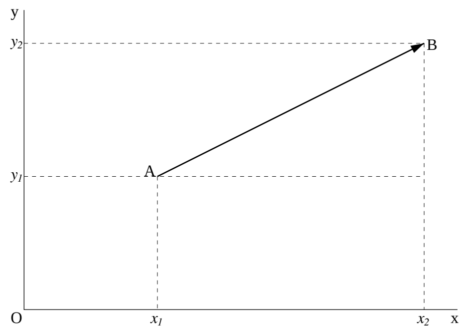
Wektory

P. F. Góra

rok akademicki 2009-10

Wektor związany. *Wektorem związanym* nazywamy parę punktów. Jeżeli parę tę stanowią punkty A, B, wektor przez nie utworzony oznaczmy $\overrightarrow{AB}$. Graficznie koniec wektora oznaczamy strzałką. Wektor $\overrightarrow{AB}$ jest różny od wektora $\overrightarrow{BA}$. Wektor o początku i końcu w tym samym punkcie nazywamy *wektorem zerowym*.



Rysunek 1. Konstrukcja do obliczenia długości wektora.

Przez pewien czas będziemy się ograniczali do punktów (i wektorów) na płaszczyźnie. Niech punkty A, B mają, odpowiednio, współrzędne kartezjańskie (x_1, y_1) i (x_2, y_2). Budujemy trójkąt prostokątny, którego przeciwprostokątną jest wektor $\overrightarrow{AB}$, a przyprostokątne są równoległe do osi OX, OY. Z twierdzenia Pitagorasa widzimy, iż długość wektora $\overrightarrow{AB}$ jest dana przez

$$\left\|\overrightarrow{AB}\right\| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}\,. \tag{1}$$

Długość wektora $\overrightarrow{BA}$ jest taka sama, jak dugość wektora $\overrightarrow{AB}$: $\left\|\overrightarrow{AB}\right\| = \left\|\overrightarrow{BA}\right\|$.

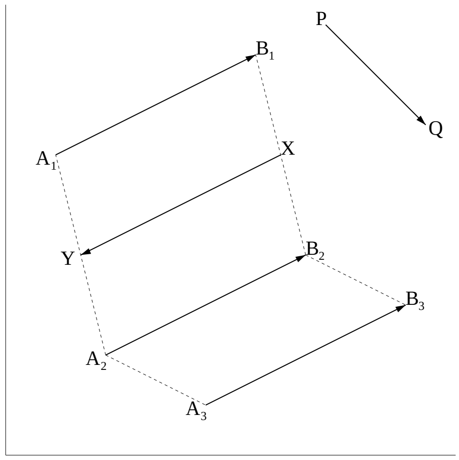
Długość wektora zerowego wynosi zero.

Przykład: Obliczmy długość wektora, którego początek stanowi punkt P o współrzędnych $(1, 3)$, koniec punkt Q o współrzędnych $(3, -1)$.

$$\left\|\overrightarrow{PQ}\right\| = \sqrt{(3-1)^2 + (-1-3)^2} = \sqrt{2^2 + (-4)^2} = \sqrt{4+16} = \sqrt{20} = 2\sqrt{5}\,. \tag{2}$$

Równość wektorów. Mówimy, że dwa wektory są równe, jeśli za pomocą *przesunięcia równoległego* można je nałożyć na siebie, to znaczy doprowadzić do sytuacji, w której początek pierwszego wektora pokrywa się z początkiem drugiego i jednocześnie koniec pierwszego wektora pokrywa się z końcem drugiego.

Rozważmy dwa wektory $\overrightarrow{PQ}$ i $\overrightarrow{RS}$. Niech początki i końce tych wektorów mają, odpowiednio, współrzędne $P(x_1, y_1)$, $Q(x_2, y_2)$, $R(x_3, y_3)$, $S(x_4, y_4)$. Zauważmy, że do tego, aby wektory te były równe, potrzeba i wystarcza, aby jednocześnie zachodziły równości $x_2 - x_1 = x_4 - x_3$ oraz $y_2 - y_1 = y_4 - y_3$.



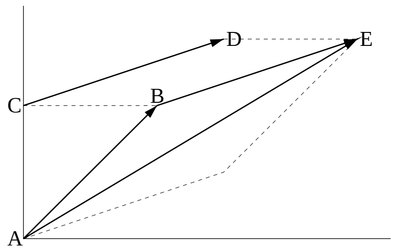
Rysunek 2. Równość wektorów.

