

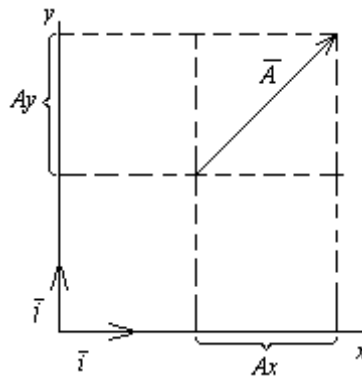
## Общие определения и свойства векторов

Вектор- это геометрический объект, характеризующийся длиной и направлением. Визуально вектор можно представить как направленный отрезок.

Для задания произвольного вектора  $\vec{A}$  нужно задать три числа, которые называются его проекциями или компонентами. В декартовой системе координат вектор  $\vec{A}$  выражается через свои проекции  $\{A_x, A_y, A_z\}$  следующим образом:

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}.$$

Геометрический смысл проекции на рисунке:



Длина вектора  $\vec{A}$  в декартовой системе координат равна:

$$|\vec{A}| = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}.$$

При переходе от одной декартовой системы координат  $(x, y, z)$  к другой  $(x', y', z')$  вектор преобразуется: тройка чисел  $(A_x, A_y, A_z)$  переходит в новую тройку  $(A'_x, A'_y, A'_z)$ . При этом преобразовании модуль или длина вектора  $\vec{A}$  сохраняется:

$$|\vec{A}| = |A'| = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2} = \sqrt{A'^2_x + A'^2_y + A'^2_z}.$$

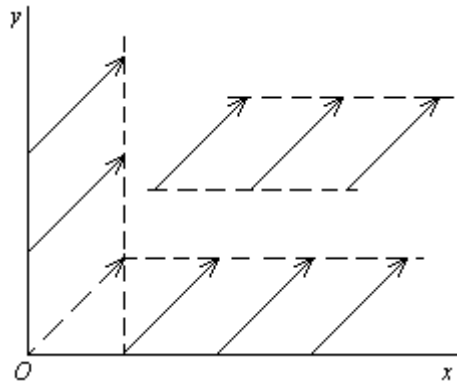
### Равенство векторов

Два вектора  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$  равны друг другу, если:

$$A_x = B_x, A_y = B_y, A_z = B_z.$$

С геометрической точки зрения два вектора равны друг другу, если они имеют одну и ту же длину и направлены в одну и ту же сторону. Данное определение означает, что существует

бесконечное большое число векторов равных некоторому вектору  $\vec{A}$ . Рисунок, представленный ниже, отражает это свойство векторов.



Все вектора на этом рисунке равны друг другу.

#### Параллельный перенос векторов

Как показывает рисунок, при параллельном переносе величина вектора  $\vec{A}$  не изменяется.

### **Векторные операции**

#### Умножение вектора на скаляр

Операция  $\vec{C} = \alpha \vec{A}$  называется умножением вектора на скаляр. При такой операции длина вектора увеличивается в  $\alpha$  раз, а направление вектора сохраняется. В декартовой системе координат:

$$C_x = \alpha A_x, C_y = \alpha A_y, C_z = \alpha A_z.$$

#### Сложение векторов

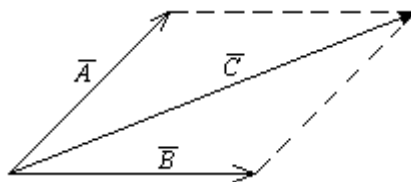
Суммой двух векторов  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$  является новый вектор  $\vec{C} = \vec{A} + \vec{B}$ , у которого проекции равны суммам соответствующих проекций векторов  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$ :

$$C_x = A_x + B_x,$$

$$C_y = A_y + B_y,$$

$$C_z = A_z + B_z.$$

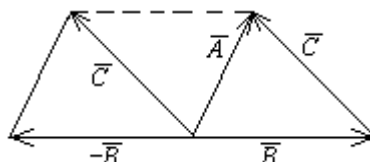
Геометрическим представлением сложения векторов является правило параллелограмма.



### Вычитание векторов

Вычитание двух векторов является операция обратной сложению:

$$\vec{C} = \vec{A} - \vec{B}, \vec{C} = \vec{A} + (-\vec{B}) \Rightarrow \vec{C} + \vec{B} = \vec{A}.$$



Геометрическим представлением вектора  $\vec{C}$  является вектор, соединяющий конец вектора  $\vec{B}$  и  $\vec{A}$ .

### Скалярное произведение

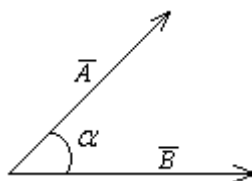
Из двух векторов  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$  можно образовать скалярное произведение:

$$C = \vec{A} \bullet \vec{B} = (\vec{A} \cdot \vec{B}).$$

Величина скалярного произведения равна:

$$C = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z,$$

или  $C = |\vec{A}| \cdot |\vec{B}| \cos \alpha$ , здесь  $\alpha$  - угол между векторами  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$ .



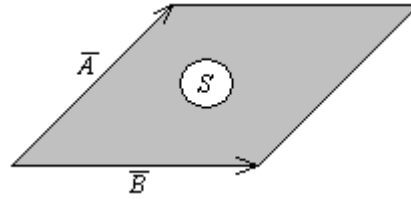
### Векторное произведение

Операция векторного произведения из двух векторов  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$  образует новый вектор:

$\vec{C} = \vec{A} \times \vec{B} = [\vec{A} \times \vec{B}]$ . Модуль векторного произведения равен  $|\vec{C}| = |\vec{A}| \cdot |\vec{B}| \sin \alpha$ , здесь  $\alpha$  - угол

между векторами  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$ .

Геометрически модуль векторного произведения равен площади параллелограмма, построенного на векторах  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$ .



Направление векторного произведения определяется правилом правого винта: если головку винта вращать в плоскости векторов  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$  по кратчайшему направлению от вектора  $\vec{A}$  к вектору  $\vec{B}$ , то направление хода винта укажет направление вектора  $\vec{C}$ . Из этого определения следует, что вектор  $\vec{C}$  перпендикулярен плоскости векторов  $\vec{A}$  и  $\vec{B}$ .

Проекции вектора  $\vec{C}$  определяются с помощью определителя:

$$\vec{C} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}.$$

Откуда следует, что:

$$\begin{cases} C_x = A_y B_z - A_z B_y, \\ C_y = A_z B_x - A_x B_z, \\ C_z = A_x B_y - A_y B_x. \end{cases}$$

Основные векторные тождества:

$$\begin{aligned} [\vec{A} \times \vec{B}] &= -[\vec{B} \times \vec{A}], \\ [\vec{A} \times [\vec{B} \times \vec{C}]] &= (\vec{A} \cdot \vec{C})\vec{B} - (\vec{A} \cdot \vec{B})\vec{C}, \\ \underline{[\vec{A} \times \vec{B}] \cdot [\vec{C} \times \vec{D}] &= (\vec{A} \cdot \vec{C})(\vec{B} \cdot \vec{D}) - (\vec{A} \cdot \vec{D})(\vec{B} \cdot \vec{C}).} \end{aligned}$$