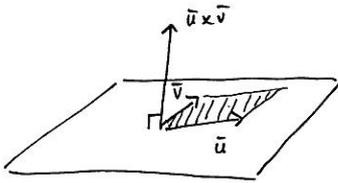


Föreläsning 6

Kap 5 Vektorprodukt

Skalarprodukt: $\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}||\vec{v}|\cos\theta$ (tal)
 Vektorprodukt: $\vec{u} \times \vec{v} =$ (vektor) ?

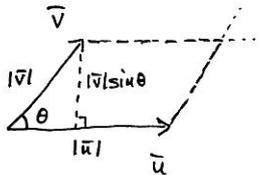
Vektorprodukt (def. bara i rummet)



$\vec{u} \times \vec{v}$ är en vektor sådan att

- $\vec{u} \times \vec{v}$ är ortogonal mot både \vec{u} och \vec{v}
- $|\vec{u} \times \vec{v}| = A(\vec{u}, \vec{v}) =$ arean av parallelogrammet som \vec{u} och \vec{v} spänner upp (= $|\vec{u}||\vec{v}|\sin\theta$)
- $\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \times \vec{v}$ är positivt orienterade (se nedan)

Ex:



Parallelogramarean är bas x höjd = $|\vec{u}||\vec{v}|\sin\theta$

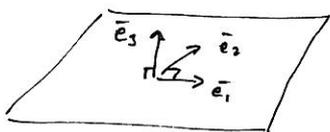
Ann1: $\vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u}$

③

Ann2: Om \vec{u} och \vec{v} är parallella, så är $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{0}$, eftersom parallelogrammet "kollapsar"



Ex: Låt $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ vara positivt orienterad ON-bas (HON-bas)



Då gäller
 $\vec{e}_1 \times \vec{e}_2 = -\vec{e}_2 \times \vec{e}_1 = \vec{e}_3$
 $\vec{e}_3 \times \vec{e}_1 = -\vec{e}_1 \times \vec{e}_3 = \vec{e}_2$
 $\vec{e}_2 \times \vec{e}_3 = -\vec{e}_3 \times \vec{e}_2 = \vec{e}_1$

Vidare $\vec{e}_1 \times \vec{e}_1 = \vec{e}_2 \times \vec{e}_2 = \vec{e}_3 \times \vec{e}_3 = \vec{0}$

Läs "skalär trippelprodukt" själva! (Åtorkommer)

Räkneregler för vektorprodukt:

- $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{0} \iff \vec{u}$ och \vec{v} parallella
- $\vec{v} \times \vec{u} = -\vec{u} \times \vec{v}$
- $(\vec{u}_1 + \vec{u}_2) \times \vec{v} = \vec{u}_1 \times \vec{v} + \vec{u}_2 \times \vec{v}$
- $\vec{u} \times (\vec{v}_1 + \vec{v}_2) = \vec{u} \times \vec{v}_1 + \vec{u} \times \vec{v}_2$
- $(\lambda \vec{u}) \times \vec{v} = \vec{u} \times (\lambda \vec{v}) = \lambda(\vec{u} \times \vec{v})$

Beweis: Läs själva!

På vilket håll ska $\vec{u} \times \vec{v}$ peka? Jo, man vill att

②

$\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \times \vec{v}$ ska vara positivt orienterade

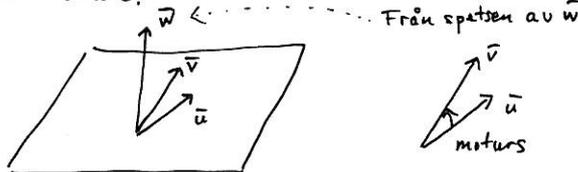


$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ pos. orienterade

$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ neg. orienterade

$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ är positivt orienterade om, sett från spetsen av \vec{w} , den minsta vinkel som "överför" \vec{u} på \vec{v} sker moturs.

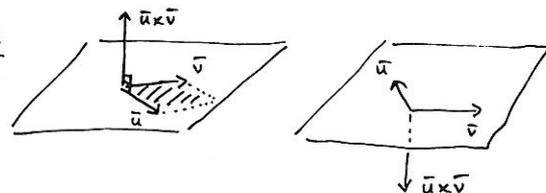
Ex:



Alltså $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ pos. orienterade.

OBS! Ordningen i vilka vektorerna räknas upp spelar roll, exempelvis är $\vec{v}, \vec{u}, \vec{w}$ neg. orienterade ovan.

