

Koordinatalari bilan berilgan vektorlar ustida amallar. Vektorning moduli va yo‘naltiruvchi kosinuslari.

1-Ta’rif: Biror V vektor fazoda $\{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ bazis (asos) berilgan bo‘lsin.

Agar \vec{a} vektor ushbu bazis vektorlarining chiziqli kombinatsiyasi

$$\vec{a} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + \dots + a_n \vec{e}_n$$

ko‘rinishida ifodalansa, u holda a_1, a_2, \dots, a_n sonlar \vec{a} vektorning berilgan bazisdagi koordinatalari deyiladi.

1-teorema. Har bir vektor berilgan bazisda o‘zining koordinatalari bilan yagona ravishda aniqlanadi.

△ **Ishbot:** faraz qilaylik \vec{a} vektor \vec{V} vektor fazoda quyidagi ko‘rinishlarda ifodalansin:

$$\vec{a} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + \dots + a_n \vec{e}_n$$

$$\vec{a} = b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + \dots + b_n \vec{e}_n$$

U holda bu yoyilmalar uchun quyidagi munosabat o‘rinli boladi:

$$\vec{0} = (a_1 - b_1) \vec{e}_1 + (a_2 - b_2) \vec{e}_2 + \dots + (a_n - b_n) \vec{e}_n$$

Bazisni tashkil qiluvchi $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$ vektorlar chiziqli erkli bo‘lganligi uchun $a_1 - b_1 = 0, a_2 - b_2 = 0, \dots, a_n - b_n = 0$ munosabat hosil bo‘ladi. ▲

Uchlari $A(x_1, y_1)$, $B(x_2, y_2)$ nuqtalarda bo‘lgan AB kesmani $\lambda \neq -1$ nisbatda bo‘luvchi $C(x, y)$ nuqtaning koordinatalari quyidagi munosabatlardan aniqlanadi:

$$x = \frac{x_1 + \lambda x_2}{1 + \lambda}, \quad y = \frac{y_1 + \lambda y_2}{1 + \lambda} \quad (1)$$

AB kesmani teng ikkiga bo‘luvchi nuqta koordinatalari kesma uchlariga tegishli koordinatalar yig‘indisining yarmiga teng.

$$x = \frac{x_1 + x_2}{2}, \quad y = \frac{y_1 + y_2}{2} \quad (2)$$

(1) va (2) formulalar affin koordinatalar sistemasida ham o‘rinlidir. \overline{AB} vektorlarning koordinatalari quyidagicha aniqlanadi: A, B nuqtalardan Ox, Oy o‘qlarga parallel to‘g‘ri chiziqlar o‘tkazamiz. Bu to‘g‘ri chiziqlarning Ox o‘qi bilan kesishish nuqtalarini A_1, B_1 bilan, Oy o‘qi bilan kesishish nuqtalarini A_2, B_2 orqali

belgilaymiz. $\overrightarrow{A_1B_2}$ vektorning Ox o‘qdagi koordinatasi x va $\overrightarrow{A_2B_2}$ vektorning Oy o‘qdagi koordinatasi y bilan birgalikda \overrightarrow{AB} vektorning umumiy dekart Oxy sistemasidagi koordinatalari deb ataladi.

Agar $(x_1, y_1) - A$ nuqtaning va $(x_2, y_2) - B$ nuqtaning koordinatalari bo‘lsa, u holda \overrightarrow{AB} vektorning koordinatalari quyidagicha bo‘ladi:

$$x = x_2 - x_1, \quad y = y_2 - y_1 \quad (3)$$

Agar x, y - \overrightarrow{AB} vektorning koordinatalari bo‘lsa,

$$\overrightarrow{AB} = \{x, y\} \text{ shaklida yoziladi.}$$

$A(x_1, y_1)$ va $B(x_2, y_2)$ nuqtalar orasidagi masofa quyidagi formula bo‘yicha hisoblanadi:

$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2} \quad (4)$$

yoki

$$d = \sqrt{X^2 + Y^2} \quad (5)$$

bu yerda X, Y sonlar \overrightarrow{AB} vektorning koordinatalari. Uchlari $A(x_1, y_1)$, $B(x_2, y_2)$ $C(x_3, y_3)$ nuqtalardagi uchburchakning yuzi to‘g‘ri burchakli koordinatalar sistemasida quyidagicha topiladi:

$$S = \frac{1}{2} \operatorname{mod} \begin{vmatrix} x_1 - x_3 & y_1 - y_3 \\ x_2 - x_3 & y_2 - y_3 \end{vmatrix} \quad (6)$$

yoki

$$S = \frac{1}{2} \operatorname{mod} \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{vmatrix} \quad (7)$$

