

Vektoralgebra feladatlap

2018 január 20.

1. Adott az $ABCD$ tetraéder, határozzuk meg:

a) $\vec{AB} + \vec{BD} + \vec{DC}$

b) $\vec{AD} + \vec{CB} + \vec{DC}$

c) $\vec{AB} + \vec{BC} + \vec{DA} + \vec{CD}$

2. Adott az $ABCD$ tetraéder. Igazoljuk, hogy $\vec{AD} + \vec{BC} = \vec{BD} + \vec{AC}$, majd bizonyítsuk be, hogy ez igaz bármely négy pontra a térből.

3. Egy derékszögű koordináta-rendszerben adottak az $A(2a, a)$ és $B(2b, b)$ pontok, ahol $a \neq b$ valós paraméterek. Határozzuk meg az $M(x, y)$ pontot, ha teljesül az $\vec{AM} = 3\vec{MB}$

4. A síkban felvett Oxy derékszögű koordináta-rendszerben adottak $A(0, 8)$, $B(-4, 0)$, $C(6, 0)$, $H(0, 3)$ pontok. Legyen O az ABC háromszög köré írt kör középpontja. Fejezzük ki az \vec{OA} , \vec{OB} , \vec{OC} , \vec{OH} vektorokat az Ox és Oy tengelyek \vec{i} , illetve \vec{j} egységvektorainak függvényében, és mutassuk ki, hogy $\vec{OA} + \vec{OB} + \vec{OC} = \vec{OH}$.

5. Az ABC háromszögben jelöljük M -mel a BC felezőpontját. Bizonyítsuk be, hogy $2\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{AC}$

6. Az OAB háromszögben az AB -t k arányban osztó M pontra igaz, hogy $\vec{MA} = k \cdot \vec{MB}$. Bizonyítsuk be, hogy $\vec{OM} = \frac{\vec{OA} - k \cdot \vec{OB}}{1 - k}$

7. Legyen ABC egy általános háromszög és G az ABC háromszög súlypontja. Ha O egy tetszőleges pont a térben, akkor bizonyítsuk be, hogy:

a) $\vec{OG} = \frac{1}{3} (\vec{OA} + \vec{OB} + \vec{OC})$

b) $\vec{GA} + \vec{GB} + \vec{GC} = \vec{0}$

8. Legyen O az $ABCD$ konvex négyszög átlóinak metszéspontja. Az OAB , OBC , OCD és OAD háromszögek súlypontját rendre G , H , I és K jelöli. Igazoljuk, hogy $GHIK$ paralelogramma.

9. Legyen ABC egy általános háromszög, H a háromszög magasságpontja, O a háromszög köré írt kör középpontja és A' az A -nak átmérősen ellentett pontja, illetve G a háromszög súlypontja. Mutassuk ki, hogy:

a) $\vec{HB} + \vec{HC} = \vec{HA'}$

b) $\vec{HA} + \vec{HB} + \vec{HC} = 2\vec{HO}$

c) $\vec{OA} + \vec{OB} + \vec{OC} = \vec{OH}$

d) $\vec{HA} + \vec{HB} + \vec{HC} = 3\vec{HG}$

e) a H , G , O pontok kollineárisak (Euler féle egyenes) és $2\vec{GO} = \vec{HG}$

10. Adott az $ABCD$ paralelogramma, valamint a P , Q , R , S pontok, amelyeket az $\vec{AP} = k \cdot \vec{AB}$, $\vec{BQ} = k \cdot \vec{BC}$, $\vec{CR} = k \cdot \vec{CD}$ és $\vec{DS} = k \cdot \vec{DA}$ egyenlőségek határoznak meg, $k \in \mathbb{R}^*$.

a) Készítsük el a rajzot $k = -1$ esetén.

b) Igazoljuk, hogy $PQRS$ paralelogramma, $\forall k \in \mathbb{R}^*$ esetén.

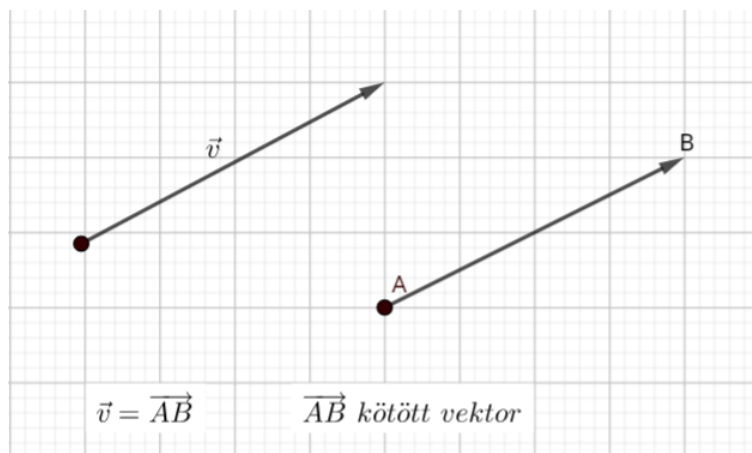
11. Adott $A_1A_2A_3 \dots A_n$ sokszög az O középpontú körben. Igazoljuk, hogy $\sum_{i=1}^{\infty} \vec{OA}_i = \vec{0}$.

