v števcu lahko uprabimo absolutno vrednost s katero se znebimo predznaka, ki se pojavi v (1), ker je razdalja vedno pozitivna.

Razdaljo med ravnino Σ in točko R_1 lahko zapišemu tudi kot:

$$\Delta = d(R_1, \Sigma)$$

Če si pomagamo z že izpeljano implicitno enačbo ravnine, se lahko znebimo vektorjev in dobimo naslednjo ena"bo:

$$d(R_1, \Sigma) = \frac{|ax_1 + by_1 + cz_1 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

kjer $O\vec{R}_1 = \vec{r_1} = (x_1, y_1, z_1)$.

2.3 Razdalja med mimobežnima premicama

p_1: e_1 je smerni vektor; $R_1 \in p_1, r_1$
p_2: e_2 je smerni vektor; $R_2 \in p_2, r_2$

Da sta premici mimobežni imamo dva pogoja:

- $\vec{e_1} \times \vec{e_2} \neq \vec{0} (p_1 \nparallel p_2)$
- $p_1 \cap p_2 = \varnothing$ (ne sekata se)

$$d(p_1, p_2) = \min\{d(T_1, T_2) : T_1 \in p_1, T_2 \in p_2\}$$

Z pomočjo skice in premisleka opazimo, da je najmanjša razdalja takrat, ko $S_1S_2 \perp p_1, p_2$. To pomeni:

$$S_1\vec{S}_2 \perp \vec{e_1}, \vec{e_2}$$
$$S_1\vec{S}_2 = \lambda\vec{e_1} \times \vec{e_2}, \lambda \in \mathbb{R}$$

Tu je spet v veliko pomoč skica. Ideja je, da z vzporednim premikom premaknemo vektor $\vec{e_2}$ v izhodišče vektorja $\vec{e_1}$. S tem lahko naredimo ravnino Σ_1, ki jo tvorita ta dva vektorja. Nato naredimo ravnino Σ_2 na podoben način – z vzporednim premikom premaknemo vektor $\vec{e_1}$ v izhošče vektorja $\vec{e_2}$. Velja $\Sigma_1 \parallel \Sigma_2$. Ker sta si ravnini vzporedni lahko premico p_1 z vzporednim premikom premaknemo iz Σ_1 v Σ_2 in dobimo premico p_1^*, ki se seka s premico p_2 v točko S_2. Podobno lahko premaknemo premico p_2 v ranino Σ_1 in dobimo točko S_1 kjer se sekata p_1 in p_2^*. Opazimo, da je daljica S_1S_2 pravokotna na premici p_1 in p_2 in je tudi najkrajša razdalja med tema premicama. To pomeni, da je dolžina daljice S_1S_2 razdalja med premicama p_1 in p_2.

Z nadaljnim premislekom in zelo natančno narisano skico opazimo, da vektorji $\vec{e_1}, \vec{e_2}$ in $\vec{r_1} - \vec{r_2}$ tvorijo paralelepiped, katerega višina je enaka daljici S_1S_2. To pomeni, da lahko uporabimo naše znanje o mešanem produktu in naredimo naslednje:

$$V = |[\vec{r_1} - \vec{r_2}, \vec{e_1}, \vec{e_2}]$$
$$V = |\vec{e_1} \times \vec{e_2}| \cdot \Delta$$

kjer je $\Delta = |S_1S_2|$.

To lahko izenačimo in dobimo:

$$\Delta = \frac{|[\vec{r_1} - \vec{r_2}, \vec{e_1}, \vec{e_2}]|}{|\vec{e_1} \times \vec{e_2}|}$$

3 Osnovne algebrske strukture

3.1 Preslikave in relacije

A, B sta neprazni množici.

Preslikavo, ki slika iz A v B lahko zapišemo kot $f : A \to B$ ali $A \xrightarrow{f} B$.

$\forall x \in A$ predpis f določi natanko en element, ki je iz množice B. Množici A rečemo domena (včasih tudi definicijsko območje), množici B pa rečemo kodomena. $f(x)$ pravimo slika elementa x. $(x \mapsto f(x))$

Zaloga (vrednosti) preslikave $f : A \to B$ je množica $\{f(x) : x \in A\} \subseteq B$.

