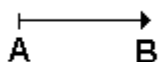


## Vektorová algebra

### 1. Orientované úsečky

**Definície :** **Úsečka AB** je množina všetkých bodov, ktoré ležia na priamke AB medzi bodmi A a B vrátane bodov A a B. Ak  $A=B$ , tak úsečku nazývame **nulová úsečka**. **Orientovaná úsečka AB** je úsečka, ktorej krajné body majú určené poradie. Bod A nazývame **začiatkový bod** ( začiatok ), bod B nazývame **koncový bod** ( koniec ) orientovanej úsečky AB. Nulová orientovaná úsečka má začiatkový aj koncový bod A. **Veľkosť úsečky AB** ( ozn.  $|AB|$  ) je nezáporné reálne číslo, ktoré vyjadruje akým násobkom zvolenej jednotkovej úsečky je úsečka AB. Nulová úsečka má veľkosť nula.



**1. veta :** Ak A,B sú 2 rôzne body, tak  $AB=BA$ , ale **pre orientované úsečky platí  $AB \neq BA$** .

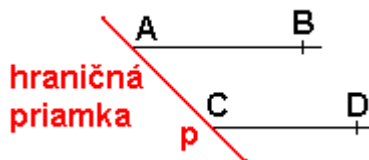
**Reálny násobok orientovanej úsečky :**

- Každý násobok nulovej úsečky je nulová úsečka.
- Dané sú  $k \in \mathbb{R}$  a nenulová orientovaná úsečka AB. Orientovanú úsečku  **$AC = k \cdot AB$**  zostrojíme tak, že na priamke AB nájdeme bod C, pre ktorý súčasne platí :  
 $|AC| = |k| \cdot |AB|$  a zároveň ak  $k > 0$ , tak  $C \in \rightarrow AB$   
 ak  $k < 0$ , tak C leží na polpriamke opačnej ku  $\rightarrow AB$ .

*Študent musí vedieť :*

– zostrojiť akýkoľvek celočíselný alebo racionálny násobok danej orientovanej úsečky.

### 2. Vektory a operácie s nimi



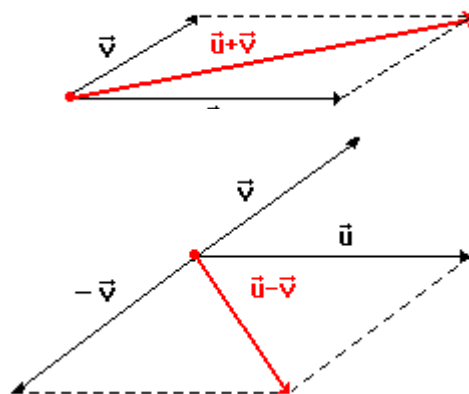
**Definície :** Polpriamky  $\rightarrow AB$  a  $\rightarrow CD$ , ktoré ležia na jednej priamke, nazývame **súhlasne rovnobežné polpriamky**, ak  $AB \subset CD$  alebo  $CD \subset AB$ . Polpriamky  $\rightarrow AB$  a  $\rightarrow CD$ , ktoré ležia na rovnobežných priamkach nazývame **súhlasne rovnobežné polpriamky**, keď ležia v jednej polrovine s hraničnou priamkou AC. **Orientované úsečky AB a CD majú ten istý smer**, keď polpriamky  $\rightarrow AB$  a  $\rightarrow CD$  sú súhlasne rovnobežné. **Všetky orientované úsečky, ktoré majú ten istý smer a rovnakú veľkosť, znázorňujú jeden vektor**. Nulové orientované úsečky znázorňujú nulový vektor. Vektory označujeme **v, u, o**. Každú orientovanú úsečku AB, ktorá znázorňuje vektor **v**, budeme nazývať **umiernenie vektora v**, ozn.  **$v = AB$** .

**Operácie s vektormi** môžeme geometricky realizovať len pomocou ich umiestení. Využívame najmä operácie s orientovanými úsečkami, ktoré majú spoločný začiatok. Ak  $u = AB$  a  $v = AC$ , tak

**Poznámka :** V tlačnom texte sa označenie vektora píše tučným písmom. V písanom texte sa nad označenie vektora píše šípka.