Ex:



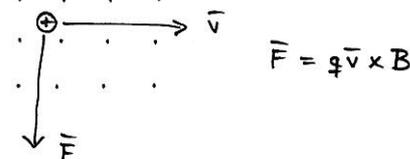
Ex: För skalärprodukter gäller "konjugatregeln" ④

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

Detta gäller ej för vektorprodukter

$$(\vec{u} + \vec{v}) \times (\vec{u} - \vec{v}) = \vec{u} \times \vec{u} - \vec{u} \times \vec{v} + \vec{v} \times \vec{u} - \vec{v} \times \vec{v} = -\vec{u} \times \vec{v} - \vec{u} \times \vec{v} = -2(\vec{u} \times \vec{v})$$

Ex (fysik):



(Ett annat exempel är vridningsmoment: $\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$.)

Ex: $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ HON-bas

$$\vec{u} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + x_3 \vec{e}_3$$

$$\vec{v} = y_1 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + y_3 \vec{e}_3$$

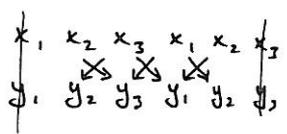
$$\begin{aligned} \Rightarrow \vec{u} \times \vec{v} &= (x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + x_3 \vec{e}_3) \times (y_1 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + y_3 \vec{e}_3) \\ &= x_1 y_1 \vec{e}_1 \times \vec{e}_1 + x_1 y_2 \vec{e}_1 \times \vec{e}_2 + x_1 y_3 \vec{e}_1 \times \vec{e}_3 + \\ &\quad + x_2 y_1 \vec{e}_2 \times \vec{e}_1 + x_2 y_2 \vec{e}_2 \times \vec{e}_2 + x_2 y_3 \vec{e}_2 \times \vec{e}_3 + \end{aligned}$$

$$+ x_2 y_1 \bar{e}_3 \times \bar{e}_1 + x_3 y_2 \bar{e}_3 \times \bar{e}_2 + x_3 y_3 \bar{e}_2 \times \bar{e}_3 \quad (5)$$

$$= (x_2 y_3 - x_3 y_2) \bar{e}_1 + (x_3 y_1 - x_1 y_3) \bar{e}_2 + (x_1 y_2 - x_2 y_1) \bar{e}_3$$

$$(x_1, x_2, x_3) \times (y_1, y_2, y_3) = (x_2 y_3 - x_3 y_2, x_3 y_1 - x_1 y_3, x_1 y_2 - x_2 y_1)$$

Minnesregel:



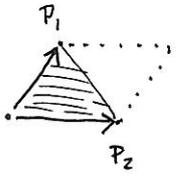
✓ pos. tecken
✓ neg. tecken

Ex: $(2, 3, -1) \times (4, 1, -3) = (3 \cdot (-3) - (-1) \cdot (-1), (-1) \cdot 4 - 2 \cdot (-3), 2 \cdot 1 - 3 \cdot 4)$

$$= (-8, 2, -10)$$

Ex: Beräkna arean av triangeln!

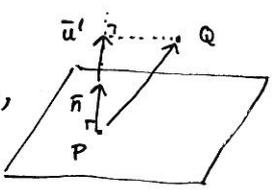
$P_0: (3, 0, 1), P_1: (5, 3, 0), P_2: (7, 1, -2)$



Triangelarean = $\frac{1}{2}$ par. grammean
 $= \frac{1}{2} |\overline{P_0 P_1} \times \overline{P_0 P_2}| = (*)$

Avstånd mellan L_1 och L_2 är samma som mellan godt. punkter på L_2 och Π ! (7)

Ta punkt $Q: (-1, 10, -1)$ på L_2 , och en punkt i planet, t.ex. $P: (1, 1, 1) \Rightarrow \overline{PQ} = (-2, 9, -2)$.



Projektionsformeln ger $\bar{u}' = \left(\frac{\overline{PQ} \cdot \bar{n}}{|\bar{n}|^2} \right) \bar{n} = \left(\frac{(-2, 9, -2) \cdot (-4, 3, 0)}{(\sqrt{(-4)^2 + 3^2 + 0^2})^2} \right) (-4, 3, 0) = \frac{7}{5} (-4, 3, 0)$

$|\bar{u}'| = \frac{7}{5} \cdot \sqrt{(-4)^2 + 3^2 + 0^2} = \frac{7}{5} \cdot 5 = 7$ Svar: 7

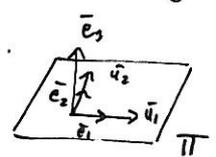
Avståndsformeln:

$$d = \frac{|Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

Ex: Bestäm HON-bas $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ så att \bar{e}_1 och \bar{e}_2 är parallella med (ligger i) planet $\Pi: x - y - z = 0$.