$f : A \to B$ je *surjektivna* (surjekcija), kadar je njena zaloga B.

$$\forall y \in B \ \exists x \in A : y = f(x)$$

$f : A \to B$ je *injektivna* (injekcija), kadar velja sklep:

$$x_1, x_2 \in A, x_1 \neq x_2 \Rightarrow f(x_1) \neq f(x_2)$$

Za preverjanje uporabimo:

$$f(x_1) = f(x_2) \Rightarrow x_1 = x_2, x_1, x_2 \in A$$

$f : A \to B$ je *bijektivna* (bijekcija), kadar je injektivna in hkrati surjektivna. Če je $f : A \to B$ bijekcija, obstaja točno določena preslikava $g : B \to A$, da velja:

$$(\forall x \in A : g(f(x)) = x) \wedge (\forall y \in B : f(g(y)) = y)$$

Preslikavo $g : B \to A$ imenujemo *inverz* preslikave $f : A \to B$ in jo označimo z:

$$g = f^{-1}$$

Kompozitum preslikav $f : A \to B$ in $g : B \to C$ je:

$$\begin{gathered} g \circ f \text{ ali } gf \\ g \circ f : A \to C \\ (g \circ f)(x) = g(f(x)) \end{gathered}$$

za vsak $x \in A$.

Preslikavo $A \to A$ imenujemo *identična preslikava* ali *identiteta*:

$$\begin{gathered} id_A : A \to A \\ \forall x \in A : id_A(x) = x \end{gathered}$$

$$\begin{aligned} f : A \to B &\text{ bijekcija} \\ g : B \to A& \\ g \circ f = id_A& \\ f \circ g = id_B& \end{aligned}$$

$f: A \to B$ je bijekcija in $g: B \to A$ je inverzana preslikava $f \iff (g \circ f = id_A \wedge f \circ g = id_B)$

Graf preslikave $f: A \to B$ je množica:

$$\begin{aligned} &G(f) = \{(x, f(x)) : x \in A\} \\ &G(f) \subseteq A \times B \end{aligned}$$

Relacija med elementi množice A in elementi množice B je podmnožica množice $A \times B$.

$R \subseteq A \times B$ (R je relacija)
$(x, y) \in R \equiv xRy$

Primeri kjer $A = B$ (relacija $R \subseteq A \times A$ je *binarjna relacija* na množici A).

(1) $A = \mathbb{R}$

R relacija na $\mathbb{R}$: $\leq$

$$\begin{gathered} (x, y) \in R \subseteq \mathbb{R} \times \mathbb{R} \iff x \leq y \\ R = \leq \\ R = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \leq y\} \end{gathered}$$

(2) $A = \{p : p$ - premica v prostoru$\}$

R relacija vzporednosti

$$p, q \in A \qquad pRq \equiv p \parallel q$$

(3) $M \neq \varnothing, \qquad A = \mathcal{P}M$ R relacija *inkluzije* $\subseteq$

$$\begin{gathered} x, y \in A \qquad (x \subseteq A, y \subseteq A) \\ xRy \equiv x \subseteq y \end{gathered}$$

Definicije:

(1) Relacija R nad A je *refleksivna*, kadar velja xRx za vsak $x \in A$.

(2) Relacija R nad A je *tranzitivna*, kadar velja sklep:

$$(xRy \wedge yRz) \Rightarrow xRz$$

(3) Relacija R nad A je *antisimetrična*, kadar velja sklep:

$$(xRy \wedge yRx) \Rightarrow x = y$$

(4) Relacija R nad A je *simetrična*, kadar velja sklep:

$$xRy \Rightarrow yRx$$

(5) R je relacija *delne urejenosti*, kadar je refleksivna, antisimetrična in tranzitivna ($R \equiv \leq$).

(6) R je relacija *ekvivalence* (ali ekvivalenčna relacija), kadar je refleksivna, simetrična in tranzitivna ($R \equiv \sim$).

Naj bo A neprazna množica, $\sim$ ekvivalenčna relacija na A in $a \in A$.

$$[a] = \{x \in A : x \sim a\}$$

$[a]$ je *ekvivalenčni razred* elementa a.

$$a \sim a \Rightarrow a \in [a]$$

a je predstavnik tega ekvivalnečnega razreda.

$$[a] = [b]?$$

Predpostavimo $b \sim a$ (zaradi simetričnosti sledi $a \sim b$).

$$x \in [a] \Rightarrow x \sim a \sim b \Rightarrow x \sim b \Rightarrow x \in [b]$$

Torej velja:

$$[a] \subseteq [b]$$
$$[b] \subseteq [a]$$

Zato $[a] = [b]$.