1.  **$u + v = AB + AC$**   
 Výsledok sčítania vektorov, nezávisí od toho, v akom poradí ich sčítajeme.

2. Ak  $k \in \mathbb{R}$ , tak  **$k \cdot u = k \cdot AB$**



3.  $-\mathbf{u} = -\mathbf{AB}$

4.  $\mathbf{u}-\mathbf{v} = \mathbf{AB} + (-1)\cdot\mathbf{AC}$

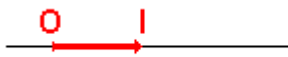
Ak  $\mathbf{u}-\mathbf{v} = \mathbf{o}$  ( nulový vektor ), tak u a v nazývame **opačné vektory**.

2. veta : **Výsledok operácií s vektormi nezávisí od umiestenia vektorov.**

Študent musí vedieť :

- nájsť na obrázku v rovine aj v priestore všetky množiny tých orientovaných úsečiek, ktoré sú umiestením jedného vektora
- zostrojiť grafický súčet a rozdiel dvoch vektorov
- zostrojiť akýkoľvek celočíselný alebo racionálny násobok daného vektora

### 3. Sústava súradníc na priamke, v rovine a v priestore



Definícia : Na priamke zvolíme 2 rôzne body O a I, ktorým priradíme čísla 0 a 1. Každému bodu X ležiacemu na priamke priradíme číslo  $x \in \mathbb{R}$  tak, aby  $\mathbf{OX} = x \cdot \mathbf{OI}$ . Bod O budeme nazývať **začiatok sústavy**, úsečku OI **jednotková úsečka** a číslo x **súradnica bodu X**, ozn.  $\mathbf{X}[x]$ .

3. veta : Ak  $A[a]$  a  $B[b]$ , tak platí : a) **stredom úsečky AB je bod  $S[\frac{1}{2}(a+b)]$**   
 b)  $|\mathbf{AB}| = |a-b|$

Definícia : V rovine zvolíme 3 rôzne body O, I a J, zostrojíme priamky OI a OJ. Bod O nazveme **začiatok sústavy súradníc**, priamku OI nazývame **x-os** a priamku OJ **y-os**. Každému bodu M v rovine priradíme ako súradnice takú dvojicu reálnych čísel  $[x,y]$ , pre ktorú platí :  $\mathbf{OM} = x \cdot \mathbf{OI} + y \cdot \mathbf{OJ}$ . Ak  $\mathbf{OI} \perp \mathbf{OJ}$ , tak sústavu nazývame **ortogonálna ( pravouhlá ) sústava súradníc**. Ak zároveň platí  $|\mathbf{OI}| = |\mathbf{OJ}|$ , tak sústava sa nazýva **ortonormálna ( karteziánska ) sústava**.

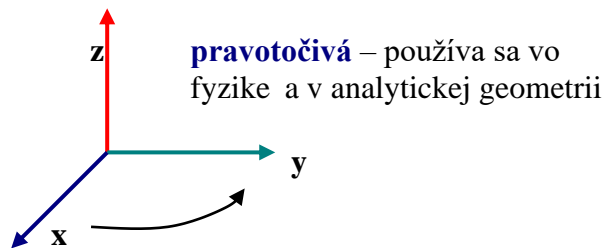
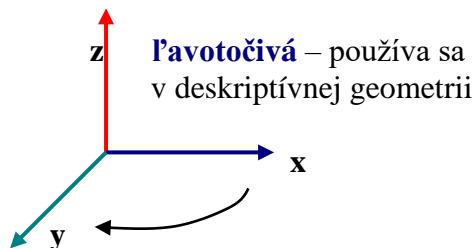
4. veta : Ak  $A[a_1,a_2]$ ,  $B[b_1,b_2]$  a  $C[c_1,c_2]$ , tak platí :

a) **stredom úsečky AB je bod  $S[\frac{1}{2}(a_1+b_1), \frac{1}{2}(a_2+b_2)]$**

b)  $|\mathbf{AB}| = \sqrt{(a_1-b_1)^2 + (a_2-b_2)^2}$

c) **ťažiskom trojuholníka ABC je bod  $T[\frac{1}{3}(a_1+b_1+c_1), \frac{1}{3}(a_2+b_2+c_2)]$**

