

4.3, 5.1-5.3

1. GEOMETRISKA TILLÄMPNINGAR

Sats (4.4). Antag att $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ utgör en ON-bas i rummet, och antag att $\bar{v} = x_1\bar{e}_1 + x_2\bar{e}_2 + x_3\bar{e}_3$. Då är:

$$\begin{cases} x_1 = \bar{v} \cdot \bar{e}_1 \\ x_2 = \bar{v} \cdot \bar{e}_2 \\ x_3 = \bar{v} \cdot \bar{e}_3 \end{cases}$$

Bevis. $\bar{v} \cdot \bar{e}_1 = (x_1\bar{e}_1 + x_2\bar{e}_2 + x_3\bar{e}_3) \cdot \bar{e}_1 = x_1 \underbrace{\bar{e}_1 \cdot \bar{e}_1}_{|\bar{e}_1|^2=1} + x_2 \underbrace{\bar{e}_2 \cdot \bar{e}_1}_{=0} + x_3 \underbrace{\bar{e}_3 \cdot \bar{e}_1}_{=0} = x_1 \quad \square$

Exempel. Dela upp $\bar{u} = (1, 2, 3)$ i komponenter (dvs. $\bar{u} = \bar{u}_1 + \bar{u}_2$) \bar{u}_1 och \bar{u}_2 så att $\bar{u}_1 \perp \bar{u}_2$ och $\bar{u} \parallel \bar{v}$, där $\bar{v} = (3, 1, 0)$.

\bar{u}_1 får vi som projektionen av \bar{u} på \bar{v} :

$$\bar{u}_1 = \frac{\bar{u} \cdot \bar{v}}{\bar{v} \cdot \bar{v}} \bar{v}$$

Dessutom:

$$\bar{u}_2 = \bar{u} - \bar{u}_1.$$

$$\bar{u}_1 = \frac{(1,2,3) \cdot (3,1,0)}{(3,1,0) \cdot (3,1,0)} (3, 1, 0) = \frac{3+2+0}{9+1+0} (3, 1, 0) = \frac{1}{2} (3, 1, 0).$$

$$\bar{u}_2 = \bar{u} - \bar{u}_1 = \dots = \frac{1}{2} (-1, 3, 6).$$

Exempel. Bestäm den ortogonala projektionen Q av punkten $P : (2, -3, 1)$ i planet $\pi : 2x - 2y + z - 5 = 0$. Bestäm även spegelbilden S av P i π .

Ortogonal projektionen

- (1) Välj den godtyckliga punkten R i planet π . $R : (0, 0, 5)$, dvs. den uppfyller ekvationen för π .
- (2) $\vec{OQ} = \vec{OP} - \vec{QP}$.
- (3) \vec{OP} är känd.
- (4) Normalvektorn $\bar{n} = (2, -2, 1)$.
- (5) Använda normalen \bar{n} , som utgår från Q : \vec{QP} är \vec{RP} projicerad på \bar{n} .
- (6) Dvs. $\vec{QP} = \frac{\vec{RP} \cdot \bar{n}}{\bar{n} \cdot \bar{n}} \bar{n}$
- (7) Vi får $\vec{OQ} = (2, -3, 1) - \frac{(2, -3, 1-5) \cdot (2, -2, 1)}{(2, -2, 1) \cdot (2, -2, 1)} (2, -2, 1) = \dots = \frac{1}{3} (2, -5, 1)$
- (8) $Q : \frac{1}{3} (2, -5, 1)$ då Ortsvektorn anger koordinaterna.

Speglingen

$$\vec{OS} = \vec{OP} - 2\vec{QP} = (2, -3, 1) - 2 \frac{(2, -3, 1-5) \cdot (2, -2, 1)}{(2, -2, 1) \cdot (2, -2, 1)} (2, -2, 1) = \dots = \frac{-1}{3} (2, 1, 1)$$

Exempel. Bestäm minsta avståndet mellan $P : (2, -3, 1)$ och $\pi : 2x - 2y + z - 5 = 0$.

Dvs. avståndet som fås vid rätlinjig projektion. Detta ges av $|\vec{QP}|$, dvs. $\left| \frac{(2, -3, -4) \cdot (2, -2, 1)}{(2, -2, 1) \cdot (2, -2, 1)} (2, -2, 1) \right| = \frac{6}{9} \sqrt{2^2 + (-2)^2 + 1^2} = 2$

Exempel. Bestäm (det minsta) avståndet mellan $P : (3, 1, 2)$ och linjen $l : (x, y, z) = (1, 2, -1) + t(2, 2, -1)$.

