

MATEMATIKA 2

Gordan Radobolja

PMF

3. ožujka 2014.

- Realni fizikalni svijet:

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)
 - neke veličine se ne mogu opisati samo jednim (realnim) brojem - opisujemo ih vektorima (sila, brzina,...).

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)
 - neke veličine se ne mogu opisati samo jednim (realnim) brojem - opisujemo ih vektorima (sila, brzina,...).
- Pretpostavka: intuitivno jasan pojam trodimenzionalnog (Euklidskog) prostora E^3 .

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)
 - neke veličine se ne mogu opisati samo jednim (realnim) brojem - opisuju ih vektorima (sila, brzina,...).
- Pretpostavka: intuitivno jasan pojam trodimenzionalnog (Euklidskog) prostora E^3 .
- Oznake:

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)
 - neke veličine se ne mogu opisati samo jednim (realnim) brojem - opisuju ih vektorima (sila, brzina,...).
- Pretpostavka: intuitivno jasan pojam trodimenzionalnog (Euklidskog) prostora E^3 .
- Oznake:
 - točke: A, B, M, N, P, T, \dots

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)
 - neke veličine se ne mogu opisati samo jednim (realnim) brojem - opisuju ih vektorima (sila, brzina,...).
- Pretpostavka: intuitivno jasan pojam trodimenzionalnog (Euklidskog) prostora E^3 .
- Oznake:
 - točke: A, B, M, N, P, T, \dots
 - dužine: $\overline{AB}, \overline{MN}, \dots$

- Realni fizikalni svijet:
 - neke veličine opisuju se jednim (realnim) brojem - skalarom (težina, duljina,...)
 - neke veličine se ne mogu opisati samo jednim (realnim) brojem - opisuju ih vektorima (sila, brzina,...).
- Pretpostavka: intuitivno jasan pojam trodimenzionalnog (Euklidskog) prostora E^3 .
- Oznake:
 - točke: A, B, M, N, P, T, \dots
 - dužine: $\overline{AB}, \overline{MN}, \dots$
 - udaljenosti - duljine dužina: $d(A, B)$ ili $|AB|, \dots$

Definicija

- **Usmjerena dužina** \overrightarrow{AB} je dužina kojoj se zna početna točka (hvatište) A i završna točka B , tj. $(A, B) := \overrightarrow{AB}$.

Definicija

- **Usmjerena dužina** \overrightarrow{AB} je dužina kojoj se zna početna točka (hvatište) A i završna točka B , tj. $(A, B) := \overrightarrow{AB}$.
- Za dvije usmjerene dužine \overrightarrow{AB} i $\overrightarrow{A_1B_1}$ kažemo da su ekvivalentne ako postoji translacija koja prevodi jednu u drugu, tj. ako je četverokut ABB_1A_1 paralelogram (dužine AB_1 i A_1B imaju zajedničko polovište). Pišemo $\overrightarrow{AB} \approx \overrightarrow{A_1B_1}$.

Definicija

- **Usmjerena dužina** \overrightarrow{AB} je dužina kojoj se zna početna točka (hvatište) A i završna točka B , tj. $(A, B) := \overrightarrow{AB}$.
- Za dvije usmjerene dužine \overrightarrow{AB} i $\overrightarrow{A_1B_1}$ kažemo da su ekvivalentne ako postoji translacija koja prevodi jednu u drugu, tj. ako je četverokut ABB_1A_1 paralelogram (dužine AB_1 i A_1B imaju zajedničko polovište). Pišemo $\overrightarrow{AB} \approx \overrightarrow{A_1B_1}$.
- Sve međusobno ekvivalentne usmjerene dužine tvore klasu koju nazivamo **vektor**.

Definicija

- **Usmjerena dužina** \overrightarrow{AB} je dužina kojoj se zna početna točka (hvatište) A i završna točka B , tj. $(A, B) := \overrightarrow{AB}$.
- Za dvije usmjerene dužine \overrightarrow{AB} i $\overrightarrow{A_1B_1}$ kažemo da su ekvivalentne ako postoji translacija koja prevodi jednu u drugu, tj. ako je četverokut ABB_1A_1 paralelogram (dužine AB_1 i A_1B imaju zajedničko polovište). Pišemo $\overrightarrow{AB} \approx \overrightarrow{A_1B_1}$.
- Sve međusobno ekvivalentne usmjerene dužine tvore klasu koju nazivamo **vektor**.
- Pojedinu usmjerenu dužinu iz svake klase nazivamo predstavnikom te klase.

- Vektore označavamo:

$$\vec{a} = [\overrightarrow{AB}],$$

gdje je \overrightarrow{AB} neki predstavnik dane klase - vektora (kažemo da je vektor "sveden" na početak A).

- Vektore označavamo:

$$\vec{a} = [\vec{AB}],$$

gdje je \vec{AB} neki predstavnik dane klase - vektora (kažemo da je vektor "sveden" na početak A).

- Geometrijski, vektor $\vec{a} = [\vec{AB}]$, u ravnini ili prostoru, određen je s tri podatka:

- Vektore označavamo:

$$\vec{a} = [\vec{AB}],$$

gdje je \vec{AB} neki predstavnik dane klase - vektora (kažemo da je vektor "sveden" na početak A).

- Geometrijski, vektor $\vec{a} = [\vec{AB}]$, u ravnini ili prostoru, određen je s tri podatka:
 - **nosačem** - pravac (određen točkama A i B)

- Vektore označavamo:

$$\vec{a} = [\vec{AB}],$$

gdje je \vec{AB} neki predstavnik dane klase - vektora (kažemo da je vektor "sveden" na početak A).

- Geometrijski, vektor $\vec{a} = [\vec{AB}]$, u ravnini ili prostoru, određen je s tri podatka:
 - **nosačem** - pravac (određen točkama A i B)
 - **orijentacijom** na tom pravcu (od A prema B)

- Vektore označavamo:

$$\vec{a} = [\vec{AB}],$$

gdje je \vec{AB} neki predstavnik dane klase - vektora (kažemo da je vektor "sveden" na početak A).

- Geometrijski, vektor $\vec{a} = [\vec{AB}]$, u ravnini ili prostoru, određen je s tri podatka:
 - **nosačem** - pravac (određen točkama A i B)
 - **orijentacijom** na tom pravcu (od A prema B)
 - **duljinom ili normom** $|\vec{a}| = d(A, B)$

- Vektore označavamo:

$$\vec{a} = [\vec{AB}],$$

gdje je \vec{AB} neki predstavnik dane klase - vektora (kažemo da je vektor "sveden" na početak A).

- Geometrijski, vektor $\vec{a} = [\vec{AB}]$, u ravnini ili prostoru, određen je s tri podatka:
 - **nosačem** - pravac (određen točkama A i B)
 - **orijentacijom** na tom pravcu (od A prema B)
 - **duljinom ili normom** $|\vec{a}| = d(A, B)$
- **Nosač + orijentacija = smjer.**

Usmjerene dužine i vektori

- Usmjerene dužine koje leže na paralelnim pravcima te imaju istu orijentaciju i jednaku duljinu definiraju isti vektor.

Usmjerene dužine i vektori

- Usmjerene dužine koje leže na paralelnim pravcima te imaju istu orijentaciju i jednaku duljinu definiraju isti vektor.
- Neprecizna oznaka za vektor: $\vec{a} = \overrightarrow{AB}$.

Usmjerene dužine i vektori

- Usmjerene dužine koje leže na paralelnim pravcima te imaju istu orijentaciju i jednaku duljinu definiraju isti vektor.
- Neprecizna oznaka za vektor: $\vec{a} = \overrightarrow{AB}$.
- Skup svih vektora označavamo sa V (vektore u ravnini sa V^2 , a vektore u prostoru sa V^3).

- Usmjerene dužine koje leže na paralelnim pravcima te imaju istu orijentaciju i jednaku duljinu definiraju isti vektor.
- Neprecizna oznaka za vektor: $\vec{a} = \overrightarrow{AB}$.
- Skup svih vektora označavamo sa V (vektore u ravnini sa V^2 , a vektore u prostoru sa V^3).
- Neka je O istaknuta (čvrsta točka) u prostoru. Za svaki vektor \vec{a} moguće je odabrati njegovog predstavnika, tako da mu početna točka bude O .