Faraz qilaylik $M_1(x_1, y_1, z_1)$ va $M_2(x_2, y_2, z_2)$ nuqtalar mos ravishda \vec{a} vektorning boshi va oxiri bo‘lsin. U holda \vec{a} vektorning koordinatalari quyidagicha aniqlanadi:

$$\vec{a} = \overrightarrow{M_1M_2} = \{x_2 - x_1; y_2 - y_1; z_2 - z_1\}$$

2-Ta’rif: \vec{a} vektorning uzunligiga teng bo‘lgan son uning MODULI deyiladi va quyidagicha aniqlanadi:

$$|\vec{a}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

Agar \vec{a} vektor koordinata o‘qlari bilan mos ravishda α, β, γ burchaklar hosil qilsa, u holda $\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$ \vec{a} vektoring yo‘naltiruvchi kosinuslari deyiladi va quyidagicha aniqlanadi:

$$\cos \alpha = \frac{X}{|\vec{a}|}, \quad \cos \beta = \frac{Y}{|\vec{a}|}, \quad \cos \gamma = \frac{Z}{|\vec{a}|} \quad (8)$$

$$\cos \alpha = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \quad \cos \beta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \quad \cos \gamma = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

bu yerda: $X = x_2 - x_1$, $Y = y_2 - y_1$, $Z = z_2 - z_1$.

Masalan, $\cos \alpha$ uchun formula quyidagicha isbotlanadi:

$$x = pr_{\vec{e}_1} \vec{a} = |\vec{a}| \cos \alpha; \quad \cos \alpha = \frac{x}{|\vec{a}|} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}.$$

Birlik vektoring koordinatalari uning yo‘naltiruvchi kosinuslaridan iborat, ya’ni agar $|\vec{a}_0| = 1$ bo‘lsa, $\vec{a}_0 = \{\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma\}$.

(8) ga ko‘ra

$$\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1$$

formulani hosil qilish mumkin, ya’ni vektoring yo‘naltiruvchi kosinuslari kvadratlarining yig‘indisi birga teng.

Koordinatalari bilan berilgan vektorlar ustida amallar.

Bizga V_3 vektor $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$ fazoda bazisda \vec{a} va \vec{b} vektorlarning koordinatalari $\vec{a}(x_1 y_1 z_1) = x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2 + z_1 \vec{e}_3$ va $\vec{b}(x_2 y_2 z_2) = x_2 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + z_2 \vec{e}_3$ ko‘rinishda berilgan bo‘lsin.

2-teorema: Uch vektor chiziqli bog‘liq bo‘lishi uchun ularning komplanar bo‘lishi zarur va yetarli.

Mavzuga doir bir nechta xossalarni keltirib o‘tamiz:

1. Tekislikda har qanday ikkita nokollinear vektorlar bazisni tashkil qiladi.

$$\vec{a} \pm \vec{b} = (\vec{a} \pm \vec{b})(x_1 \pm x_2; y_1 \pm y_2; z_1 \pm z_2) \text{ bo‘lsin.}$$

$$\Delta \text{ Isbot: } \vec{a} \pm \vec{b} = x_2 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + z_2 \vec{e}_3 + x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2 + z_1 \vec{e}_3 = (x_1 + x_2) \vec{e}_1 + (y_1 + y_2) \vec{e}_2 + (z_1 + z_2) \vec{e}_3 = (\vec{a} + \vec{b})(x_1 + x_2; y_1 + y_2; z_1 + z_2) \blacktriangle$$

2. Fazoda har qanday uchta nokomplanar vektorlar bazisni tashkil qiladi.

$$\lambda \vec{a} = (\lambda x_1; \lambda y_1; \lambda z_1)$$

$$\Delta \textbf{Isbot: } \begin{aligned} \lambda \vec{a} &= \lambda(\vec{x}_1 e_1 + \vec{y}_1 e_2 + \vec{z}_1 e_3) = \lambda \vec{x}_1 e_1 + \lambda \vec{y}_1 e_2 + \lambda \vec{z}_1 e_3 = (\lambda x_1) \vec{e}_1 + (\lambda y_1) \vec{e}_2 + (\lambda z_1) \vec{e}_3 = \\ &= (\lambda x_1; \lambda y_1; \lambda z_1) \end{aligned}$$