Velja tudi $[a] = [b] \Rightarrow a \sim b$

$$[a] = [b] \Rightarrow a \in [a] \Rightarrow a \in [b] \Rightarrow a \sim b$$

$$a \sim b \iff [a] = [b]$$

Naj velja $[a] \cap [b] \neq \varnothing$:

$$\begin{aligned} &\exists c \in [a] \cap [b] \\ &\Rightarrow c \sim a \wedge c \sim b \Rightarrow a \sim b \Rightarrow [a] = [b] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [a] \cap [b] \neq \varnothing \Rightarrow [a] = [b] \\ [a] \neq [b] \Rightarrow [a] \cap [b] = \varnothing \end{aligned}$$

$A/_\sim = \{[a] : a \in A\}$ je *kvocientna* ali *faktorska* množica glede na ekvivalenčno relacijo $\sim$.

$A = \cup[a]$ pravimo *razčlenitev* A-ja.

Primera:

(1) $A = \{\overrightarrow{MN} : M, N - \text{točki v prostoru}\}$
$\overrightarrow{MN}$ je usmerjena daljica
$\overrightarrow{XY} \sim \overrightarrow{MN} \iff$ obstaja translacija, ki XY prenese v MN. $\sim$ je ekvivalenčna relacija.

$$\left[\overrightarrow{MN}\right] = \left\{\overrightarrow{XY} : \overrightarrow{XY} \sim \overrightarrow{MN}\right\} = M\vec{N}$$

(2) $A = \mathbb{Z} \times \mathbb{N} = \{(m,n); m \in \mathbb{Z}, n \in \mathbb{N}\}$

$$\sim : (m,n) \sim (p,q) \iff mq = np$$

$\sim$ je ekvivalenčna relacija
$A/_\sim = \mathbb{Q}$

$$[(m,n)] = \{(p,q) : (p,q) \sim (m,n)\}$$

3.2 Operacije

$M \neq \varnothing$

Operacija na M je preslikava $M \times M \to M, (a,b) \mapsto a \circ b$

$a \circ b$ je *kompozitum* elementov a in b.

Primeri:

1) $M = \mathbb{N}$ ali $\mathbb{Z}$ ali $\mathbb{Q}$ ali $\mathbb{R}$.

$\circ$ je lahko $+$ ali $\cdot$.

2) $A \neq \varnothing$

$$M = \{f : A \to A\} \equiv F(A)$$

$\circ$ je kompozitum preslikav

M z dano operacijo $\circ$ je *grupoid* $(M, \circ)$.

Zapis operacije brez znaka $(a, b) \mapsto ab$ je *multiplikativen* zapis operacije.

Imamo grupoid $(M, \sim, \circ)$. Radi bi prenesli $\circ$ v $M/_{\sim}$.

Operacija $\circ$ je usklajena z ekvivalenčno relacaijo $\sim$, kadar velja sklep:

$$(m_1 \sim m \wedge n_1 \sim n) \Rightarrow m_1 \circ n_1 \sim m \circ n$$

kjer $m, n, m_1, n_1 \in M$.

Primer: $M = \mathbb{Z} \times \mathbb{N}$

$\sim$ iz primera (2)

$$(p_1, q_1) \sim (p, q) \wedge (m_1, n_1) \sim (m, n) \Rightarrow (p_1, q_1) + (m_1, n_1) \sim (p, q) + (m, n)$$
$$(p, q) + (m, n) := (pn + mq, nq)$$

v $+$ iz $\mathbb{Z} \times \mathbb{N}$ lahko prenesemo na $\mathbb{Q} = (\mathbb{Z} \times \mathbb{N})/_{\sim}$.

$(M, \sim, \circ)$, $\sim$ in $\circ$ usklajeni.