- Usmjerene dužine koje leže na paralelnim pravcima te imaju istu orijentaciju i jednaku duljinu definiraju isti vektor.
- Neprecizna oznaka za vektor: $\vec{a} = \overrightarrow{AB}$.
- Skup svih vektora označavamo sa V (vektore u ravnini sa V^2 , a vektore u prostoru sa V^3).
- Neka je O istaknuta (čvrsta točka) u prostoru. Za svaki vektor \vec{a} moguće je odabrati njegovog predstavnika, tako da mu početna točka bude O .
- Vektor (usmjerenu dužinu) \overrightarrow{OT} nazivamo **radijus-vektor** ili **vektor položaja** točke T . Označimo sa V_0 skup svih radijus-vektora s početkom u O .

Definicija

- Za dva vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ kažemo da su **kolinearna** ako točke O, A, B pripadaju istom pravcu.

Definicija

- Za dva vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ kažemo da su **kolinearna** ako točke O, A, B pripadaju istom pravcu.
- Vektori $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ imaju istu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s iste strane točke O , a imaju različitu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s različitih strana točke O .

Definicija

- Za dva vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ kažemo da su **kolinearna** ako točke O, A, B pripadaju istom pravcu.
- Vektori $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ imaju istu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s iste strane točke O , a imaju različitu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s različitih strana točke O .
- **Nul-vektor** $\vec{0}$ je (jedini) vektor duljine 0. Dakle, $|\vec{0}| = 0$.

Definicija

- Za dva vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ kažemo da su **kolinearna** ako točke O, A, B pripadaju istom pravcu.
- Vektori $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ imaju istu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s iste strane točke O , a imaju različitu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s različitih strana točke O .
- **Nul-vektor** $\vec{0}$ je (jedini) vektor duljine 0. Dakle, $|\vec{0}| = 0$.
- Nema smisla govoriti o smjeru. Vrijedi: $\vec{0} = [\vec{AA}]$, $\forall A \in E^3$.

Definicija

- Za dva vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ kažemo da su **kolinearna** ako točke O, A, B pripadaju istom pravcu.
- Vektori $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ imaju istu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s iste strane točke O , a imaju različitu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s različitih strana točke O .
- **Nul-vektor** $\vec{0}$ je (jedini) vektor duljine 0. Dakle, $|\vec{0}| = 0$.
- Nema smisla govoriti o smjeru. Vrijedi: $\vec{0} = [\vec{AA}]$, $\forall A \in E^3$.
- **Jedinični vektor** \vec{e} je vektor duljine 1. Dakle, $|\vec{e}| = 1$.

Definicija

- Za dva vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ kažemo da su **kolinearna** ako točke O, A, B pripadaju istom pravcu.
- Vektori $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ imaju istu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s iste strane točke O , a imaju različitu orijentaciju ako se točke A i B nalaze s različitih strana točke O .
- **Nul-vektor** $\vec{0}$ je (jedini) vektor duljine 0. Dakle, $|\vec{0}| = 0$.
- Nema smisla govoriti o smjeru. Vrijedi: $\vec{0} = [\vec{AA}]$, $\forall A \in E^3$.
- **Jedinični vektor** \vec{e} je vektor duljine 1. Dakle, $|\vec{e}| = 1$.
- **Suprotni vektor** vektora \vec{a} je vektor $-\vec{a}$ koji ima isti pravac i duljinu kao vektor \vec{a} , ali suprotnu orijentaciju od \vec{a} . Dakle, ako je $\vec{a} = [\vec{AB}]$, onda je $-\vec{a} = [\vec{BA}]$.

Definicija

Neka su $\vec{a} = [\overrightarrow{AB}]$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{BC}]$ vektori. Zbroj vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b} = [\overrightarrow{AB}] + [\overrightarrow{BC}] = [\overrightarrow{AC}]$$

(pravilo trokuta)

Definicija

Neka su $\vec{a} = [\overrightarrow{AB}]$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{BC}]$ vektori. Zbroj vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b} = [\overrightarrow{AB}] + [\overrightarrow{BC}] = [\overrightarrow{AC}]$$

(pravilo trokuta) ili, ako je $\vec{a} = [\overrightarrow{OA}]$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{OB}]$ onda je

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b} = [\overrightarrow{OC}],$$

gdje je C četvrti vrh paralelograma definiranog točkama O, A, B (pravilo paralelograma).

Definicija

Neka su $\vec{a} = [\overrightarrow{AB}]$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{BC}]$ vektori. Zbroj vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b} = [\overrightarrow{AB}] + [\overrightarrow{BC}] = [\overrightarrow{AC}]$$

(pravilo trokuta) ili, ako je $\vec{a} = [\overrightarrow{OA}]$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{OB}]$ onda je

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b} = [\overrightarrow{OC}],$$

gdje je C četvrti vrh paralelograma definiranog točkama O, A, B (pravilo paralelograma).

Poopćenje:

$$\vec{a}_1 + \vec{a}_2 + \cdots + \vec{a}_n = [\overrightarrow{A_0A_1}] + [\overrightarrow{A_1A_2}] + \cdots + [\overrightarrow{A_{n-1}A_n}] = [\overrightarrow{A_0A_n}]$$

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)
- $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$ (svojstvo nul-vektora)

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)
- $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$ (svojstvo nul-vektora)
- $\vec{a} + (-\vec{a}) = -\vec{a} + \vec{a} = \vec{0}$ (svojstvo suprotnog vektora)

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)
- $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$ (svojstvo nul-vektora)
- $\vec{a} + (-\vec{a}) = -\vec{a} + \vec{a} = \vec{0}$ (svojstvo suprotnog vektora)
- $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$ (svojstvo komutativnosti)

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)
- $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$ (svojstvo nul-vektora)
- $\vec{a} + (-\vec{a}) = -\vec{a} + \vec{a} = \vec{0}$ (svojstvo suprotnog vektora)
- $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$ (svojstvo komutativnosti)

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)
- $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$ (svojstvo nul-vektora)
- $\vec{a} + (-\vec{a}) = -\vec{a} + \vec{a} = \vec{0}$ (svojstvo suprotnog vektora)
- $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$ (svojstvo komutativnosti)

Definiramo oduzimanje vektora:

$$\vec{a} - \vec{b} =: \vec{a} + (-\vec{b}),$$

Svojstva zbrajanja vektora

Neka su \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} vektori, tada vrijedi:

- $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ (svojstvo asocijativnosti)
- $\vec{a} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{a} = \vec{a}$ (svojstvo nul-vektora)
- $\vec{a} + (-\vec{a}) = -\vec{a} + \vec{a} = \vec{0}$ (svojstvo suprotnog vektora)
- $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$ (svojstvo komutativnosti)

Definiramo oduzimanje vektora:

$$\vec{a} - \vec{b} =: \vec{a} + (-\vec{b}),$$

ili, ako je $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ onda je

$$\vec{a} - \vec{b} = [\vec{BA}].$$

Definicija

Neka je \vec{a} vektor i $\lambda \in \mathbb{R}$. Produkt skalara λ i vektora \vec{a} je vektor $\vec{c} = \lambda \vec{a}$ zadan sa:

- $|\lambda \vec{a}| = |\lambda| |\vec{a}|$

Definicija

Neka je \vec{a} vektor i $\lambda \in \mathbb{R}$. Produkt skalara λ i vektora \vec{a} je vektor $\vec{c} = \lambda \vec{a}$ zadan sa:

- $|\lambda \vec{a}| = |\lambda| |\vec{a}|$
- vektori \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ su kolinearni

Definicija

Neka je \vec{a} vektor i $\lambda \in \mathbb{R}$. Produkt skalara λ i vektora \vec{a} je vektor $\vec{c} = \lambda \vec{a}$ zadan sa:

- $|\lambda \vec{a}| = |\lambda| |\vec{a}|$
- vektori \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ su kolinearni
- ako je $\lambda > 0$ onda \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ imaju istu orijentaciju, a ako je $\lambda < 0$ onda \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ imaju suprotnu orijentaciju.

Definicija

Neka je \vec{a} vektor i $\lambda \in \mathbb{R}$. Produkt skalara λ i vektora \vec{a} je vektor $\vec{c} = \lambda \vec{a}$ zadan sa:

- $|\lambda \vec{a}| = |\lambda| |\vec{a}|$
- vektori \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ su kolinearni
- ako je $\lambda > 0$ onda \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ imaju istu orijentaciju, a ako je $\lambda < 0$ onda \vec{a} i $\lambda \vec{a}$ imaju suprotnu orijentaciju.
- Za $\lambda = 0$ je $|\lambda \vec{a}| = 0$, pa je $\lambda \vec{a}$ nul-vektor.