Definícia : V priestore zvolíme 4 rôzne body O, I, J a K, ktoré nesmú ležať v jednej rovine. Zostrojíme priamky OI, OJ a OK. Bod O nazveme **začiatok sústavy súradníc**, priamku OI nazývame **x-os**, priamku OJ **y-os** a priamku OK **z-os**. Každému bodu M v rovine priradíme ako súradnice takú trojicu reálnych čísel  $[x,y,z]$ , pre ktorú platí :  $\mathbf{OM} = x \cdot \mathbf{OI} + y \cdot \mathbf{OJ} + z \cdot \mathbf{OK}$ . Sústava súradníc v priestore môže byť :



Ak je sústava súradníc ortogonálna, vidíme úsečku OI skreslene, jej zdanlivá veľkosť je

približne  $\frac{2}{3}$  jej skutočnej veľkosti. Záporné časti osí kreslíme čiarkovanou čiarou - ak ich nepotrebuje, tak ich nekreslite !

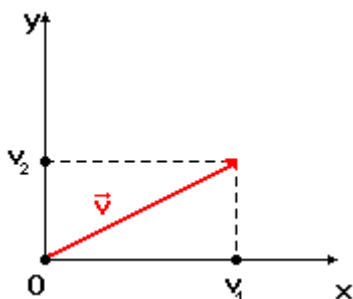
5. veta : Ak  $A[a_1, a_2, a_3]$ ,  $B[b_1, b_2, b_3]$  a  $C[c_1, c_2, c_3]$  tak platí :

- stredom úsečky AB je bod  $S[\frac{1}{2}(a_1+b_1), \frac{1}{2}(a_2+b_2), \frac{1}{2}(a_3+b_3)]$**
- $|\mathbf{AB}| = \sqrt{(a_1-b_1)^2 + (a_2-b_2)^2 + (a_3-b_3)^2}$**
- ŕažiskom trojuholníka ABC je bod  $T[\frac{1}{3}(a_1+b_1+c_1), \frac{1}{3}(a_2+b_2+c_2), \frac{1}{3}(a_3+b_3+c_3)]$**

*Študent musí vedieť :*

- vypočítat veľkosť úsečky a súradnice jej stredu, ak pozná súradnice krajných bodov úsečky
- vypočítat súradnice ŕažiska trojuholníka, ak pozná súradnice jeho vrcholov
- znázorniť v súradnicovej sústave v priestore kocku, kváder, štvorboký ihlan apod. a napísať súradnice ich vrcholov

## 4. Súradnice vektorov



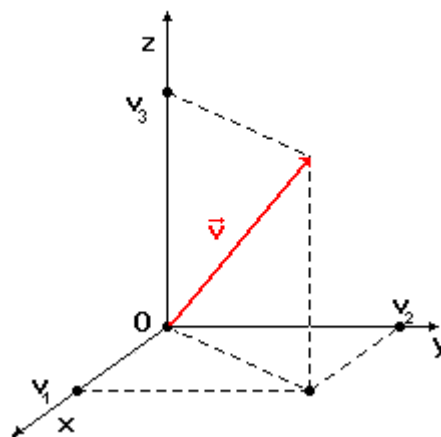
Definícia : V rovine sú dané body  $A[a_1, a_2]$  a  $B[b_1, b_2]$ . **Súradnicami vektora  $\mathbf{v} = \mathbf{AB}$**  nazývame **usporiadanú dvojicu čísel  $[v_1, v_2]$** , pre ktoré platí :  $v_1 = b_1 - a_1$  a  $v_2 = b_2 - a_2$ . V priestore sú dané body  $A[a_1, a_2, a_3]$  a  $B[b_1, b_2, b_3]$ . Súradnicami vektora  $\mathbf{v} = \mathbf{AB}$  nazývame usporiadanú trojicu čísel  $[v_1, v_2, v_3]$ , pre ktoré platí :  $v_1 = b_1 - a_1$ ,  $v_2 = b_2 - a_2$  a  $v_3 = b_3 - a_3$ .