V $M/_{\sim}$ lahko uvedemo operacijo $\tilde{\circ}$ s predpisom:

$$[a] \,\tilde{\circ}\, [b] = [a \circ b]$$

Definicija je dobra zaradi uklajenosti operacije $\circ$ z relacijo $\sim$:

$$[a_1] = [a] \text{ in } [b_1] = [b] \Rightarrow [a_1 \circ b_1 \sim a \circ b]$$

Definicije:

- $(M, \circ)$ grupoid

  $e \in M$ je *enota* ali *nevtralni element* grupoida $(M, \circ)$ kadar velja:

$$\forall a \in M : a \circ e = e \circ a = a$$

Če enota obstaja je ena sam

$e_1, e_2 \in M$ sta enoti. Sledi:

$$e_1 \circ e_2 = e_2$$

če upoštevamo da je e_1 enota,

$$e_1 \circ e_2 = e_1$$

če upoštevamo da je e_2 enota

$$\Rightarrow e_1 = e_2$$

$\square$

- Grupoid $(M, \circ)$ je *polgrupa*, kadar je opracije $\circ$ *asociativna*:

  $$\forall a, b, c \in M : (a \circ b) \circ c = a \circ (b \circ c)$$

  V polgrupi oklepaji niso potrebni: $a \circ b \circ c$.

- Naj bo $(M, \circ)$ polgrupa z enoto e.

  Element $b \in M$ je *inverz* elementa $a \in M$, kadar velja:

  $$a \circ b = b \circ a = e$$

  Kadar ima element $a \in M$ inverz, pravimo, da je a *invertabilen* ali *obrnljiv*.

  Če ima $a \in M$ inverz, je ta en sam

  b_1, b_2 inverza elementa a.

  $$a \circ b_1 = b_1 \circ a = e$$
  $$a \circ b_2 = b_2 \circ a = e$$

  $$\Rightarrow b_1 = b_1 \circ e = b_1 \circ (a \circ b_2) = (b_1 \circ a) \circ b_2 = e \circ b_2 = b_2$$

  $\square$

  Če je $a \in M$ obrnljiv, njegov inverz zaznamujemo (v splošnem) z a^{-1}.

  $$a \circ a^{-1} = a^{-1} \circ a = e$$

- Polgrupa z enoto, v kateri je vsak element obrnljiv se imenuje *grupa*.

  Z multiplikativnim zapisom: $(G, \circ)$ je grupa, kadar velja:

(1) $\forall a, b, c \in G : (ab)c = a(bc)$

(2) $\exists e \in G \forall a \in G : ae = ea = a$

(3) $\forall a \in G \exists b \in G : ab = ba = e$

- $(M, \circ)$ grupoid je *komutativen*, kadar velja:

$$\forall a, b \in M : a \circ b = b \circ a$$

Primeri:

(1) $(\mathbb{N}, +)$ polgrupa brez enote (če $0 \notin \mathbb{N}$).

(2) $(\mathbb{N}, \cdot)$ polgrupa z enoto 1

(3) $(\mathbb{Z}, +)$ grupa

(4) $(\mathbb{Z}, \cdot)$ polgrupa z enoto 1

(5) $A \neq \varnothing, M = F(A) = \{f : A \to A\}$
operacija: komponiranje preslikave
$(M, \circ)$ je polgrupa z enoto $e = id$

(6) $M = S(A) = \{f : A \mapsto A, f \text{ je bijekcija}\}$
$(M, \circ)$ je grupa

Prejšen primer lahko nekoliko spremenimo in dobimo:

$$A = \{1, 2, \dots, n\}$$
$$S(A) \equiv S_n$$

S_n je *simetrična grupa.*

$$\pi \in S_n$$
$$\pi : \{1, 2, \dots, n\} \to \{1, 2, \dots, n\}$$

Če preslikamo vse elemente s preslikavo π dobimo:

$$\{\pi(1), \pi(2), \dots, \pi(n)\} = \{1, 2, \dots, n\}$$

Pravimo, da je π *permutacija* in jo zapišemo kot:

$$\pi = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ \pi(1) & \pi(2) & \dots & \pi(n) \end{pmatrix}$$

Zapis $\pi(k)$ je ralitvno dolg, zato ga skrajšamo na:

$$\pi(k) = i_k$$

S tem lahk permutacijo π zapišemo kot:

$$\pi = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & n \\ i_1 & i_2 & \dots & i_n \end{pmatrix}$$

Zelo lahko je izplejati, da S_n ima $n!$ elementov.

