

Vektor hossza

$$v = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} \leftarrow \text{vektor}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$$

Skalárral való szorzás

A vektor hosszát és/vagy irányítását változtatja meg.

$$a * \vec{v} = \dots$$

a - skalár

1. $a > 0 \Rightarrow$ a vektor irányítása megmarad, hossza változik
2. $a < 0 \Rightarrow$ a vektor irányítása és hossza is változik
3. $a = 0 \Rightarrow$ a szorzat eredménye $\vec{0}$

Lineáris függetlenség

$$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \dots \in V$$

V - Vektortér (pl. $\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3$)

$$\alpha * \vec{v} + \beta * \vec{u} + \gamma \vec{w} + \dots \leftarrow \text{vektorok lineáris kombinációja}$$

$$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \text{ lineárisan független, ha lineáris kombinációjuk } = \vec{0}$$

Generátor rendszer: vektortér elemeinek részhalmaza, melyek kombinációjával bármelyik vektor kifejezhető.

Bázis: vektortér elemeinek halmaza, melyek lineárisan függetlenek egymástól és lineáris kombinációjukkal a vektortér összes elemét meghatározhatjuk.

$$\text{Pl: } V = \mathbb{R}^2 \Rightarrow \vec{u}, \vec{v} \text{ lineárisan független}$$

$$a * \vec{u} + b * \vec{v} = \vec{w} \Rightarrow \vec{u}, \vec{v} \text{ generátor rendszer}$$

$$\Rightarrow \{\vec{u}, \vec{v}\} = B \leftarrow \text{bázist alkotnak}$$

Két vektor skaláris szorzata

Legyen \vec{u}, \vec{v}

$$\vec{u} * \vec{v} = |\vec{u}| * |\vec{v}| * \cos \varphi$$

$$\varphi \in (\vec{u}, \vec{v}) \in [0, \pi]$$

1. két vektor merőleges, ha a skaláris szorzatuk $= 0$
 $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} * \vec{v} = 0$
2. két vektor párhuzamos, ha egymás többszörösei
 $\vec{u} = x * \vec{v}$

$$\vec{u} = u_1 * \vec{i} + u_2 * \vec{j} + u_3 * \vec{k} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} \quad \vec{v} = v_1 * \vec{i} + v_2 * \vec{j} + v_3 * \vec{k} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}$$

$$\vec{u} * \vec{v} = u_1 * v_1 + u_2 * v_2 + u_3 * v_3$$

$$\vec{u} * \vec{v} = |\vec{u}| * |\vec{v}| * \cos \varphi$$

$$\cos \varphi = \frac{\vec{u} * \vec{v}}{|\vec{u}| * |\vec{v}|}$$

Két vektor vektoriális szorzata

$$\vec{u} \times \vec{v} = \vec{w}$$

$\vec{w} \perp (\vec{u}, \vec{v})$ síkjára

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} \quad \vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} \quad \vec{u} \times \vec{v} = \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{bmatrix}$$

Tétel

1. $|\vec{u} \times \vec{v}| = \vec{u}$ és \vec{v} -re épített paralelogramma területével
2. \vec{u} és \vec{v} -re épített háromszög területe = \vec{u} és \vec{v} -re épített paralelogramma területe felével

$$T_{ABC} = \frac{1}{2} |\vec{u} \times \vec{v}|$$

Vegyes szorzat

$$\vec{u} \times \vec{v} * \vec{w} = (\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$$

I vektoriális szorzat II skaláris szorzat

Eredménye egy skalár

Tétel

$\vec{u} \times \vec{v} * \vec{w}$ = az $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ által épített hasáb térfogatával

$$V_{ABCD} = \frac{1}{6} (\vec{AB} \times \vec{AC} * \vec{AD})$$

Vektor tengelyekkel bezárt szöge

Szögfüggvények inverz függvényeivel (arcsin, arccos etc.) lehet meghatározni.

Egyenes egyenlete

Legyen $\vec{PQ} = \vec{OP} + \vec{OQ}$ az e egyenes irányvektora és $\vec{v} \parallel \vec{PQ}$

$$P(x_P, y_P, z_P)$$

$$Q(x_Q, y_Q, z_Q)$$

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v} \parallel \vec{PQ} \Rightarrow \vec{PQ} = t * \vec{v}$$

$$\vec{OP} + \vec{QP} = \vec{OP}$$

$$x_Q = x_P + t * v_1$$

$$e : y_Q = y_P + t * v_2$$

$$z_Q = z_P + t * v_3$$

Sík egyenlete

Egy pont és egy normál vektor határoz meg egy síkot ($n \parallel S$)

n - normál vektor, S - sík

Adott: $P(x_P, y_P)$

$P_0(x_{P0}, y_{P0})$

$$\vec{n} : \begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{bmatrix}$$

$$\vec{P_0P} \in S, \vec{n} \perp S \Rightarrow \vec{n} \perp \vec{P_0P} \Leftrightarrow \vec{n} * \vec{P_0P} = \vec{0} \Rightarrow \begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x_P - x_{P0} \\ y_P - y_{P0} \\ z_P - x_{P0} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} n_1(x_P - x_{P0}) \\ n_2(y_P - y_{P0}) \\ n_3(z_P - z_{P0}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} n_1(x_P - x_{P0}) = 0 \\ n_2(y_P - y_{P0}) = 0 \\ n_3(z_P - z_{P0}) = 0 \end{cases} \Rightarrow S : n_1(x_P - x_{P0}) + n_2(y_P - y_{P0}) + n_3(z_P - z_{P0}) = 0$$

