

Sammanfattning föreläsning 2, Linjär algebra IT, VT2011

Skalärprodukten uppfyller följande räkneregler:

1. $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$.
2. $(c\mathbf{u}) \cdot \mathbf{v} = c(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})$, $c \in \mathbb{R}$.
3. $\mathbf{u} \cdot (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \mathbf{w}$.

Den ortogonala projektionen av \mathbf{v} på linjen L med riktningsvektor \mathbf{u} ges av

$$\mathbf{v}_L = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}} \mathbf{u} \text{ så speciellt är } \|\mathbf{v}_L\| = \frac{|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}|}{\|\mathbf{u}\|}.$$

Den ortogonala projektionen av \mathbf{v} på ett plan π , \mathbf{v}_π , definieras som den vektor som ligger i planet π och sådan att $\mathbf{v} - \mathbf{v}_\pi$ är en normal till π .

En vektortrippel $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})$ i rummet säges vara högerorienterad om vyn från \mathbf{w} 's spets ger att minsta vridningen från \mathbf{u} till \mathbf{v} är moturs (positiv). Om det är tvärtom så säges den vara vänsterorienterad. ((Tumme, pekfinger, långfinger) på *höger* hand är högerorienterade.)

Vektorprodukten, $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$, mellan två vektorer i rummet \mathbf{u} och \mathbf{v} som den unika vektor som uppfyller:

1. om \mathbf{u} och \mathbf{v} är parallella så är $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \mathbf{0}$.
2. $\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \sin \alpha$ med α minsta vinkeln mellan \mathbf{u} och \mathbf{v} , d v s lika med arean av parallelogrammet som \mathbf{u} och \mathbf{v} spänner upp.
3. $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ är ortogonal mot både \mathbf{u} och \mathbf{v} .
4. $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{u} \times \mathbf{v})$ utgör ett högersystem.

Räkneregler för vektorprodukt:

1. $\mathbf{v} \times \mathbf{u} = -\mathbf{u} \times \mathbf{v}$.
2. $(c\mathbf{u}) \times \mathbf{v} = c(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = \mathbf{u} \times (c\mathbf{v})$, $c \in \mathbb{R}$.
3. $\mathbf{u} \times (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \times \mathbf{v} + \mathbf{u} \times \mathbf{w}$.

Låt \mathbf{e}_x , \mathbf{e}_y och \mathbf{e}_z vara tre parvis ortogonala enhetsvektorer och \mathbf{v} en vektor i rummet med $\mathbf{v} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z$ för några reella tal x , y och z . Vi kallar x , y och z för \mathbf{v} 's koordinater med avseende på basen $(\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z)$ och skriver

$$\mathbf{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}.$$