W pokazanej na rysunku 2 sytuacji, wektory $\overrightarrow{A_1B_1}$, $\overrightarrow{A_2B_2}$, $\overrightarrow{A_3B_3}$ są równe, ale **nie** są równe wektorowi $\overrightarrow{XY}$. Żaden z tych wektorów nie jest równy wektorowi $\overrightarrow{PQ}$.

Łatwo pokazać, iż relacja równości wektorów tworzy *relację równoważnościową*, gdyż

1. jest to relacja zwrotna (każdy wektor jest równy samemu sobie),
2. jest relacją symetryczną (jeżeli $\overrightarrow{PQ} = \overrightarrow{RS}$, to $\overrightarrow{RS} = \overrightarrow{PQ}$),
3. jest relacją przechodnią (gdyż złożenie dwu przesunięć równoległych jest przesunięciem równoległym).

Dodawanie wektorów. Aby dodać dwa wektory związane, wykonujemy następującą operację[1] (patrz Rysunek 3): Chcemy obliczyć $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{CD}$. W tym celu stosujemy następującą regułę równoległoboku:



Rysunek 3. Suma dwóch wektorów.

1. *Przesuwamy równolegle* wektor $\overrightarrow{CD}$ tak, aby jego początek pokrył się z końcem wektora $\overrightarrow{AB}$. Koniec przesuniętego wektora oznaczamy przez E.
2. Budujemy równoległobok, którego dwoma bokami są wektory $\overrightarrow{AB}$, $\overrightarrow{BE}$.
3. Sumą wektorów staje się przekątna powstałego równoległoboku, czyli wektor $\overrightarrow{AE}$.

Jak widzimy, przy rozważaniu równości i dodawania wektorów zaczepionych, fakt, iż mają one określone początki i końce, raczej utrudnia, niż ułatwia rozważania.

Wektory swobodne. Korzystając z faktu, iż relacja równości wektorów zaczepionych jest relacją równoważnościową, możemy podzielić cały zbiór wektorów zaczepionych na płaszczyźnie na zbiory wektorów równych (klasy

[1]Mowimy tu o matematyce. W fizyce określona jest tylko suma wektorów zaczepionych w tym samym punkcie. Oblicza się ją zresztą według tego samego algorytmu, jaki jest omawiany tutaj.

abstrakcji względem relacji równości wektorów). Innymi słowy, *utożsamiamy* wszystkie równe sobie wektory zaczepione. Po utożsamieniu wektorów równych, otrzymujemy *wektory swobodne*. Zwyczajowo przedstawia się je jako zaczepione w początku układu współrzędnych. Wektory swobodne będziemy oznaczać literami półgrubymi.

Wektor swobodny reprezentowany przez strzałkę o początku w środku układu współrzędnych i końcu w punkcie $P(x, y)$ oznaczamy $[x, y]$. Liczby x, y nazywamy składowymi tego wektora.

Działania na wektorach swobodnych. Niech będą dane dwa wektory swobodne $\mathbf{a} = [a_1, a_2]$ i $\mathbf{b} = [b_1, b_2]$. *Sumę wektorów* definiujemy następująco:

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = [a_1, b_1] + [a_2, b_2] = [a_1 + b_1, a_2 + b_2]. \tag{3}$$

Zauważmy, że definicja (3) jest zgodna z przedstawioną wyżej regułą równoległoboku!

Niech c będzie dowolną liczbą rzeczywistą. Mnożenie wektora przez liczbę definiujemy jako

$$c \cdot \mathbf{a} = c \cdot [a_1, a_2] = [c \cdot a_1, c \cdot a_2]. \tag{4}$$

Zauważmy, że wektory $\mathbf{a}$ i $c \cdot \mathbf{a}$ są równoległe.

Przykład. Niech $\mathbf{a} = [1, 2]$, $\mathbf{b} = [-2, 3]$. Obliczmy $2\mathbf{a}$ oraz $3\mathbf{a} - 2\mathbf{b}$.

$$2\mathbf{a} = 2 \cdot [1, 2] = [2 \cdot 1, 2 \cdot 2] = [2, 4]. \tag{5}$$

$$\begin{aligned} 3\mathbf{a} - 2\mathbf{b} = 3 \cdot [1, 2] - 2 \cdot [-2, 3] &= [3 \cdot 1, 3 \cdot 2] + [(-2) \cdot (-2), (-2) \cdot 3] = [3, 6] + [4, -6] \\ &= [3 + 4, 6 - 6] = [7, 0]. \end{aligned} \tag{6}$$