Zápis  $\mathbf{v} = \mathbf{B} - \mathbf{A}$  znamená, že **umiernením vektora  $\mathbf{v}$  je orientovaná úsečka AB**. Používa sa aj zápis  $\mathbf{B} = \mathbf{A} + \mathbf{v}$ , tzv. **súčet bodu a vektora**. Ak posunieme bod A rovnakým smerom, ako je smer vektora  $\mathbf{v}$ , o vzdialenosť zhodnú s veľkosťou vektora  $\mathbf{v}$ , splynie s bodom B. Preto hovoríme, že **vektor je posunutie**.

6. veta : Dané sú vektory  $\mathbf{v}[v_1, v_2, v_3]$  a  $\mathbf{u}[u_1, u_2, u_3]$  a čísla  $k, m \in \mathbb{R}$ . **Platí :**

- $\mathbf{u} + \mathbf{v} = [u_1 + v_1, u_2 + v_2, u_3 + v_3]$**
- $\mathbf{u} - \mathbf{v} = [u_1 - v_1, u_2 - v_2, u_3 - v_3]$**
- $\mathbf{k} \cdot \mathbf{u} = [k \cdot u_1, k \cdot u_2, k \cdot u_3]$**
- $k \cdot \mathbf{u} + m \cdot \mathbf{v} = [k \cdot u_1 + m \cdot v_1, k \cdot u_2 + m \cdot v_2, k \cdot u_3 + m \cdot v_3]$**

Poznámka : Dva vektory sú rovnobežné práve vtedy, keď súradnice jedného z nich sú násobkami súradníc druhého vektora. Opačné vektory majú opačné súradnice.



Definícia : **Veľkosťou vektora  $\mathbf{v}$**  nazývame veľkosť ktorejkoľvek orientovanej úsečky AB, ktorá je umiernením vektora  $\mathbf{v}$ . Označujeme  **$|\mathbf{v}|$  alebo  $|\mathbf{AB}|$** .

7. veta ( o veľkosti vektorov ) :

V orthonormálnej sústave súradníc **v rovine pre vektor  $\mathbf{v}[v_1, v_2]$  platí :  $|\mathbf{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2}$**

V orthonormálnej sústave súradníc **v priestore pre vektor  $\mathbf{v}[v_1, v_2, v_3]$  platí :**

$$|\mathbf{v}| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$$

Dôkaz : vyplýva z Pytagorovej vety.

*Študent musí vedieť :*

- napísať súradnice vektora a znázorniť vektor v súradnicovej sústave
- napísať súradnice súčtu a rozdielu vektorov, súradnice násobku vektora
- napísať súradnice vektora, ktorý je rovnobežný s daným vektorom
- vypočítať veľkosť vektora

## 5. Skalárne násobenie vektorov

**Definícia :** Ak  $\mathbf{u} = AB$  a  $\mathbf{v} = AC$ , tak konvexný uhol  $BAC$  ( $< 180^\circ$ ) nazývame **uhol vektorov  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$**  (ozn.  $\varphi$ ). Uhol nie je definovaný, ak aspoň jeden z vektorov je nulový. Ak  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$  sú nenulové vektory, ktoré zvierajú uhol  $\varphi$ , tak **číslo  $|\mathbf{u}| \cdot |\mathbf{v}| \cdot \cos \varphi$  nazývame skalárny súčin vektorov  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$**  (ozn.  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ ). Ak aspoň jeden z vektorov je nulový, tak ich skalárny súčin je 0.