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)
- $(\lambda\mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$ (kvaziasocijativnost)

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)
- $(\lambda\mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$ (kvaziasocijativnost)
- $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)
- $(\lambda\mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$ (kvaziasocijativnost)
- $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$
- $-1 \cdot \vec{a} = -\vec{a}$

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)
- $(\lambda\mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$ (kvaziasocijativnost)
- $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$
- $-1 \cdot \vec{a} = -\vec{a}$
- $\lambda \cdot \vec{0} = \vec{0}$, za svaki $\lambda \in \mathbb{R}$

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)
- $(\lambda\mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$ (kvaziasocijativnost)
- $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$
- $-1 \cdot \vec{a} = -\vec{a}$
- $\lambda \cdot \vec{0} = \vec{0}$, za svaki $\lambda \in \mathbb{R}$
- $0 \cdot \vec{a} = \vec{0}$, za svaki $\vec{a} \in V^3$

Svojstva množenja vektora skalarom

Neka su \vec{a} , \vec{b} vektori i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ skalari, tada vrijedi:

- $\lambda (\vec{a} + \vec{b}) = \lambda \vec{a} + \lambda \vec{b}$ (distributivnost prema zbrajanju vektora)
- $(\lambda + \mu) \vec{a} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{a}$ (distributivnost prema zbrajanju skalara)
- $(\lambda\mu) \vec{a} = \lambda (\mu \vec{a})$ (kvaziasocijativnost)
- $1 \cdot \vec{a} = \vec{a}$
- $-1 \cdot \vec{a} = -\vec{a}$
- $\lambda \cdot \vec{0} = \vec{0}$, za svaki $\lambda \in \mathbb{R}$
- $0 \cdot \vec{a} = \vec{0}$, za svaki $\vec{a} \in V^3$
- ako je $\vec{a} \neq \vec{0}$ onda je $\frac{1}{|\vec{a}|} \cdot \vec{a} =: \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = \vec{e}$ jedinični vektor

Koordinatizacija pravca

- odaberimo (brojevni) pravac \mathbf{p}

Koordinatizacija pravca

- odaberimo (brojevni) pravac \mathbf{p}
- točku kojoj je pridružena 0 označimo sa O , a točku kojoj je pridružena 1 označimo sa I

Koordinatizacija pravca

- odaberimo (brojevni) pravac \mathbf{p}
- točku kojoj je pridružena 0 označimo sa O , a točku kojoj je pridružena 1 označimo sa I
- vektor $\vec{i} = \vec{OI}$ je jedinični vektor ($|\vec{OI}| = d(O, I) = 1$)

Koordinatizacija pravca

- odaberimo (brojevni) pravac \mathbf{p}
- točku kojoj je pridružena 0 označimo sa O , a točku kojoj je pridružena 1 označimo sa I
- vektor $\vec{i} = \vec{OI}$ je jedinični vektor ($|\vec{OI}| = d(O, I) = 1$)
- tako smo na pravcu \mathbf{p} zadali koordinatni sustav $(0, \vec{i})$

Koordinatizacija pravca

- odaberimo (brojevni) pravac \mathbf{p}
- točku kojoj je pridružena 0 označimo sa O , a točku kojoj je pridružena 1 označimo sa I
- vektor $\vec{i} = \vec{OI}$ je jedinični vektor ($|\vec{OI}| = d(O, I) = 1$)
- tako smo na pravcu \mathbf{p} zadali koordinatni sustav $(0, \vec{i})$
- svakoj točki $T \in \mathbf{p}$ je jednoznačno pridružen realni broj x (apscisa) i vektor \vec{OT} . Vrijedi:

$$\vec{a} = \vec{OT} = x \cdot \vec{OI} = x \cdot \vec{i} =: [x]$$

Koordinatizacija pravca

- odaberimo (brojevni) pravac \mathbf{p}
- točku kojoj je pridružena 0 označimo sa O , a točku kojoj je pridružena 1 označimo sa I
- vektor $\vec{i} = \vec{OI}$ je jedinični vektor ($|\vec{OI}| = d(O, I) = 1$)
- tako smo na pravcu \mathbf{p} zadali koordinatni sustav $(0, \vec{i})$
- svakoj točki $T \in \mathbf{p}$ je jednoznačno pridružen realni broj x (apscisa) i vektor \vec{OT} . Vrijedi:

$$\vec{a} = \vec{OT} = x \cdot \vec{OI} = x \cdot \vec{i} =: [x]$$

- za točke $T, S \in \mathbf{p}$ i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ vrijedi

$$\lambda \vec{OT} + \mu \vec{OS} = \lambda (x \cdot \vec{i}) + \mu (x' \cdot \vec{i}) = [\lambda x + \mu x'] .$$

(svedeno na operacije s brojevima)

Koordinatizacija ravnine

- odaberimo dva okomita pravca \mathbf{p} i \mathbf{q} koji se sijeku u točki O

Koordinatizacija ravnine

- odaberimo dva okomita pravca \mathbf{p} i \mathbf{q} koji se sijeku u točki O
- na pravcu \mathbf{p} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{i})$, a na pravcu \mathbf{q} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{j})$ tako da je

$$\vec{i} = \overrightarrow{OI}, \quad \vec{j} = \overrightarrow{OJ}, \quad |\vec{i}| = |\vec{j}| = 1,$$

i tako da točka I , rotacijom za $\frac{\pi}{2}$ u pozitivnom smjeru, prelazi u točku J

Koordinatizacija ravnine

- odaberimo dva okomita pravca \mathbf{p} i \mathbf{q} koji se sijeku u točki O
- na pravcu \mathbf{p} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{i})$, a na pravcu \mathbf{q} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{j})$ tako da je

$$\vec{i} = \overrightarrow{OI}, \quad \vec{j} = \overrightarrow{OJ}, \quad |\vec{i}| = |\vec{j}| = 1,$$

i tako da točka I , rotacijom za $\frac{\pi}{2}$ u pozitivnom smjeru, prelazi u točku J

- ovim smo u ravnini π zadali desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j})$

Koordinatizacija ravnine

- odaberimo dva okomita pravca \mathbf{p} i \mathbf{q} koji se sijeku u točki O
- na pravcu \mathbf{p} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{i})$, a na pravcu \mathbf{q} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{j})$ tako da je

$$\vec{i} = \vec{OI}, \quad \vec{j} = \vec{OJ}, \quad |\vec{i}| = |\vec{j}| = 1,$$

i tako da točka I , rotacijom za $\frac{\pi}{2}$ u pozitivnom smjeru, prelazi u točku J

- ovim smo u ravnini π zadali desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j})$
- svakoj točki $T \in \pi$ je jednoznačno pridružen uređeni par realnih brojeva (x, y) i vektor \vec{OT} . Vrijedi:

$$\vec{a} = \vec{OT} = x\vec{i} + y\vec{j} =: \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os

Koordinatizacija ravnine

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os

Koordinatizacija ravnine

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- x i y - koordinate točke T ; x je apscisa, a y je ordinata

Koordinatizacija ravnine

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- x i y - koordinate točke T ; x je apscisa, a y je ordinata
- x i y - skalarne komponente radijus vektora \overrightarrow{OT}

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- x i y - koordinate točke T ; x je apscisa, a y je ordinata
- x i y - skalarne komponente radijus vektora \overrightarrow{OT}
- $x \vec{i}$ i $y \vec{j}$ - vektorske komponente radijus vektora \overrightarrow{OT}

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- x i y - koordinate točke T ; x je apscisa, a y je ordinata
- x i y - skalarne komponente radijus vektora \overrightarrow{OT}
- $x \vec{i}$ i $y \vec{j}$ - vektorske komponente radijus vektora \overrightarrow{OT}
- za točke $T, S \in \pi$ i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ vrijedi

$$\lambda \overrightarrow{OT} + \mu \overrightarrow{OS} = \lambda \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \mu \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda x + \mu x' \\ \lambda y + \mu y' \end{bmatrix}$$

Koordinatizacija prostora

- odabiremo u prostoru \mathbf{E}^3 tri međusobno okomita (brojevna) pravaca \mathbf{p} , \mathbf{q} i \mathbf{r} koji se svi sijeku u točki O

Koordinatizacija prostora

- odabiremo u prostoru \mathbf{E}^3 tri međusobno okomita (brojevena) pravaca \mathbf{p} , \mathbf{q} i \mathbf{r} koji se svi sijeku u točki O
- u ravnini π određenoj pravcima \mathbf{p} i \mathbf{q} zadamo desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j})$ na ranije opisani način

