

19. tétel – Vektorok

A koordinátageometriára jellemző, hogy a geometriai problémákat koordináta-rendszerben próbálja megoldani, analitikai, algebrai úton. A koordináta-rendszerben vektorok, helyvektorok, és normálvektorok, stb. segítségével oldhatunk meg problémákat.

A felelet vázlata:

- Alapfogalmak
- Vektorok kölcsönös viszonya
- Vektorműveletek
- Tétel – Bizonyítás
- Alkalmazások

Alapfogalmak:

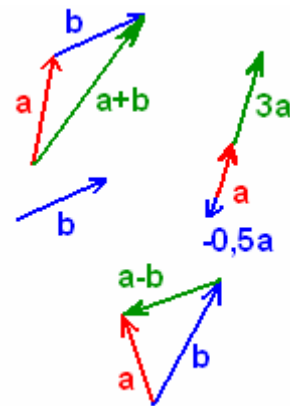
- Vektor: Irányított szakasz. Ha egy szakasz két végpontját megkülönböztetjük egymástól oly módon, hogy az egyik pont a kezdőpont, a másik pont a végpont, akkor irányított szakaszt, vektort kapunk.
- Helyvektorok (a koordináta-rendszerben): Olyan vektor, melynek kezdőpontja az origó. Így egy pontot a koordináta-rendszerben meg tudunk határozni egy helyvektorral is, a helyvektort koordináta párral jelöljük. Ez a koordináta pár a helyvektor végpontja.
- Vektor hossza: A vektort meghatározó irányított szakasz hossza (abszolútértéke).
- Nullvektor: Olyan vektor, melynek hossza 0, iránya tetszőleges.

Vektorok kölcsönös viszonya:

- Párhuzamos: Két vektor párhuzamos, ha az őket meghatározó irányított szakaszok egyenesei párhuzamosak.
- Egyirányúak: Két vektor egyirányú, ha párhuzamosak, és egy irányba mutatnak.
- Ellentétes irányú: Két vektor ellentétes irányú, ha párhuzamosak és különböző irányba mutatnak.
- Egyenlő: Két vektor egyenlő, ha párhuzamosak és abszolútértékeik megegyeznek.
- Ellentett: Két vektor egymás ellentetjei, ha ellentétes irányúak és abszolútértékeik megegyeznek.

Vektorműveletek:

- Összeg: Az \mathbf{a} és \mathbf{b} vektorok összege ($\mathbf{a}+\mathbf{b}$) azon párhuzamos eltolás vektora, amellyel az \mathbf{a} -ral és \mathbf{b} -ral való párhuzamos eltolások egymásutánja helyettesíthető. Tehát ha az \mathbf{a} végpontjába eltoljuk a \mathbf{b} -t akkor az \mathbf{a} kezdőpontjától a \mathbf{b} végpontjába mutató vektor lesz az összegvektor.
- Különbség: Két vektor különbségén az ellentett vektor hozzáadását értjük. (Az \mathbf{a} és \mathbf{b} vektorok különbsége ($\mathbf{a}-\mathbf{b} = \mathbf{a}+(-\mathbf{b})$ vektor)
- Konstans szoros szorzat: Ha $\mathbf{a} \neq \mathbf{0}$ és β tetszőleges valós szám, akkor $\beta\mathbf{a}$ olyan vektor, amelynek abszolútértéke $|\beta||\mathbf{a}|$, és $\beta > 0$ esetén \mathbf{a} -ral egyirányú, $\beta < 0$ esetén \mathbf{a} -ral ellentétes irányú.
Ha $\mathbf{a} = \mathbf{0}$, akkor $\beta\mathbf{a} = \mathbf{0}$ bármely β valós szám esetén.