12. Az ABC háromszög síkjában felvesszük a P, Q pontokat, úgy hogy: $\overrightarrow{PC} = \frac{3}{2}\overrightarrow{BC}$ és $\overrightarrow{AQ} = \frac{1}{4}\overrightarrow{AC}$
- Fejezzük ki a \overrightarrow{PQ} vektort az \overrightarrow{AB} és \overrightarrow{AC} vektorok függvényében.
 - Bizonyítsuk be, hogy a P, Q pontok és az AB oldal C' felezőpontja egy egyenesen vannak.
13. Adott egy ABC háromszög. Tudjuk, hogy $\frac{AD}{AB} = \frac{AE}{AC} = \frac{3}{4}$, $\overrightarrow{EE_1} = 3\overrightarrow{BE}$, illetve $\overrightarrow{DD_1} = 3\overrightarrow{CD}$.
 $D \in AB, E \in AC, E_1 \in (BE), D_1 \in (CD)$. Igazoljuk, hogy D_1, A és E_1 kollineáris pontok.
14. Az ABC háromszögben legyen $MN \parallel AB$, $M \in (AC)$, $N \in (BC)$. Jelölje D és E az $[MN]$, illetve az $[AB]$ felezőpontját. Igazold, hogy C, D és E pont kollineáris.
15. $ABCD$ paralelogramma oldalegyenesein felvesszük az M és N pontot, amelyekre: $\overrightarrow{BM} = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$ és $\overrightarrow{AN} = 3 \cdot \overrightarrow{AD}$. Bizonyítsd be, hogy az M, C és N pontok kollineárisak.

Ha kérdésetek van, email-ben szívesen válaszolok.
 emoke.s123@yahoo.com

Vektoralgebra

1. **Értelmezés.** Az irányított szakaszokat vektornak nevezzük, ami egy olyan fizikai mennyiség, amelyet iránya, irányítása és nagysága jellemez.

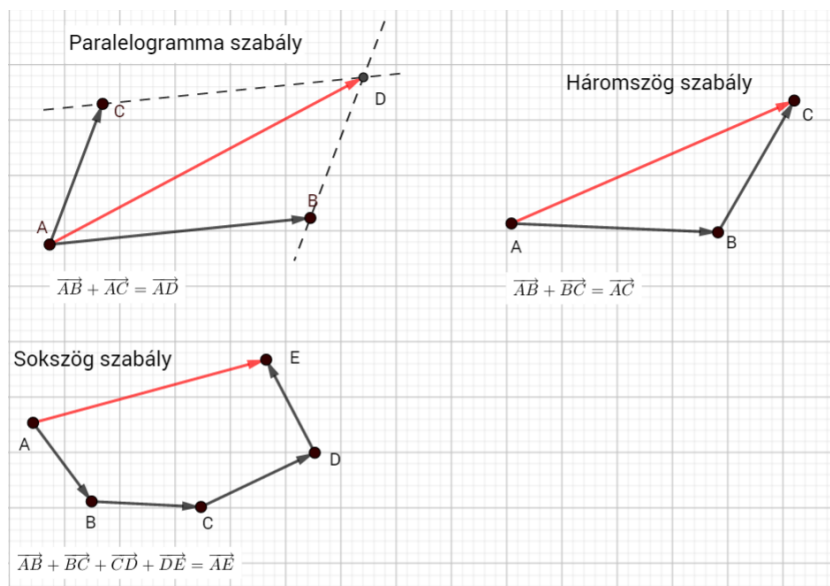


- **irány:** a vektor tartóegyenese adja
- **irányítás:** a kezdőponttól a végpont fele mutat
- **nagyság:** a kezdőpont és végpont közötti távolság. Jele: $\|\overrightarrow{AB}\|$

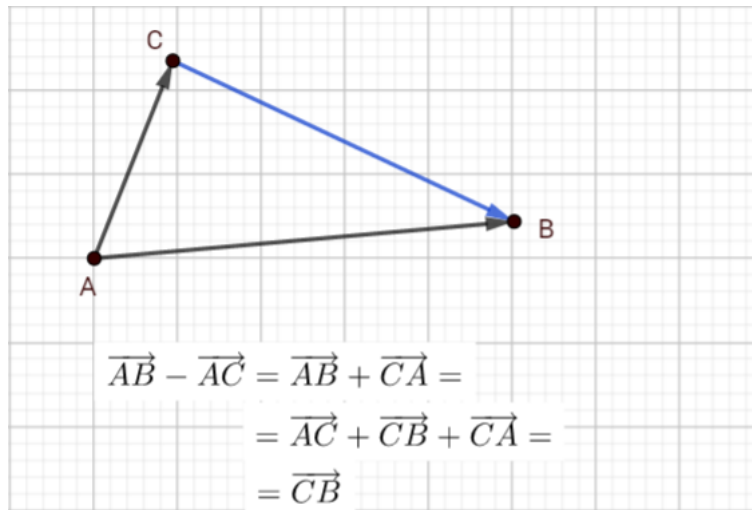
2. **Értelmezés.** Két vektor egyenlő, ha irányításuk és nagyságuk megegyezik, tartóegyeneseik pedig egybeesnek vagy párhuzamosak.