Koordinatizacija prostora

- odabiremo u prostoru \mathbf{E}^3 tri međusobno okomita (brojevna) pravaca \mathbf{p} , \mathbf{q} i \mathbf{r} koji se svi sijeku u točki O
- u ravnini π određenoj pravcima \mathbf{p} i \mathbf{q} zadamo desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j})$ na ranije opisani način
- na pravcu \mathbf{r} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{k})$, tako da vektori \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} zadovoljavaju pravilo desnog vijka

Koordinatizacija prostora

- odabiremo u prostoru \mathbf{E}^3 tri međusobno okomita (brojevena) pravaca \mathbf{p} , \mathbf{q} i \mathbf{r} koji se svi sijeku u točki O
- u ravnini π određenoj pravcima \mathbf{p} i \mathbf{q} zadamo desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j})$ na ranije opisani način
- na pravcu \mathbf{r} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{k})$, tako da vektori \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} zadovoljavaju pravilo desnog vijka
- ovim smo u prostoru \mathbf{E}^3 zadali desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ i pri tome vrijedi

$$\vec{i} = \vec{OI}, \quad \vec{j} = \vec{OJ}, \quad \vec{k} = \vec{OK}, \quad |\vec{i}| = |\vec{j}| = |\vec{k}| = 1$$

Koordinatizacija prostora

- odabiremo u prostoru \mathbf{E}^3 tri međusobno okomita (brojevena) pravaca \mathbf{p} , \mathbf{q} i \mathbf{r} koji se svi sijeku u točki O
- u ravnini π određenoj pravcima \mathbf{p} i \mathbf{q} zadamo desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j})$ na ranije opisani način
- na pravcu \mathbf{r} zadajmo koordinatni sustav $(0, \vec{k})$, tako da vektori \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} zadovoljavaju pravilo desnog vijka
- ovim smo u prostoru \mathbf{E}^3 zadali desni pravokutni koordinatni sustav $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ i pri tome vrijedi

$$\vec{i} = \vec{OI}, \quad \vec{j} = \vec{OJ}, \quad \vec{k} = \vec{OK}, \quad |\vec{i}| = |\vec{j}| = |\vec{k}| = 1$$

- svakoj točki $T \in \mathbf{E}^3$ je jednoznačno pridružena uređena trojka realnih brojeva (x, y, z) i vektor \vec{OT} . Vrijedi:

$$\vec{a} = \vec{OT} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} =: \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$$

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os

Koordinatizacija prostora

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os

Koordinatizacija prostora

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- pravac \mathbf{r} – os aplikata ili z -os

Koordinatizacija prostora

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- pravac \mathbf{r} – os aplikata ili z -os
- x, y, z - koordinate točke T ; x je apscisa, y je ordinata, a z aplikata

Koordinatizacija prostora

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- pravac \mathbf{r} – os aplikata ili z -os
- x, y, z - koordinate točke T ; x je apscisa, y je ordinata, a z aplikata
- x, y, z - skalarne komponente radijus vektora \overrightarrow{OT}

Koordinatizacija prostora

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- pravac \mathbf{r} – os aplikata ili z -os
- x, y, z - koordinate točke T ; x je apscisa, y je ordinata, a z aplikata
- x, y, z - skalarne komponente radijus vektora \vec{OT}
- $x \vec{i}, y \vec{j}, z \vec{k}$ - vektorske komponente radijus vektora \vec{OT}

Koordinatizacija prostora

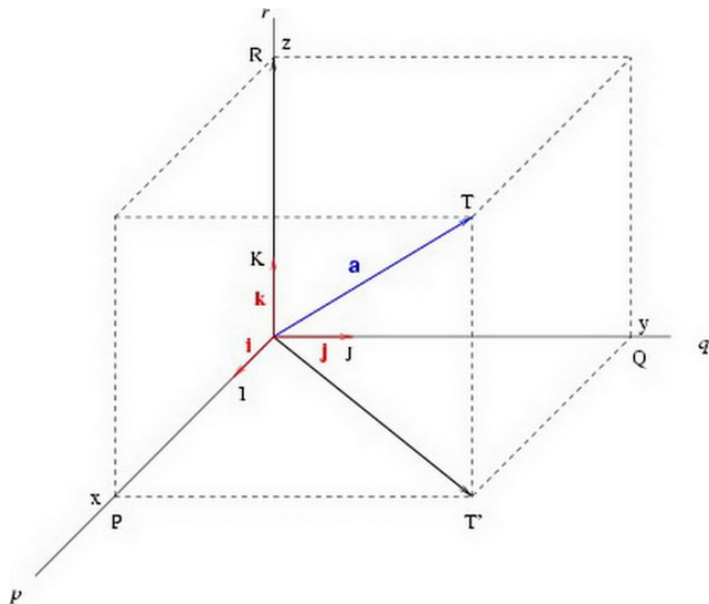
- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- pravac \mathbf{r} – os aplikata ili z -os
- x, y, z - koordinate točke T ; x je apscisa, y je ordinata, a z aplikata
- x, y, z - skalarne komponente radijus vektora \vec{OT}
- $x \vec{i}, y \vec{j}, z \vec{k}$ - vektorske komponente radijus vektora \vec{OT}
- prostor \mathbf{E}^3 je podijeljen u 8 oktanata

Koordinatizacija prostora

- pravac \mathbf{p} – os apscisa ili x -os
- pravac \mathbf{q} – os ordinata ili y -os
- pravac \mathbf{r} – os aplikata ili z -os
- x, y, z - koordinate točke T ; x je apscisa, y je ordinata, a z aplikata
- x, y, z - skalarne komponente radijus vektora \vec{OT}
- $x \vec{i}, y \vec{j}, z \vec{k}$ - vektorske komponente radijus vektora \vec{OT}
- prostor \mathbf{E}^3 je podijeljen u 8 oktanata
- za točke $T, S \in \mathbf{E}^3$ i $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ vrijedi

$$\lambda \vec{OT} + \mu \vec{OS} = \lambda \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{bmatrix} + \mu \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda x_1 + \mu x_2 \\ \lambda y_1 + \mu y_2 \\ \lambda z_1 + \mu z_2 \end{bmatrix}$$

Koordinatizacija prostora



Koordinatizacija prostora

Neka je u koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ zadan vektor $\vec{a} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$.

Tada je:

Neka je u koordinatnom sustavu $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ zadan vektor $\vec{a} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$.

Tada je:

- duljina ili norma vektora $\vec{a} = \overrightarrow{OT}$ jednaka

$$|\vec{a}| = \left| \overrightarrow{OT} \right| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

(vidi se geometrijski: $\left| \overrightarrow{OT} \right| = d(O, T)$).

Neka je u koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ zadan vektor $\vec{a} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$.

Tada je:

- duljina ili norma vektora $\vec{a} = \overrightarrow{OT}$ jednaka

$$|\vec{a}| = \left| \overrightarrow{OT} \right| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

(vidi se geometrijski: $\left| \overrightarrow{OT} \right| = d(O, T)$).

- ako je $\vec{a} \neq \vec{0}$, onda je pripadni jedinični vektor jednak

$$\vec{a}_0 = \frac{1}{|\vec{a}|} \cdot \vec{a} = \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = \frac{x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$\left(|\vec{a}_0| = \left| \frac{1}{|\vec{a}|} \cdot \vec{a} \right| = \frac{1}{|\vec{a}|} \cdot |\vec{a}| = 1 \right).$$

Definicija

Neka su $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ vektori u prostoru \mathbf{E}^3 i $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$. Vektor

$$\vec{a} = \lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k$$

nazivamo **linearna kombinacija** vektora $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$.

Definicija

Neka su $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ vektori u prostoru \mathbf{E}^3 i $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$. Vektor

$$\vec{a} = \lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k$$

nazivamo **linearna kombinacija** vektora $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$.

Definicija

Za vektore $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ kažemo da su **linearno nezavisni** ako za sve $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$ vrijedi

$$\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = \vec{0} \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_k = 0$$

U protivnom kažemo da su vektori $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ **linearno zavisni**.

