

## 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.*

**Δ Isbot:** faraz qilaylik  $\vec{a}$  vektor  $V$  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:

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

yoki

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

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  $\alpha, \beta, \gamma$  burchaklar hosil qilsa, u holda  $\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$   $\vec{a}$  vektorning **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 vektorning 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 vektorning yo'naltiruvchi kosinuslari kvadrlarining 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.

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

**Δ Isbot:** 
$$\begin{aligned} \vec{a} \pm \vec{b} &= x_2 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + z_2 \vec{e}_3 + x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2 + z_1 \vec{e}_3 = (x_1 + x_2) \vec{e}_1 + (y_1 + y_2) \vec{e}_2 + (z_1 + z_2) \vec{e}_3 = \\ &= (\vec{a} + \vec{b})(x_1 + x_2; y_1 + y_2; z_1 + z_2) \blacktriangle \end{aligned}$$

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

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

$$\Delta \text{ Isbot: } \lambda \vec{a} = \lambda(x_1 \vec{e}_1 + y_1 \vec{e}_2 + z_1 \vec{e}_3) = \lambda x_1 \vec{e}_1 + \lambda y_1 \vec{e}_2 + \lambda z_1 \vec{e}_3 = (\lambda x_1) \vec{e}_1 + (\lambda y_1) \vec{e}_2 + (\lambda z_1) \vec{e}_3 =$$

$$= (\lambda x_1; \lambda y_1; \lambda z_1)$$