Date: 3 februari 2014.

- (1) Dvs. gå vinkelrätt från punkten till linjen.
- (2) Sätt in projektionen av P på l och benämnen den Q .
- (3) Avståndet ges av $|\vec{QP}|$
- (4) Välj linjens riktningsvektor $\vec{v} = (2, 2, -1)$.
- (5) Låt $P_0 : (1, 2, -1)$ dvs. sätt $t = 0$ i linjen l 's ekvation, för att få en punkt.
- (6) Då är $\vec{QP} = P_0\vec{P} - P_0\vec{Q} = P_0\vec{P} - \frac{P_0\vec{P} \cdot \vec{v}}{\vec{v} \cdot \vec{v}} \vec{v} = \frac{1}{9}(20, -7, 26)$.
- (7) Dvs. $|\vec{QP}| = \frac{1}{9}\sqrt{20^2 + (-7)^2 + 26^2} = \frac{5\sqrt{5}}{3}$

Definition. Positiv/negativ orientering

I planet: "Om den kortaste vägen mellan \vec{u} och \vec{v} är motsols är \vec{u}, \vec{v} positivt orienterade. I annat fall negativt orienterade"

\vec{u}, \vec{v} positivt orienterade $\Leftrightarrow \vec{v}, \vec{u}$ negativt orienterade. (byt plats på dem).

i rummet: $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ positivt orienterade om \vec{u} och \vec{v} ses positivt orienterade från huvudet på \vec{w} .

Sats. Vid cyklisk permutation ändras inte ordningen:

$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ har samma orientering som $\vec{w}, \vec{u}, \vec{v}$.

2. KAP 5 VEKTORPRODUKT (KRYSSPRODUKT)

Definition. Låt $\vec{u} \neq \vec{0}, \vec{v} \neq \vec{0}$ i rummet. Med *vektorprodukten* (*kryssprodukten*) $\vec{u} \times \vec{v}$ menas den vektor som har egenskaperna:

- (1) $|\vec{u} \times \vec{v}| = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \sin[\vec{u}, \vec{v}]$
- (2) $\vec{u} \times \vec{v}$ är ortogonal mot \vec{u} och \vec{v} .
- (3) De tre vektorerna $\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \times \vec{v}$ ska vara positivt orienterade.

Sats. $|\vec{u} \times \vec{v}| = \text{arean av den parallelogram som spänns upp av } \vec{u} \text{ och } \vec{v}.$

Sats (Sid 85 i boken). Låt W vara volymen av den parallelepiped som spänns upp av \vec{u}, \vec{v} och \vec{w} . Då är $W = \pm(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}$ där tecknet väljs så att W blir positivt.

Bevis. ($\frac{h}{w} = \cos \theta$) Volymen = basarea x höjd = $|\vec{u} \times \vec{v}| \cdot h = |\vec{u} \times \vec{v}| \cdot |\vec{w}| \cdot \cos \theta = (\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}$

$$W = \begin{cases} \{\vec{u} \times \vec{v}\} \cdot \vec{w} & \text{om } \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \text{ positivt orienterade} \\ -(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} & \text{om } \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \text{ negativt orienterade} \end{cases} \quad \square$$

Definition. $(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}$ kallas den *skalära trippelprodukten* av $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$

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

Räkneregler.

- (1) $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{u} \parallel \vec{v}$
- (2) $\vec{v} \times \vec{u} = -\vec{u} \times \vec{v}$
- (3) $(\vec{u}_1 + \vec{u}_2) \times \vec{v} = \vec{u}_1 \times \vec{v} + \vec{u}_2 \times \vec{v}$
- (4) $(\lambda \vec{u}) \times \vec{v} = \lambda(\vec{u} \times \vec{v})$

Exempel. Skalärprodukt vs. vektorprodukt (kryssprodukt)

$$\text{Skalärprodukt: } (\vec{u} + \vec{v}) \cdot (\vec{u} - \vec{v}) = \vec{u} \cdot \vec{u} - \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v} \cdot \vec{u} - \vec{v} \cdot \vec{v} = |\vec{u}|^2 - |\vec{v}|^2$$

$$\text{Vektorprodukt (kryssprodukt): } (\vec{u} + \vec{v}) \times (\vec{u} - \vec{v}) = \underbrace{\vec{u} \times \vec{u}}_{\vec{0}} - \vec{u} \times \vec{v} + \underbrace{\vec{v} \times \vec{u}}_{-\vec{u} \times \vec{v}} - \underbrace{\vec{v} \times \vec{v}}_{\vec{0}} = -2\vec{u} \times \vec{v}$$