Drugim riječima, za vektore $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ kažemo da su linearno zavisni ako postoje skalari $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$, od kojih je barem jedan različit od nule, takvi da je

$$\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = \vec{0}.$$

Drugim riječima, za vektore $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ kažemo da su linearno zavisni ako postoje skalari $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$, od kojih je barem jedan različit od nule, takvi da je

$$\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = \vec{0}.$$

Ako su vektori $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ linearno zavisni, onda barem jedan od njih možemo izraziti kao linearnu kombinaciju ostalih,

Drugim riječima, za vektore $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ kažemo da su linearno zavisni ako postoje skalari $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$, od kojih je barem jedan različit od nule, takvi da je

$$\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = \vec{0}.$$

Ako su vektori $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ linearno zavisni, onda barem jedan od njih možemo izraziti kao linearnu kombinaciju ostalih, i obratno, ako se barem jedan od vektora $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ može izraziti kao linearna kombinacija ostalih, onda su vektori $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$ linearno zavisni.

- **dva** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **kolinearna**

- **dva** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **kolinearna**
- **tri** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **komplanarna**

- **dva** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **kolinearna**
- **tri** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **komplanarna**
- svaka četiri vektora u prostoru su linearno zavisna

- **dva** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **kolinearna**
- **tri** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **komplanarna**
- svaka četiri vektora u prostoru su linearno zavisna
- Svaka tri linearno nezavisna vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} u prostoru \mathbf{E}^3 čine **bazu prostora \mathbf{E}^3**

- **dva** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **kolinearna**
- **tri** vektora su linearno zavisna ako i samo ako su **komplanarna**
- svaka četiri vektora u prostoru su linearno zavisna
- Svaka tri linearno nezavisna vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} u prostoru \mathbf{E}^3 čine **bazu prostora \mathbf{E}^3**
- To znači da se svaki vektor \vec{d} u prostoru \mathbf{E}^3 može na jedinstven način izraziti kao linearna kombinacija vektora baze \vec{a} , \vec{b} i \vec{c}

$$\vec{d} = \alpha \vec{a} + \beta \vec{b} + \gamma \vec{c} \text{ za neke } \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$$

Definicija

Kut između vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ je (manji) kut između usmjerenih dužina \vec{OA} i \vec{OB} , tj.

$$\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b}) =: \sphericalangle(\vec{OA}, \vec{OB}), \quad 0 \leq \varphi \leq \pi$$

Definicija

Kut između vektora $\vec{a} = [\vec{OA}]$ i $\vec{b} = [\vec{OB}]$ je (manji) kut između usmjerenih dužina \vec{OA} i \vec{OB} , tj.

$$\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b}) =: \sphericalangle(\vec{OA}, \vec{OB}), \quad 0 \leq \varphi \leq \pi$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} i \vec{b} i neka je $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$.

Skalarni umnožak vektora \vec{a} i \vec{b} je realan broj (skalar)

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \varphi.$$

Napomena

Napomena: Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$, onda $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \cdot \vec{b} =: 0.$$

Napomena

Napomena: Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$, onda $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \cdot \vec{b} =: 0.$$

Neka su $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$. Tada vrijedi:

- S1 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{a} \perp \vec{b}$ (tj. $\varphi = \frac{\pi}{2}$)

Napomena

Napomena: Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$, onda $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \cdot \vec{b} =: 0.$$

Neka su $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$. Tada vrijedi:

- S1 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{a} \perp \vec{b}$ (tj. $\varphi = \frac{\pi}{2}$)
- S2 $\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$

Napomena

Napomena: Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$, onda $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \cdot \vec{b} =: 0.$$

Neka su $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$. Tada vrijedi:

- S1 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{a} \perp \vec{b}$ (tj. $\varphi = \frac{\pi}{2}$)
- S2 $\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$
- S3 $\lambda(\vec{a} \cdot \vec{b}) = (\lambda\vec{a}) \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot (\lambda\vec{b})$ (homogenost)

Napomena

Napomena: Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$, onda $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \cdot \vec{b} =: 0.$$

Neka su $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$. Tada vrijedi:

- S1 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{a} \perp \vec{b}$ (tj. $\varphi = \frac{\pi}{2}$)
- S2 $\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$
- S3 $\lambda(\vec{a} \cdot \vec{b}) = (\lambda\vec{a}) \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot (\lambda\vec{b})$ (homogenost)
- S4 $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$ (komutativnost)

Napomena

Napomena: Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$, onda $\varphi = \sphericalangle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \cdot \vec{b} =: 0.$$

Neka su $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$. Tada vrijedi:

- S1 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{a} \perp \vec{b}$ (tj. $\varphi = \frac{\pi}{2}$)
- S2 $\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$
- S3 $\lambda(\vec{a} \cdot \vec{b}) = (\lambda\vec{a}) \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot (\lambda\vec{b})$ (homogenost)
- S4 $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$ (komutativnost)
- S5 $\vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c}$ (distributivnost)

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte
 $(2\vec{a} - \vec{b}) \cdot (3\vec{a} + 2\vec{b})$.

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte

$$(2\vec{a} - \vec{b}) \cdot (3\vec{a} + 2\vec{b}).$$

$$(2\vec{a} - \vec{b}) \cdot (3\vec{a} + 2\vec{b}) \stackrel{S5}{=}$$

$$= 2\vec{a} \cdot 3\vec{a} + 2\vec{a} \cdot 2\vec{b} + (-\vec{b}) \cdot 3\vec{a} + (-\vec{b}) \cdot 2\vec{b} \stackrel{S3, S2}{=}$$

$$= 6|\vec{a}|^2 + \vec{a} \cdot \vec{b} - 2|\vec{b}|^2 \stackrel{S1}{=} 6 \cdot 1^2 + 0 - 2 \cdot 2^2 = -2$$

Definicija

Neka su dani vektori $\vec{a} = [\overrightarrow{OA}] \neq \vec{0}$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{OB}]$. Neka je točka B' ortogonalna projekcija točke B na pravac određen točkama O i A . Tada vektor

$$\vec{b}_{\vec{a}} = [\overrightarrow{OB'}] = |\vec{b}| \cos \varphi \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = |\vec{b}| \cos \varphi \cdot \vec{a}_0$$

nazivamo vektorska projekcija vektora \vec{b} na vektor \vec{a} .

Definicija

Neka su dani vektori $\vec{a} = [\overrightarrow{OA}] \neq \vec{0}$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{OB}]$. Neka je točka B' ortogonalna projekcija točke B na pravac određen točkama O i A . Tada vektor

$$\vec{b}_{\vec{a}} = [\overrightarrow{OB'}] = |\vec{b}| \cos \varphi \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = |\vec{b}| \cos \varphi \cdot \vec{a}_0$$

nazivamo vektorska projekcija vektora \vec{b} na vektor \vec{a} .

Skalar

$$\pi_{\vec{a}}(\vec{b}) = b_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cos \varphi$$

nazivamo skalarna projekcija vektora \vec{b} na vektor \vec{a} .

Definicija

Neka su dani vektori $\vec{a} = [\overrightarrow{OA}] \neq \vec{0}$ i $\vec{b} = [\overrightarrow{OB}]$. Neka je točka B' ortogonalna projekcija točke B na pravac određen točkama O i A . Tada vektor

$$\vec{b}_{\vec{a}} = [\overrightarrow{OB'}] = |\vec{b}| \cos \varphi \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = |\vec{b}| \cos \varphi \cdot \vec{a}_0$$

nazivamo vektorska projekcija vektora \vec{b} na vektor \vec{a} .

Skalar

$$\pi_{\vec{a}}(\vec{b}) = b_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cos \varphi$$

nazivamo skalarna projekcija vektora \vec{b} na vektor \vec{a} .

$$\text{Vrijedi: } \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| b_{\vec{a}} = |\vec{b}| a_{\vec{b}}$$

Skalarni produkt i koordinatizacija

U pravokutnom koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, iz definicije skalarnog umnoška, slijedi:

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{j} = \vec{k} \cdot \vec{k} = 1, \quad (1.1)$$

$$\vec{i} \cdot \vec{j} = \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{i} = 0 \quad \stackrel{S4}{\Rightarrow} \quad \vec{j} \cdot \vec{i} = \vec{k} \cdot \vec{j} = \vec{i} \cdot \vec{j} = 0. \quad (1.2)$$

Skalarni produkt i koordinatizacija

U pravokutnom koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, iz definicije skalarnog umnoška, slijedi:

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{j} = \vec{k} \cdot \vec{k} = 1, \quad (1.1)$$

$$\vec{i} \cdot \vec{j} = \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{i} = 0 \quad \stackrel{S4}{\Rightarrow} \quad \vec{j} \cdot \vec{i} = \vec{k} \cdot \vec{j} = \vec{i} \cdot \vec{j} = 0. \quad (1.2)$$

Za vektore $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$ i $\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}$ je

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}) \cdot (b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}) = \dots (\text{svojstva})$$

$$= a_x b_x \vec{i} \cdot \vec{i} + a_x b_y \vec{i} \cdot \vec{j} + \dots + a_z b_y \vec{k} \cdot \vec{j} + a_z b_z \vec{k} \cdot \vec{k} =$$

$$= \dots (1.1 \text{ i } 1.2) \dots = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$$

Specijalno vrijedi:

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = a_x^2 + a_y^2 + a_z^2 = |\vec{a}|^2.$$

Specijalno vrijedi:

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = a_x^2 + a_y^2 + a_z^2 = |\vec{a}|^2.$$

Kut između vektora \vec{a} i \vec{b} :

$$\cos \angle (\vec{a}, \vec{b}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|} = \frac{a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z}{\sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2} \cdot \sqrt{b_x^2 + b_y^2 + b_z^2}}$$

Prikloni kutevi

Prikloni kutevi α, β, γ vektora $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k} \neq \vec{0}$ su kutevi koje taj vektor zatvara s vektorima \vec{i}, \vec{j} i \vec{k} , redom.