Egyenes - sík viszonya

\vec{v} - az egyenes irányvektora

\vec{n} - a sík normál vektora

Az egyenes párhuzamos a síkkal ha $\vec{v} \perp \vec{n} \Leftrightarrow \vec{n} * \vec{v} = 0$

Az egyenes merőleges a síkkal ha $\vec{v} \parallel \vec{n} \Leftrightarrow k * \vec{v}$

Sík - sík viszonya

Sík párhuzamos síkkal ha $\vec{n} \parallel \vec{n'}$

Sík merőleges síkkal ha $\vec{n} \perp \vec{n'}$

Polár koordináták

Helyzetvektor hossza és a helyzetvektor tengelyekkel bezárt szöge

$P(r; \theta)$

A θ szöget szögfüggvények segítségével határozzuk meg.

$Q(x_Q, y_Q, z_Q)$
 $P(x_P, y_P, z_P) \in e$
 e - egyenes
 $S: Ax + By + Cz + D = 0$

Távolság ponttól síkig

$$d(Q, S) = \frac{Ax_Q + By_Q + Cz_Q + D}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

Távolság ponttól egyenesig

$$d(Q, e) = \frac{|\vec{v} \times \vec{PQ}|}{|\vec{v}|}$$

Altér

Egy altér egy nagyobb vektortér része.

$(V, +, *, \mathbb{R})$

Pl: $V = \mathbb{R}^2 \rightarrow (\mathbb{R}^2, +, *, \mathbb{R})$

Tétel

$\vec{u}, \vec{u}' \in U$

(1.) $\vec{u} + \vec{u}' \in U$ - U zárt a "+"-ra nézve

(2.) $\alpha * \vec{u} \in U$ - U zárt a skalárral való szorzásra nézve

Ha a két feltétel igaz, U altér \mathbb{R} -nek

\mathbb{R}^n -ben lineáris függetlenség

$(V, +, *, \mathbb{R})$ v.t.

$\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n \in V$

$\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n$ lineárisan független ha $\alpha_1 * \vec{v}_1 + \alpha_2 * \vec{v}_2 + \dots + \alpha_n * \vec{v}_n \Leftrightarrow$

$\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n = 0$

$\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n$ generátor rendszert alkot ha $\forall \vec{w} \in V \quad \vec{w} = \beta_1 * \vec{v}_1 + \beta_2 * \vec{v}_2 +$

$\dots + \beta_n * \vec{v}_n$ $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n$ bázis, ha lineárisan független és generátor rendszer

Végtelen vektorterek

Pl. $(F, +, *, \mathbb{R})$ függvények vektortere

Wronskij determináns

$f_0, f_1, \dots, f_{n-1} \rightarrow$ deriválható függvény

$(f_0, f_1, \dots, f_{n-1}) \in F$ lin. függ. ?

$\alpha_0 * f_0(x) + \alpha_1 * f_1(x) + \dots + \alpha_n * f_{n-1}(x) = 0$

$\alpha_0 * f'_0(x) + \alpha_1 * f'_1(x) + \dots + \alpha_n * f'_{n-1}(x) = 0$

$\alpha_0 * f''_0(x) + \alpha_1 * f''_1(x) + \dots + \alpha_n * f''_{n-1}(x) = 0$

$$\begin{bmatrix} f_0(x) & f_1(x) & \dots & f_{n-1}(x) \\ f'_0(x) & f'_1(x) & \dots & f'_{n-1}(x) \\ \vdots & & & \\ f_0^{n-1}(x) & f_1^{n-1}(x) & \dots & f_{n-1}^{n-1}(x) \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{n-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

Wronskij-féle determináns

$$W(x) = \begin{bmatrix} f_0(x) & f_1(x) & \dots & f_{n-1}(x) \\ f'_0(x) & f'_1(x) & \dots & f'_{n-1}(x) \\ \vdots & & & \\ f_0^{n-1}(x) & f_1^{n-1}(x) & \dots & f_{n-1}^{n-1}(x) \end{bmatrix}$$

Tétel

$W(x) \neq 0 \Rightarrow (f_0, f_1, \dots, f_{n-1})$ - lineárisan független $W(x) = 0 \Rightarrow (f * 0, f_1, \dots, f * n - 1)$ - lineárisan függő

Bázis transzformáció

Pl: $v = \mathbb{R}^2$