Ker so permutacije elementi grupe, ki ima za operacijo komponiranje preslikav (kompozitum), lahko z njimi računamo. Poglejmo si primer:

$$\rho = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}$$

kjer $\rho, \sigma \in S_3$

$$\rho\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$\sigma\rho = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

Opazimo, da $\rho\sigma \neq \sigma\rho$.

Poglejmo si, kako lahko v grupi krajšamo. Naj bo $(G, \cdot)$ grupa.

$$\begin{aligned} ab &= ac \\ a^{-1}(ab) &= a^{-1}(ac) \\ (a^{-1}a)b &= (a^{-1}a)c \\ eb &= ec \\ b &= c \end{aligned}$$

Pozorni moramo biti na vrstni red, ker v grupi ni obvezno da velja komutativnost. Pri tem primeru smo na obeh straneh enačbe a imeli na levi strani. Analogno bi lahko pravilo krajšanja izpeljali, če bi bil a na desni strani, vendar ne če je na eni strani enačbe desni, na drugi pa levi člen. To pomeni da v grupi vlejajo naslednje trditve:

$$ab = ac \Rightarrow b = c$$

$$ab = ca \not\Rightarrow b = c$$

$$b \neq c \Rightarrow ab \neq ac$$

Grupa s tremi elementi je samo ena

Naj bo G grupa s tremi elementi.

$$G = \{e, a, b\}$$

kjer je e enota.

Zapišimo naslednjo tabelo:

	e	a	b
e			
a			
b			

Prva vrstica in prvi stolpec sta trivialna, saj imamo na eni strani enoto. Tabelo lahko dopolnimo in dobimo:

	e	a	b
e	e	a	b
a	a		
b	b		

Potrebujemo premisliti drugo vrstico. Vemo že, da $ae = a$, potrebujemo pa se odločiti, kaj bomo zapisali pri aa in pri ab.

Zgoraj smo zapisali pravilo, ki nam pravi naslednje: $b \neq c \Rightarrow ab \neq ac$. V grupi so trije različni elementi, to pomeni: $e \neq a \neq b \Rightarrow ae \neq aa \neq ab$. Drugače povedano, v vsaki vrstici bo vsak element nastopil natanko enkrat in tudi v vsakem stolpcu bo vsak element nastopil natanko enkrat. To si lahko predstavljamo kot nekakšen sudoku.

Če se vrnemo na prejšen problem - odločitev kaj je aa in kaj ab. Sedaj vemo da imamo dve možnosti:

1) $ab = b \Rightarrow a = e \rightarrow\leftarrow$ ni možno, ker bi potem a bil enota, vemo pa da mora biti različen od enote.

2) $ab = e$

Torej se odločimo da bo veljalo $ab = e$. Za aa nam torej ostane samo ena možnost, to je: $aa = b$. Tabelo lahko še nekoliko dopolnimo:

	e	a	b
e	e	a	b
a	a	b	e
b	b		

Za izpolniti nam ostane samo še *ba* in *bb*. Zapisali smo že, da se mora v vsaki vrstici vsak element nahajat natanko enkrat. Torej lahko samo dopolnimo tabelo do konca in dobimo:

	e	a	b
e	e	a	b
a	a	b	e
b	b	e	a

Definirajmo potence. To bomo naredili podobno kot pri analizi. Za pozitivne cele eksponente torej velja:

$$\begin{aligned} aa &= a^2 \\ aaa &= a^3 \\ \underbrace{aa\dots a}_{n} &= a^n \end{aligned}$$

Za negativne cele eksponente velja podobno:

$$\begin{aligned} a^{-1}a^{-1} &= a^{-2} \\ a^{-1}a^{-1}a^{-1} &= a^{-3} \\ \underbrace{a^{-1}a^{-1}\dots a^{-1}}_{n} &= a^{-n} \end{aligned}$$

Definirati moramo še a^0. To naredimo na sledeč način:

$$a^0 \equiv e$$

Sedaj lagko zapišemo G kot $G = \{e, a, a^2\}$. Vemo tudi, da $a^3 = e$.

Primer take je grupe je podmnožica kompleksnih števil kjer je opracija množenje:

$$\begin{aligned} &G \subseteq \mathbb{C} \\ &G = \{1, a, a^2\} \\ &a = -\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} \end{aligned}$$

Za katerikoli n obstaja grupa. Zgornji grupi G pravimo tudi *ciklična grupa.*