Prikloni kutevi

Prikloni kutevi α , β , γ vektora $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k} \neq \vec{0}$ su kutevi koje taj vektor zatvara s vektorima \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} , redom.

Budući je

$$\sphericalangle(\vec{a}, \vec{i}) = \sphericalangle(\vec{a}_0, \vec{i}),$$

onda je

$$\cos \alpha = \cos \sphericalangle(\vec{a}, \vec{i}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{i}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{i}|} = \frac{a_x}{\sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}},$$

$$\cos \beta = \cos \sphericalangle(\vec{a}, \vec{j}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{j}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{j}|} = \frac{a_y}{\sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}},$$

$$\cos \gamma = \cos \sphericalangle(\vec{a}, \vec{k}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{k}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{k}|} = \frac{a_z}{\sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}}.$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} i \vec{b} i neka je $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$.

Vektorski umnožak vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ sa svojstvima:

$$\textcircled{1} \quad \left| \vec{a} \times \vec{b} \right| = \left| \vec{a} \right| \cdot \left| \vec{b} \right| \cdot \sin \varphi$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} i \vec{b} i neka je $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$.

Vektorski umnožak vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ sa svojstvima:

$$① \quad \left| \vec{a} \times \vec{b} \right| = \left| \vec{a} \right| \cdot \left| \vec{b} \right| \cdot \sin \varphi$$

$$② \quad \left(\vec{a} \times \vec{b} \right) \perp \vec{a} \quad i \quad \left(\vec{a} \times \vec{b} \right) \perp \vec{b}$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} i \vec{b} i neka je $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$.

Vektorski umnožak vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ sa svojstvima:

- 1 $|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$
- 2 $(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{a}$ i $(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{b}$
- 3 Trojka $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b})$ čini desni koordinatni sustav.

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} i \vec{b} i neka je $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$.

Vektorski umnožak vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ sa svojstvima:

- 1 $|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$
- 2 $(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{a}$ i $(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{b}$
- 3 Trojka $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b})$ čini desni koordinatni sustav.

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} i \vec{b} i neka je $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$.

Vektorski umnožak vektora \vec{a} i \vec{b} je vektor $\vec{a} \times \vec{b}$ sa svojstvima:

- 1 $|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$
- 2 $(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{a}$ i $(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{b}$
- 3 Trojka $(\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b})$ čini desni koordinatni sustav.

Napomena

Ako je $\vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ onda $\varphi = \angle(\vec{a}, \vec{b})$ nije definiran, pa definiramo

$$\vec{a} \times \vec{b} =: \vec{0}$$

Svojstva vektorskog produkta

Geometrijska interpretacija: Duljina vektora $\vec{a} \times \vec{b}$ jednaka je površini paralelograma P_{pg} , što ga definiraju vektori \vec{a} i \vec{b}

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi = |\vec{a}| \cdot v_{\vec{a}} = P_{pg},$$

gdje je $v_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ visina na stranicu (vektor) \vec{a} .

Svojstva vektorskog produkta

Geometrijska interpretacija: Duljina vektora $\vec{a} \times \vec{b}$ jednaka je površini paralelograma P_{pg} , što ga definiraju vektori \vec{a} i \vec{b}

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi = |\vec{a}| \cdot v_{\vec{a}} = P_{pg},$$

gdje je $v_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ visina na stranicu (vektor) \vec{a} .

Neka su \vec{a} , \vec{b} , \vec{c} vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$, tada vrijedi:

- V1 $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili \vec{a} i \vec{b} su kolinearni

Svojstva vektorskog produkta

Geometrijska interpretacija: Duljina vektora $\vec{a} \times \vec{b}$ jednaka je površini paralelograma P_{pg} , što ga definiraju vektori \vec{a} i \vec{b}

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi = |\vec{a}| \cdot v_{\vec{a}} = P_{pg},$$

gdje je $v_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ visina na stranicu (vektor) \vec{a} .

Neka su \vec{a} , \vec{b} , \vec{c} vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$, tada vrijedi:

- V1 $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili \vec{a} i \vec{b} su kolinearni
- V2 $\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$ (antikomutativnost)

Svojstva vektorskog produkta

Geometrijska interpretacija: Duljina vektora $\vec{a} \times \vec{b}$ jednaka je površini paralelograma P_{pg} , što ga definiraju vektori \vec{a} i \vec{b}

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi = |\vec{a}| \cdot v_{\vec{a}} = P_{pg},$$

gdje je $v_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ visina na stranicu (vektor) \vec{a} .

Neka su \vec{a} , \vec{b} , \vec{c} vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$, tada vrijedi:

- V1 $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili \vec{a} i \vec{b} su kolinearni
- V2 $\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$ (antikomutativnost)
- V3 $\lambda(\vec{a} \times \vec{b}) = (\lambda\vec{a}) \times \vec{b} = \vec{a} \times (\lambda\vec{b})$ (homogenost)

Svojstva vektorskog produkta

Geometrijska interpretacija: Duljina vektora $\vec{a} \times \vec{b}$ jednaka je površini paralelograma P_{pg} , što ga definiraju vektori \vec{a} i \vec{b}

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi = |\vec{a}| \cdot v_{\vec{a}} = P_{pg},$$

gdje je $v_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ visina na stranicu (vektor) \vec{a} .

Neka su \vec{a} , \vec{b} , \vec{c} vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$, tada vrijedi:

- V1 $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili \vec{a} i \vec{b} su kolinearni
- V2 $\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$ (antikomutativnost)
- V3 $\lambda(\vec{a} \times \vec{b}) = (\lambda\vec{a}) \times \vec{b} = \vec{a} \times (\lambda\vec{b})$ (homogenost)
- V4 $(\vec{a} + \vec{b}) \times \vec{c} = \vec{a} \times \vec{c} + \vec{b} \times \vec{c}$ (distributivnost).

Svojstva vektorskog produkta

Geometrijska interpretacija: Duljina vektora $\vec{a} \times \vec{b}$ jednaka je površini paralelograma P_{pg} , što ga definiraju vektori \vec{a} i \vec{b}

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi = |\vec{a}| \cdot v_{\vec{a}} = P_{pg},$$

gdje je $v_{\vec{a}} = |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ visina na stranicu (vektor) \vec{a} .

Neka su \vec{a} , \vec{b} , \vec{c} vektori i $\lambda \in \mathbb{R}$, tada vrijedi:

- V1 $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili \vec{a} i \vec{b} su kolinearni
- V2 $\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$ (antikomutativnost)
- V3 $\lambda(\vec{a} \times \vec{b}) = (\lambda\vec{a}) \times \vec{b} = \vec{a} \times (\lambda\vec{b})$ (homogenost)
- V4 $(\vec{a} + \vec{b}) \times \vec{c} = \vec{a} \times \vec{c} + \vec{b} \times \vec{c}$ (distributivnost).
- V1' specijalno, vrijedi $\vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$ za svaki vektor \vec{a}

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte površinu paralelograma P što ga definiraju vektori $2\vec{a} - \vec{b}$ i $\vec{a} + \vec{b}$.