**8. veta (o skalárnom súčine) :** V ortonormálnej sústave súradníc **v rovine** pre každé dva vektory  $\mathbf{u}[u_1, u_2]$  a  $\mathbf{v}[v_1, v_2]$  platí :  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2$ . V ortonormálnej sústave súradníc **v priestore** pre každé dva vektory  $\mathbf{u}[u_1, u_2, u_3]$  a  $\mathbf{v}[v_1, v_2, v_3]$  platí :  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + u_3 \cdot v_3$ .

Dôkaz (v rovine) :

Podľa kosínusovej vety :  $a^2 = b^2 + c^2 - 2 \cdot b \cdot c \cdot \cos \varphi$

$$|BC|^2 = |\mathbf{u}|^2 + |\mathbf{v}|^2 - 2 \cdot |\mathbf{u}| \cdot |\mathbf{v}| \cdot \cos \varphi$$

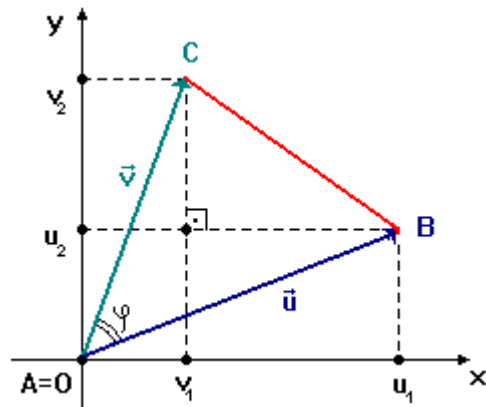
$$-2 \cdot \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$$

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \frac{1}{2} (|\mathbf{u}|^2 + |\mathbf{v}|^2 - |BC|^2)$$

Po dosadení súradníc :

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \frac{1}{2} [u_1^2 + u_2^2 + v_1^2 + v_2^2 - (u_1 - v_1)^2 - (u_2 - v_2)^2]$$

Po úprave :  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2$



**Použitie skalárneho súčinu :**

**9. veta (o uhle vektorov) :**

Pre veľkosť uhla  $\varphi$  nenulových vektorov  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$  platí :  $\cos \varphi = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{|\mathbf{u}| \cdot |\mathbf{v}|}$

**Dôsledok :** nenulové **vektory  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$  sú na seba kolmé práve vtedy, keď  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0$ .**

*Študent musí vedieť :*

- vypočítať skalárny súčin 2 vektorov, ak pozná veľkosti vektorov a ich uhol
- vypočítať skalárny súčin 2 vektorov, ak pozná súradnice vektorov
- zistiť, či dané 2 vektory sú na seba kolmé
- vypočítať uhol 2 vektorov, ak pozná ich súradnice
- vypočítať uhly v trojuholníku (štvoruholníku apod.), ak pozná súradnice jeho vrcholov
- vypočítať uhly hrán v mnohostene (ihlan, hranol), ak pozná súradnice jeho vrcholov

**Doplňok :** Ak pohyb hmotného bodu po priamke prebiehal tak, že jeho posunutie  $\mathbf{d}$  spôsobila stála sila  $\mathbf{F}$ , ktorej smer zvierá so smerom posunutia uhol  $\varphi$ , tak táto sila vykonala prácu

$$W = |\mathbf{F}| \cdot |\mathbf{d}| \cdot \cos \varphi$$

## 6. Vektorové násobenie vektorov

**Definícia :** **Vektorový súčin nenulových vektorov  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$**  je vektor  $\mathbf{w}$ , ktorý má tieto vlastnosti :

1.  $\mathbf{w}$  je kolmý na vektory  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$
2. smer vektora  $\mathbf{w}$  je určený pravidlom pravej ruky
3.  $|\mathbf{w}| = |\mathbf{u}| \cdot |\mathbf{v}| \cdot \sin \varphi$

Ak je aspoň jeden z vektorov  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$  nulový, tak ich vektorovým súčinom je nulový vektor.

Vektorový súčin označujeme  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ .

### Pravidlo pravej ruky :

Ruku položíme dlaňou na rovinu, v ktorej ležia vektory  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$ . Palec postavený kolmo k dlani určuje smer vektora  $\mathbf{w}$ .

**10. veta :** Pre každé nenulové vektory  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$  v priestore platí :

- a) ak  $\mathbf{u}$  je násobkom  $\mathbf{v}$ , tak  $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \mathbf{0}$
- b)  $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = -(\mathbf{v} \times \mathbf{u})$

**11. veta :** V pravotočivej ortonormálnej sústave súradníc v priestore sú dané vektory  $\mathbf{u}[u_1, u_2, u_3]$  a  $\mathbf{v}[v_1, v_2, v_3]$ . Potom **súradnice vektora  $\mathbf{w} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$  môžeme vypočítať podľa vzorca :**  $w_1 = u_2 \cdot v_3 - u_3 \cdot v_2$ ,  $w_2 = u_3 \cdot v_1 - u_1 \cdot v_3$ ,  $w_3 = u_1 \cdot v_2 - u_2 \cdot v_1$

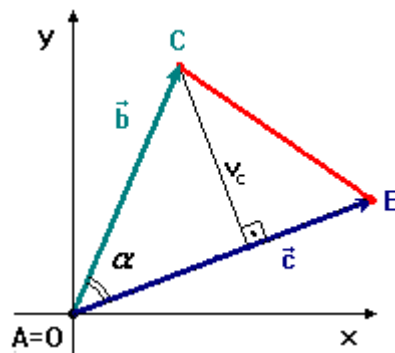
**Poznámka :** Ak potrebujeme určiť v priestore ľubovoľný vektor, ktorý je kolmý na dané vektory  $\mathbf{u}$  a  $\mathbf{v}$ , tak použijeme vektor  $\mathbf{w} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$ .

**12. veta ( obsah trojuholníka ) :** V priestore je daný trojuholník ABC. Nech  $\mathbf{b} = \overrightarrow{AC}$  a  $\mathbf{c} = \overrightarrow{AB}$ .

Potom  $S_{\Delta ABC} = \frac{1}{2} \cdot |\mathbf{b} \times \mathbf{c}|$

Dôkaz :  $S_{\Delta ABC} = \frac{1}{2} \cdot c \cdot v_c$ ,  $v_c = b \cdot \sin \alpha$ ,  $b = |\mathbf{b}|$ ,  $c = |\mathbf{c}|$

Po dosadení :  $S_{\Delta ABC} = \frac{1}{2} \cdot |\mathbf{b}| \cdot |\mathbf{c}| \cdot \sin \alpha = \frac{1}{2} \cdot |\mathbf{b} \times \mathbf{c}|$   
podľa definície vektorového súčinu



**Poznámka :** Z každej úlohy v rovine môžeme urobiť úlohu v priestore tak, že za tretiu súradnicu bodov ( vektorov ) dosadíme nulu.

**13. veta ( objem rovnobežnostena ) :** Rovnobežnosten je štvorboký hranol, ktorého protiľahlé steny sú rovnobežné. Pre objem rovnobežnostena ABCDEFGH, v ktorom  $\mathbf{u} = \overrightarrow{AB}$ ,  $\mathbf{v} = \overrightarrow{AD}$  a  $\mathbf{w} = \overrightarrow{AE}$  platí :  $V = |(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w}|$

**Poznámka :** Súčin  $(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w}$  sa nazýva **zmiešaný súčin vektorov**.

*Študent musí vedieť :*

- vypočítať vektorový súčin daných 2 vektorov v priestore
- napísať súradnice vektora, ktorý je kolmý na dané 2 vektory
- pomocou vektorového súčinu vypočítať obsah trojuholníka v priestore aj v rovine
- pomocou vektorového súčinu vypočítať objem a povrch rovnobežnostenu
- zistiť vzdialenosť 2 rovnobežných rovín ( priamok )



Autor : **Beata Hegerová**, Gymnázium Nováky

Použitá literatúra :

**Šedivý a kolektív : Matematika pre 3.ročník gymnázia**