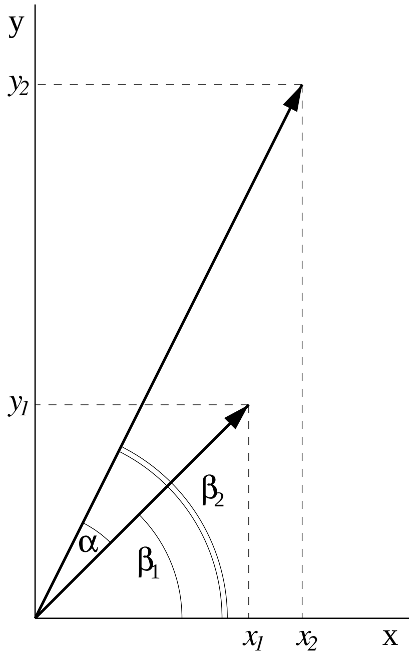
Długość wektora swobodnego. Długością wektora swobodnego $\mathbf{a} = [a_1, a_2]$ jest liczba

$$\|\mathbf{a}\| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2}. \tag{7}$$

Iloczyn skalarny. Iloczyn skalarny dwu niezerowych wektorów $\mathbf{a}, \mathbf{b}$ tworzących kąt α, definiuje się jako

$$\mathbf{a} \circ \mathbf{b} = \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| \cdot \cos \alpha. \tag{8}$$

Obliczanie kąta pomiędzy wektorami może vbyć kłopotliwe, dlatego też w praktyce postępujemy inaczej. Rozważmy konstrukcję zaprezentowaną na Rysunku 4.



Rysunek 4. Iloczyn skalarny dwu wektorów.

Dwa pokazane na rysunku wektory — oznaczmy je odpowiednio $\mathbf{x}_1$ i $\mathbf{x}_2$ — tworzą kąt α. Kąt ten jest różnicą kątów β_2, β_1, jaki wektory $\mathbf{x}_2, \mathbf{x}_1$ tworzą z osią OX. Zatem

$$\begin{aligned}\mathbf{x}_1 \circ \mathbf{x}_2 &= \|\mathbf{x}_1\| \cdot \|\mathbf{x}_2\| \cdot \cos\alpha = \|\mathbf{x}_1\| \cdot \|\mathbf{x}_2\| \cdot \cos(\beta_2 - \beta_1) = \|\mathbf{x}_1\| \cdot \|\mathbf{x}_2\| \cdot (\cos\beta_2 \cos\beta_1 + \sin\beta_2 \sin\beta_1) \\ &= \|\mathbf{x}_1\| \cdot \|\mathbf{x}_2\| \cdot \left(\frac{x_2}{\|\mathbf{x}_2\|} \cdot \frac{x_1}{\|\mathbf{x}_1\|} + \frac{y_2}{\|\mathbf{x}_2\|} \cdot \frac{y_1}{\|\mathbf{x}_1\|} \right) = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2, \qquad (9)\end{aligned}$$

gdzie po drodze skorzystaliśmy ze wzoru na kosinus różnicy kątów i z definicji funkcji trygonometrycznych.

Widzimy, że *iloczyn skararny dwu wektorów równa się sumie iloczynów składowych tych wektorów*!

Przykład. Niech $\mathbf{a} = [-3, 2]$, $\mathbf{b} = [1, 4]$. $\mathbf{a} \circ \mathbf{b} = [-3, 2] \circ [1, 4] = (-3) \cdot 1 + 2 \cdot 4 = -3 + 8 = 5$.

Wektor kierunkowy prostej. Ogólne równanie prostej na płaszczyźnie ma postać

$$Ax + By + C = 0, \qquad (10)$$

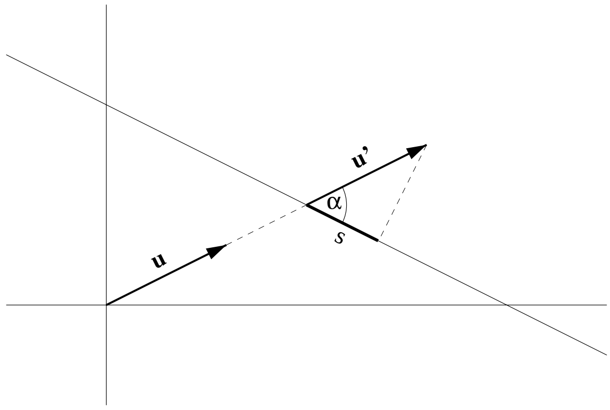
przy czym liczby A, B nie mnogą *jednocześnie* być równe zeru. Jeżeli $A = 0$, równanie (10) określa prostą równoległą do osi OX. Jeżeli $B = 0$, równanie to określa prostą równoległą do osi OY.