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte površinu paralelograma P što ga definiraju vektori $2\vec{a} - \vec{b}$ i $\vec{a} + \vec{b}$.

$$(2\vec{a} - \vec{b}) \times (\vec{a} + \vec{b}) \stackrel{V4}{=}$$

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte površinu paralelograma P što ga definiraju vektori $2\vec{a} - \vec{b}$ i $\vec{a} + \vec{b}$.

$$\begin{aligned} & (2\vec{a} - \vec{b}) \times (\vec{a} + \vec{b}) \stackrel{V4}{=} \\ & = 2\vec{a} \times \vec{a} + 2\vec{a} \times \vec{b} + (-\vec{b}) \times \vec{a} + (-\vec{b}) \times \vec{b} = \end{aligned}$$

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte površinu paralelograma P što ga definiraju vektori $2\vec{a} - \vec{b}$ i $\vec{a} + \vec{b}$.

$$\begin{aligned} & (2\vec{a} - \vec{b}) \times (\vec{a} + \vec{b}) \stackrel{V4}{=} \\ & = 2\vec{a} \times \vec{a} + 2\vec{a} \times \vec{b} + (-\vec{b}) \times \vec{a} + (-\vec{b}) \times \vec{b} = \\ & \stackrel{V2, V1', V3}{=} \vec{0} + 2(\vec{a} \times \vec{b}) + (\vec{a} \times \vec{b}) + \vec{0} = 3(\vec{a} \times \vec{b}) \end{aligned}$$

Primjer

Neka je $|\vec{a}| = 1$, $|\vec{b}| = 2$ i $\vec{a} \perp \vec{b}$. Izračunajte površinu paralelograma P što ga definiraju vektori $2\vec{a} - \vec{b}$ i $\vec{a} + \vec{b}$.

$$(2\vec{a} - \vec{b}) \times (\vec{a} + \vec{b}) \stackrel{V4}{=}$$

$$= 2\vec{a} \times \vec{a} + 2\vec{a} \times \vec{b} + (-\vec{b}) \times \vec{a} + (-\vec{b}) \times \vec{b} =$$

$$\stackrel{V2, V1', V3}{=} \vec{0} + 2(\vec{a} \times \vec{b}) + (\vec{a} \times \vec{b}) + \vec{0} = 3(\vec{a} \times \vec{b})$$

Dakle

$$P = \left| 3(\vec{a} \times \vec{b}) \right| = 3|\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \frac{\pi}{2} = 3 \cdot 1 \cdot 2 \cdot 1 = 6.$$

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

$$\vec{i} \times \vec{j} = \vec{k} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k},$$

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

$$\vec{i} \times \vec{j} = \vec{k} \stackrel{V2.}{\Leftrightarrow} \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k},$$

$$\vec{j} \times \vec{k} = \vec{i} \stackrel{V2.}{\Leftrightarrow} \vec{k} \times \vec{j} = -\vec{i}, \quad \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j} \stackrel{V2.}{\Leftrightarrow} \vec{i} \times \vec{k} = -\vec{j}.$$

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

$$\vec{i} \times \vec{j} = \vec{k} \stackrel{V2.}{\Leftrightarrow} \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k},$$

$$\vec{j} \times \vec{k} = \vec{i} \stackrel{V2.}{\Leftrightarrow} \vec{k} \times \vec{j} = -\vec{i}, \quad \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j} \stackrel{V2.}{\Leftrightarrow} \vec{i} \times \vec{k} = -\vec{j}.$$

Za vektore $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$ i $\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}$ je

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

$$\vec{i} \times \vec{j} = \vec{k} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k},$$

$$\vec{j} \times \vec{k} = \vec{i} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{k} \times \vec{j} = -\vec{i}, \quad \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{i} \times \vec{k} = -\vec{j}.$$

Za vektore $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$ i $\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}$ je

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}) \times (b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}) =$$

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

$$\vec{i} \times \vec{j} = \vec{k} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k},$$

$$\vec{j} \times \vec{k} = \vec{i} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{k} \times \vec{j} = -\vec{i}, \quad \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{i} \times \vec{k} = -\vec{j}.$$

Za vektore $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$ i $\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}$ je

$$\begin{aligned} \vec{a} \times \vec{b} &= (a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}) \times (b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}) = \\ &= a_x b_x \vec{i} \times \vec{i} + a_x b_y \vec{i} \times \vec{j} + \dots + a_z b_y \vec{k} \times \vec{j} + a_z b_z \vec{k} \times \vec{k} = \end{aligned}$$

Vektorski produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ vrijedi:

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0},$$

$$\vec{i} \times \vec{j} = \vec{k} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k},$$

$$\vec{j} \times \vec{k} = \vec{i} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{k} \times \vec{j} = -\vec{i}, \quad \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j} \stackrel{V2.}{\Rightarrow} \vec{i} \times \vec{k} = -\vec{j}.$$

Za vektore $\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$ i $\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}$ je

$$\begin{aligned} \vec{a} \times \vec{b} &= (a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}) \times (b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k}) = \\ &= a_x b_x \vec{i} \times \vec{i} + a_x b_y \vec{i} \times \vec{j} + \dots + a_z b_y \vec{k} \times \vec{j} + a_z b_z \vec{k} \times \vec{k} = \\ &= (a_y b_z - a_z b_y) \vec{i} - (a_x b_z - a_z b_x) \vec{j} + (a_x b_y - a_y b_x) \vec{k} \end{aligned}$$

Determinanta matrice trećeg reda

Determinanta matrice trećeg reda:

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = x_1 y_2 z_3 - x_1 y_3 z_2 - x_2 y_1 z_3 + x_2 y_3 z_1 + x_3 y_1 z_2 - x_3 y_2 z_1$$

Determinanta matrice trećeg reda

Determinanta matrice trećeg reda:

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = x_1 y_2 z_3 - x_1 y_3 z_2 - x_2 y_1 z_3 + x_2 y_3 z_1 + x_3 y_1 z_2 - x_3 y_2 z_1$$

- Zamjenom dvaju redaka (ili dvaju stupaca), determinanta mijenja predznak.

Determinanta matrice trećeg reda

Determinanta matrice trećeg reda:

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = x_1 y_2 z_3 - x_1 y_3 z_2 - x_2 y_1 z_3 + x_2 y_3 z_1 + x_3 y_1 z_2 - x_3 y_2 z_1$$

- Zamjenom dvaju redaka (ili dvaju stupaca), determinanta mijenja predznak.
- Ako elemente jednog stupca (ili retka) pomnožimo skalarom λ , onda se i vrijednost determinante množi s λ .

Determinanta matrice trećeg reda

Determinanta matrice trećeg reda:

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = x_1 y_2 z_3 - x_1 y_3 z_2 - x_2 y_1 z_3 + x_2 y_3 z_1 + x_3 y_1 z_2 - x_3 y_2 z_1$$

- Zamjenom dvaju redaka (ili dvaju stupaca), determinanta mijenja predznak.
- Ako elemente jednog stupca (ili retka) pomnožimo skalarom λ , onda se i vrijednost determinante množi s λ .
- Ako su dva retka (ili dva stupca) proporcionalna, determinanta je 0.

Determinanta matrice trećeg reda

Determinanta matrice trećeg reda:

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{vmatrix} = x_1 y_2 z_3 - x_1 y_3 z_2 - x_2 y_1 z_3 + x_2 y_3 z_1 + x_3 y_1 z_2 - x_3 y_2 z_1$$

- Zamjenom dvaju redaka (ili dvaju stupaca), determinanta mijenja predznak.
- Ako elemente jednog stupca (ili retka) pomnožimo skalarom λ , onda se i vrijednost determinante množi s λ .
- Ako su dva retka (ili dva stupca) proporcionalna, determinanta je 0.
- Vektorski produkt $\vec{a} \times \vec{b}$ se može izračunati pomoću determinante:

$$\begin{aligned} \vec{a} \times \vec{b} &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix} = \\ &= (a_y b_z - a_z b_y) \vec{i} - (a_x b_z - a_z b_x) \vec{j} + (a_x b_y - a_y b_x) \vec{k}. \end{aligned}$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} . Mješoviti umnožak vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} je umnožak (skalar) $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$.

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} . **Mješoviti umnožak** vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} je umnožak (skalar) $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$. Oznaka:

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} =: [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} . **Mješoviti umnožak** vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} je umnožak (skalar) $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$. Oznaka:

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} =: [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]$$

Svojstva:

- M1 $[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{c} = \vec{0}$ ili \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} su komplanarni

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} . Mješoviti umnožak vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} je umnožak (skalar) $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$. Oznaka:

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} =: [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]$$

Svojstva:

- M1 $[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{c} = \vec{0}$ ili \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} su komplanarni
- M2 $[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] > 0 \Leftrightarrow \vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ čine desni koordinatni sustav

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} . Mješoviti umnožak vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} je umnožak (skalar) $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c}$. Oznaka:

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} =: [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}]$$

Svojstva:

- M1 $[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = 0 \Leftrightarrow \vec{a} = \vec{0}$ ili $\vec{b} = \vec{0}$ ili $\vec{c} = \vec{0}$ ili \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} su komplanarni
- M2 $[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] > 0 \Leftrightarrow \vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ čine desni koordinatni sustav
- M2' $[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] < 0 \Leftrightarrow \vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ čine lijevi koordinatni sustav

Mješoviti produkt

Geometrijska interpretacija: Vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} definiraju paralelepiped (volumena V).