Lösning: Ta vektor i Π , t.ex.

$\bar{u}_1 = (1, 1, 0)$ (prva dig fram!)



Ta ny vektor \bar{u}_2 i Π så att $\bar{u}_2 \perp \bar{u}_1$. Om $\bar{u}_2 = (x_2, y_2, z_2)$ så ska det gälla

$$\begin{cases} \overline{P_0 P_1} = (5, 3, 0) - (3, 0, 1) = (2, 3, -1) \\ \overline{P_0 P_2} = (7, 1, -2) - (3, 0, 1) = (4, 1, -3) \end{cases} \quad (6)$$

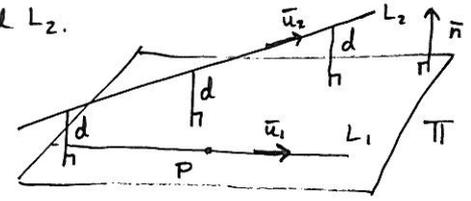
(*) $= \frac{1}{2} |(2, 3, -1) \times (4, 1, -3)| = \frac{1}{2} |(-8, 2, -10)| = \frac{\sqrt{168}}{2} = \sqrt{42}$
 ↑ seoran!

Avstånd linje/linje

Ex: Bestäm avståndet mellan linjerna

$$L_1: \begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = 1 + 4t \\ z = 1 + 2t \end{cases} \text{ och } L_2: \begin{cases} x = -1 + 3t \\ y = 10 + 4t \\ z = -1 + t \end{cases}$$

Lösning: Planet Π innehåller L_1 och är parallell med L_2 .



Planet Π : A) riktn. vektorer $\bar{u}_1 = (3, 4, 2), \bar{u}_2 = (3, 4, 1)$

Normalvektor till $\Pi: \bar{n} = \bar{u}_1 \times \bar{u}_2 = (3, 4, 2) \times (3, 4, 1) = (-4, 3, 0)$

$$\begin{vmatrix} 3 & 4 & 2 & 3 & 4 & 2 \\ 3 & 4 & 1 & 3 & 4 & 1 \end{vmatrix} \Rightarrow \Pi: -4x + 3y + 0z + D = 0$$

B) Punkt i planet, t.ex. $P: (1, 1, 1)$

$\Rightarrow -4 \cdot 1 + 3 \cdot 1 + 0 \cdot 1 + D = 0 \Leftrightarrow D = 1$

ger $\Pi: -4x + 3y + 1 = 0$

att $\begin{cases} x_2 - y_2 - z_2 = 0 \\ (1, 1, 0) \cdot (x_2, y_2, z_2) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_2 - y_2 - z_2 = 0 \\ x_2 + y_2 = 0 \end{cases} \quad (8)$

$\Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = t \\ y_2 = -t \\ z_2 = zt \end{cases}$ Sätt t.ex. $t=1$ och välj $\bar{u}_2 = (1, -1, z)$

Normera vektorerna!

$$\begin{cases} \bar{e}_1 = \frac{1}{|\bar{u}_1|} \bar{u}_1 = \frac{1}{\sqrt{1^2 + 1^2 + 0^2}} (1, 1, 0) = \frac{1}{\sqrt{2}} (1, 1, 0) \\ \bar{e}_2 = \frac{1}{|\bar{u}_2|} \bar{u}_2 = \frac{1}{\sqrt{1^2 + (-1)^2 + z^2}} (1, -1, z) = \frac{1}{\sqrt{6}} (1, -1, z) \end{cases}$$

Vektorn $\bar{e}_3 = \bar{e}_1 \times \bar{e}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} (1, 1, 0) \times \frac{1}{\sqrt{6}} (1, -1, z) = \frac{1}{\sqrt{3}} (1, -1, -1)$ är nu ortogonal mot både \bar{e}_1 och \bar{e}_2 . Vidare, $|\bar{e}_3| = |\bar{e}_1 \times \bar{e}_2| = 1$ (Verfir?)

Således $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$ HON-bas, eftersom

$\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_1 \times \bar{e}_2$ är pos. orienterade.