Wektor o współrzędnych $[B, -A]$ jest wektorem równoległym do prostej (10). Wektor ten nazywa się *wektorem kierunkowym* prostej. Dla $A = 0$ lub $B = 0$ powyższe twierdzenie jest oczywiste. Dla $A \neq 0 \neq B$ zauważmy, że punkty $P\left(0, -\frac{C}{B}\right)$, $Q\left(1, -\frac{A+C}{B}\right)$ leżą na prostej (10). Punkty te wyznaczają wektor

$$\overrightarrow{PQ} = \left[1 - 0, -\frac{A+C}{B} - \left(-\frac{C}{B}\right)\right] = \left[1, -\frac{A}{B}\right] = \frac{1}{B} \cdot [B, -A], \qquad (11)$$

który jest równoległy do wektora $[B, -A]$.

Rzut wektora na prostą. Aby obliczyć rzut wektora swobodnego $\mathbf{u}$ na prostą o równaniu (10), postępujemy następująco (patrz Rysunek 5):



Rysunek 5. Rzut wektora na prostą.

1. Przesuwamy wektor $\mathbf{u}$ równolegle[2] tak, aby jego początek znalazł się na danej prostej. Przesunięty wektor oznaczamy $\mathbf{u}'$.
2. Rzut s wektora $\mathbf{u}'$ na prostą obliczamy jako $s = \|\mathbf{u}'\| \cdot \cos\alpha$, gdzie α jest kątem, jaki wektor $\mathbf{u}'$ tworzy z prostą.
3. Wielkość $\cos\alpha$ wyliczamy z iloczynu skalarnego wektora $\mathbf{u}'$ i wektora kierunkowego prostej.

Ostatecznie

$$s = \|\mathbf{u}'\| \cdot \cos\alpha = \|\mathbf{u}'\| \cdot \frac{\mathbf{u}' \circ [B, -A]}{\|\mathbf{u}'\| \cdot \|[B, -A]\|} = \frac{\mathbf{u}' \circ [B, -A]}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \frac{\mathbf{u} \circ [B, -A]}{\sqrt{A^2 + B^2}}. \tag{12}$$

Wektory wielowymiarowe. O wektorach swobodnych na płaszczyźnie mówimy, że należą do przestrzeni $\mathbb{R}^2$. Analogicznie definiuje się wektory w przestrzeni $\mathbb{R}^3$ i, ogólnie, w przestrzeni $\mathbb{R}^n$. Jeżeli dane są dwa wektory $\mathbf{a} = [a_1, a_2, \ldots, a_n]$, $\mathbf{b} = [b_1, b_2, \ldots, b_n]$ z przestrzeni $\mathbb{R}^n$, działania na nich definiujemy następująco:

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = [a_1, a_2, \ldots, a_n] + [b_1, b_2, \ldots, b_n] = [a_1 + b_1, a_2 + b_2, \ldots, a_n + b_n] \tag{13}$$

$$c \cdot \mathbf{a} = c \cdot [a_1, a_2, \ldots, a_n] = [c \cdot a_1, c \cdot a_2, \ldots, c \cdot a_n], \quad c \in \mathbb{R} \tag{14}$$

$$\mathbf{a} \circ \mathbf{b} = [a_1, a_2, \ldots, a_n] \circ [b_1, b_2, \ldots, b_n] = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \cdots + a_n b_n = \sum_{i=1}^{n} a_i b_i \tag{15}$$

Ostatnia z powyższych równości definiuje iloczyn skalarny.

Jeżeli wektory $\mathbf{a}, \mathbf{b}$ są niezerowe, kosinus kąta między nimi definiuje się jako

$$\cos\alpha = \frac{\mathbf{a} \circ \mathbf{b}}{\|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\|} \tag{16}$$

Wektory, dla których $\mathbf{a} \circ \mathbf{b} = 0$, nazywa się wektorami wzajemnie prostopadłymi (ortogonalnymi).

[2] Mówiąc bardziej precyzyjnie, wybieramy takiego reprezentanta wektora swobodnego $\mathbf{u}$, którego początek leży na danej prostej.