Mješoviti produkt

Geometrijska interpretacija: Vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} definiraju paralelepiped (volumena V). Ako je

$$\psi = \sphericalangle \left(\vec{a} \times \vec{b}, \vec{c} \right),$$

onda je visina paralelepipeda na bazu (paralelogram) definiranu vektorima \vec{a} i \vec{b} jednaka $v = \pm |\vec{c}| \cdot \cos \psi$.

Mješoviti produkt

Geometrijska interpretacija: Vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} definiraju paralelepiped (volumena V). Ako je

$$\psi = \angle \left(\vec{a} \times \vec{b}, \vec{c} \right),$$

onda je visina paralelepipeda na bazu (paralelogram) definiranu vektorima \vec{a} i \vec{b} jednaka $v = \pm |\vec{c}| \cdot \cos \psi$.

Sada je

$$\left(\vec{a} \times \vec{b} \right) \cdot \vec{c} = \left| \vec{a} \times \vec{b} \right| \cdot |\vec{c}| \cdot \cos \psi = P_{pg} \cdot (\pm v) = \pm V$$

odnosno

$$\left| \left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] \right| = V$$

Mješoviti produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ za vektore

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k},$$

$$\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k} \text{ i}$$

$$\vec{c} = c_x \vec{i} + c_y \vec{j} + c_z \vec{k} \text{ vrijedi:}$$

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} =$$

Mješoviti produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ za vektore

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k},$$

$$\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k} \text{ i}$$

$$\vec{c} = c_x \vec{i} + c_y \vec{j} + c_z \vec{k} \text{ vrijedi:}$$

$$\begin{aligned} [\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] &= (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = \\ &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix} \cdot (c_x \vec{i} + c_y \vec{j} + c_z \vec{k}) = \end{aligned}$$

Mješoviti produkt i koordinatizacija

U koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ za vektore

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k},$$

$$\vec{b} = b_x \vec{i} + b_y \vec{j} + b_z \vec{k} \text{ i}$$

$$\vec{c} = c_x \vec{i} + c_y \vec{j} + c_z \vec{k} \text{ vrijedi:}$$

$$[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}] = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} =$$

$$= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix} \cdot (c_x \vec{i} + c_y \vec{j} + c_z \vec{k}) =$$

$$= \dots (\text{svojstva skal. umn.}) \dots = \begin{vmatrix} a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \\ c_x & c_y & c_z \end{vmatrix}.$$

Mješoviti produkt i koordinatizacija

Iz svojstava determinante slijedi:

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = \left[\vec{c}, \vec{a}, \vec{b} \right] = \left[\vec{b}, \vec{c}, \vec{a} \right]. \quad (1)$$

Mješoviti produkt i koordinatizacija

Iz svojstava determinante slijedi:

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = \left[\vec{c}, \vec{a}, \vec{b} \right] = \left[\vec{b}, \vec{c}, \vec{a} \right]. \quad (1)$$

Budući je $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} \stackrel{V2.}{=} -(\vec{b} \times \vec{a}) \cdot \vec{c}$ imamo

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = - \left[\vec{b}, \vec{a}, \vec{c} \right] = - \left[\vec{a}, \vec{c}, \vec{b} \right] = - \left[\vec{c}, \vec{b}, \vec{a} \right]. \quad (2)$$

Mješoviti produkt i koordinatizacija

Iz svojstava determinante slijedi:

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = \left[\vec{c}, \vec{a}, \vec{b} \right] = \left[\vec{b}, \vec{c}, \vec{a} \right]. \quad (1)$$

Budući je $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} \stackrel{V2.}{=} -(\vec{b} \times \vec{a}) \cdot \vec{c}$ imamo

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = -\left[\vec{b}, \vec{a}, \vec{c} \right] = -\left[\vec{a}, \vec{c}, \vec{b} \right] = -\left[\vec{c}, \vec{b}, \vec{a} \right]. \quad (2)$$

Svojstva (1) i (2) vrijede i ako vektori nisu zadani u koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

Mješoviti produkt i koordinatizacija

Iz svojstava determinante slijedi:

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = \left[\vec{c}, \vec{a}, \vec{b} \right] = \left[\vec{b}, \vec{c}, \vec{a} \right]. \quad (1)$$

Budući je $(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} \stackrel{V2.}{=} -(\vec{b} \times \vec{a}) \cdot \vec{c}$ imamo

$$\left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] = -\left[\vec{b}, \vec{a}, \vec{c} \right] = -\left[\vec{a}, \vec{c}, \vec{b} \right] = -\left[\vec{c}, \vec{b}, \vec{a} \right]. \quad (2)$$

Svojstva (1) i (2) vrijede i ako vektori nisu zadani u koordinatnom sustavu $(0, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

Budući da svaka tri nekomplanarna (ne-nul) vektora $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ u prostoru \mathbf{E}^3 čine bazu prostora \mathbf{E}^3 ($\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ su linearno nezavisni), onda vrijedi:

$$\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \text{ je baza } \mathbf{E}^3 \Leftrightarrow \left[\vec{a}, \vec{b}, \vec{c} \right] \neq 0$$

- vektorski produkt **NIJE** asocijativan, tj. općenito vrijedi

$$\left(\vec{a} \times \vec{b}\right) \times \vec{c} \neq \vec{a} \times \left(\vec{b} \times \vec{c}\right)$$

- vektorski produkt **NIJE** asocijativan, tj. općenito vrijedi

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} \neq \vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})$$

Definicija

Neka su dani vektori \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} . **Vektorsko-vektorski umnožak** vektora \vec{a} , \vec{b} i \vec{c} je vektor:

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}.$$

Svojstva vektorsko-vektorskog produkta

Uočimo:

- $\vec{a} \times \vec{b}$ je okomit na ravninu razapetu s \vec{a} i \vec{b}

Svojstva vektorsko-vektorskog produkta

Uočimo:

- $\vec{a} \times \vec{b}$ je okomit na ravninu razapetu s \vec{a} i \vec{b}
- $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ je okomit na $\vec{a} \times \vec{b}$

Svojstva vektorsko-vektorskog produkta

Uočimo:

- $\vec{a} \times \vec{b}$ je okomit na ravninu razapetu s \vec{a} i \vec{b}
- $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ je okomit na $\vec{a} \times \vec{b}$
- Zaključak: $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ leži u ravnini razapetoj s \vec{a} i \vec{b} .

Uočimo:

- $\vec{a} \times \vec{b}$ je okomit na ravninu razapetu s \vec{a} i \vec{b}
- $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ je okomit na $\vec{a} \times \vec{b}$
- Zaključak: $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ leži u ravnini razapetoj s \vec{a} i \vec{b} .
- Dakle, $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ se može prikazati kao linearna kombinacija vektora \vec{a} i \vec{b} .

Uočimo:

- $\vec{a} \times \vec{b}$ je okomit na ravninu razapetu s \vec{a} i \vec{b}
- $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ je okomit na $\vec{a} \times \vec{b}$
- Zaključak: $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ leži u ravnini razapetoj s \vec{a} i \vec{b} .
- Dakle, $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$ se može prikazati kao linearna kombinacija vektora \vec{a} i \vec{b} .
- Vrijedi:

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} = (\vec{a} \cdot \vec{c}) \vec{b} - (\vec{b} \cdot \vec{c}) \vec{a}$$

Budući je

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) \stackrel{V2}{=} -(\vec{b} \times \vec{c}) \times \vec{a} = (\vec{c} \cdot \vec{a}) \vec{b} - (\vec{b} \cdot \vec{a}) \vec{c},$$

Svojstva vektorsko-vektorskog produkta

Budući je

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) \stackrel{V2}{=} -(\vec{b} \times \vec{c}) \times \vec{a} = (\vec{c} \cdot \vec{a}) \vec{b} - (\vec{b} \cdot \vec{a}) \vec{c},$$

onda je, općenito,

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} \neq \vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})$$

(jer vektor $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})$ leži u ravnini razapetoj s \vec{c} i \vec{b}).