- **Skaláris szorzat:** Két vektor skaláris szorzatán értjük azt a valós számot, melyet úgy kapunk, hogy a két vektor abszolútértékét és bezárt szögük koszinuszát összeszorozzuk. $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}||\mathbf{b}| \cos \alpha$ (ahol a α két vektor bezárt szöge).
Végeredménye nem vektor, hanem valós szám, konstans.
Ha $0^\circ \leq \alpha < 90^\circ$, akkor a skaláris szorzat értéke pozitív valós szám.
Ha $90^\circ < \alpha \leq 180^\circ$, akkor a skaláris szorzat értéke negatív valós szám.
Ha $\alpha = 90^\circ$, akkor $\cos 90^\circ = 0$ miatt a skaláris szorzat értéke is nulla.
- **Vektoriális szorzat:** a vektoriális szorzat eredménye egy vektor, ez a művelet csak a térben végezhető el. Az eredményvektor abszolútértékét megkapjuk, ha a két vektor abszolútértékét megszorozzuk a bezárt szögük sinusával. $|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}|\sin \alpha$. Az eredményvektor merőleges lesz mindkét kezdő vektorra, és a 3 vektor jobbkezes koordinátarendszert alkot.

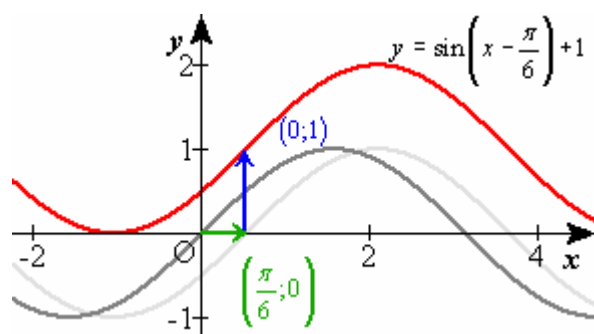
Tétel - Bizonyítás:

Két vektor skaláris szorzata akkor és csak akkor 0, ha a két vektor merőleges egymásra.

- Ha a két vektor merőleges egymásra, akkor hajlásszögükre $\alpha = 90^\circ$, így $\cos 90^\circ = 0$ miatt a skaláris szorzat értéke is nulla.
- Nézzük most azt az esetet, hogy két vektor skaláris szorzata nulla.
Ha a vektorok nem nullvektorok, akkor skaláris szorzatuk csak akkor lehet nulla, ha $\cos \alpha = 0$. Ez pedig azt jelenti, hogy $\alpha = 90^\circ$, azaz a vektorok merőlegesek egymásra.
Ha a vektorok között nullvektor is szerepel, akkor mivel a nullvektorok iránya tetszőleges, ezért ebben az esetben is mondhatjuk, hogy merőlegesek egymásra.

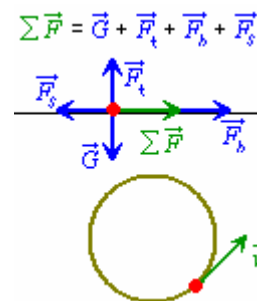
Alkalmazások:

- Vektoros bizonyítások: pl. a koszinusztétel bizonyítása.
- Geometriai transzformációk, eltolás vektorral, függvényábrázolásnál. Példa: az



$f(x) = \sin\left(x - \frac{\pi}{6}\right) + 1$ függvényt akarjuk ábrázolni. Ebben az esetben először ábrázolni kell az $f(x) = \sin x$ függvényt, majd el kell tolni a $\left(\frac{\pi}{6}; 0\right)$, majd a $(0; 1)$ vektorral.

- Mechanikai munka kiszámolása.
- Pontszerű testekre ható erők eredőjének kiszámolása: egy pontszerű testre sokféle erő hathat, jelen esetben a gravitációs erő (G), a tartóerő (F_t), a húzóerő, amivel húzzuk előre a testet (F_h) és a súrlódás (F_s). Ebben az esetben, ha ki akarjuk számolni a testre ható erők eredőjét, összegét (ΣF), akkor az erőket, mint vektorokat kell összeadnunk, és az eredő erőt is vektorként kapjuk meg.
- A fizikában előforduló mennyiségeknek egy része vektormennyiség, mint pl. a sebesség, a gyorsulás, tehát ezeknek van nagyságuk és irányuk. Így egy pontszerű, körmozgást végző testnek a sebességét is vektorral tudjuk meghatározni: megkapjuk a test irányát is.
- Csillagászat: égitestek útjának követése, számolások.



Kidolgozója: Rámi El-Rashid Hassan El-Amin El-Sheikh El-Haseen 12.D