

Vektoren im \mathbb{R}^n

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$x^T = (x_1, \dots, x_n) \quad \text{transponierter Vektor} \quad (x^T)^T = x$$

$x = y$ gilt nur, wenn alle Koordinaten gleich sind ($x_1 = y_1, \dots, x_n = y_n$)

Der Zahlenraum $\mathbb{R}^n = \{ (x_1, \dots, x_n)^T \mid x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R} \}$

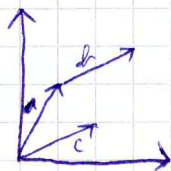
Man nennt Vektoren Ortsvektoren, wenn diese vom Koordinatenursprung auf einen Punkt im \mathbb{R}^n zeigen (\vec{OQ}).

Diesen bezeichnet man mit q oder \vec{OQ} .

Verschiebungsvektoren sind Vektoren, die den Punkt im \mathbb{R}^n verschieben. Diese sind zugleich auch Ortsvektoren, da sie auch vom Koordinatenursprung auf einen Punkt zeigen.

Beispiel:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}}_{\text{Ortsvektor}} + \alpha \underbrace{\begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}}_{\text{Verschiebungsvektor}}$$

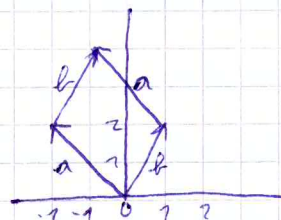


a, c Ortsvektoren

b Verschiebungsvektor $c = b$ als gleicher Vektor

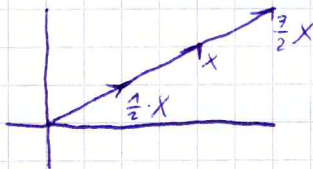
Addition von Vektoren

Sei $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ und $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$ so ist $x + y = \begin{pmatrix} x_1 + y_1 \\ x_2 + y_2 \\ x_3 + y_3 \end{pmatrix}$



Multiplikation von Vektoren

Sei $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ und $\alpha \in \mathbb{R}$ so ist $\alpha x = \begin{pmatrix} \alpha \cdot x_1 \\ \alpha \cdot x_2 \\ \alpha \cdot x_3 \end{pmatrix}$



Wenn mit einem negativen α multipliziert wird, wird die Richtung des Vektors umgedreht.

Wenn man zwischen zwei Punkten P und Q einen Verschiebungsvektor erstellen möchte, rechnet man $p - q$ um einen Vektor von Q nach P zu erhalten.

Wenn die Vektoren $a, b \neq 0$ sind, sind sie parallel, wenn $a = \alpha \cdot b$. Ist α dabei kleiner 0, so haben die Vektoren eine gegenwärtliche Richtung. Der Nullvektor ist zu jedem Vektor parallel.