1. **Megjegyzés.** Szabadvektor: „csúsztható”; Nullvektor: $\vec{0} = \overrightarrow{AA} = \overrightarrow{BB}$; Ellentett vektor: $\overrightarrow{BA} = -\overrightarrow{AB}$

Vektorok összeadása:



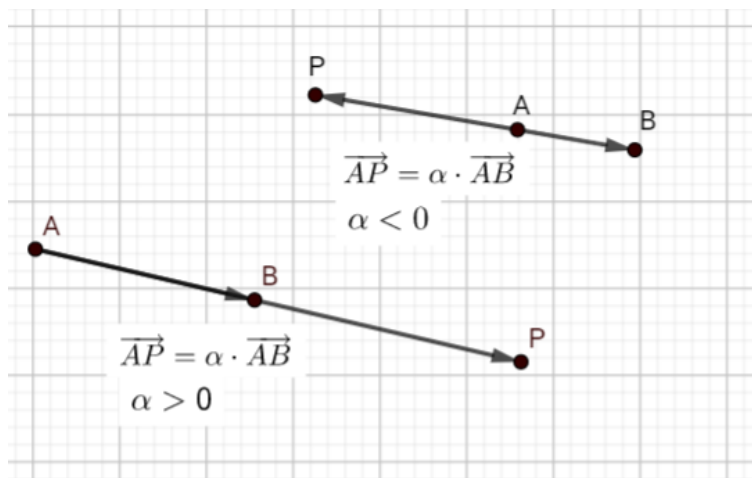
Vektorok kivonása:



Vektorok kivonása esetén „a nyíl mindig a kisebbítendő fele mutat”.

$$\vec{AB} - \vec{AC} = \vec{AB} + \vec{CA} = \vec{CA} + \vec{AB} = \vec{CB}$$

Vektorok skalárral való szorzása:



- $\|\alpha \cdot \vec{AB}\| = |\alpha| \cdot \|\vec{AB}\|$
- $\alpha \cdot \vec{AB}$ iránya megegyezik az \vec{AB} irányával.
- $\alpha \cdot \vec{AB}$ irányítása megegyezik \vec{AB} irányításával, ha $\alpha > 0$, különben ellentétes irányítású.
- ha $\alpha = 0$ akkor $\alpha \cdot \vec{AB} = \vec{0}$

2. Megjegyzés. Az A , B és C a sík három különböző pontja.

A, B, C kollineáris pontok $\Leftrightarrow \exists k \in \mathbb{R}^* : \vec{AC} = k \cdot \vec{AB}$

(FELADAT: 1. 2.)

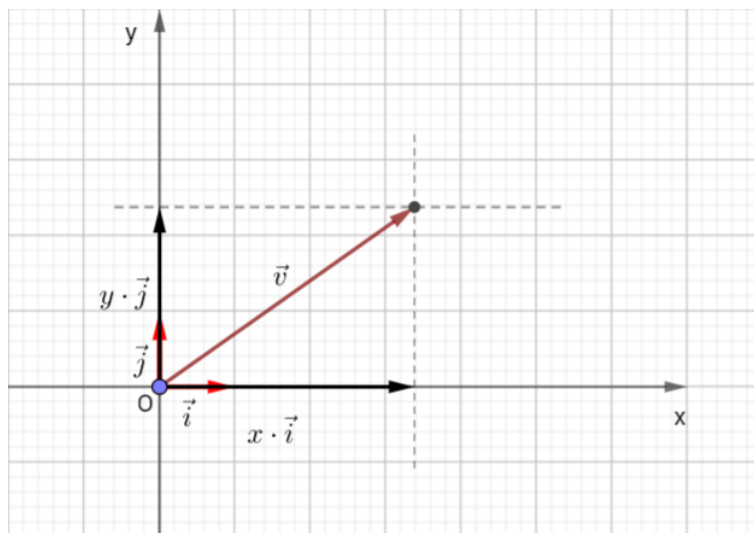
Vektorok analitikus jellemzése:

Legyenek \vec{i}, \vec{j} az Origó középpontú koordináta rendszer egységvektorai.

Kezdőpontjuk az O ; $\vec{i} \perp \vec{j}$; $\|\vec{i}\| = \|\vec{j}\| = 1$

(\vec{i}, \vec{j}) ortonormált bázis)

$\forall \vec{v} \in \mathcal{V}_2$ -re $\exists x, y \in \mathbb{R}$: $\vec{v} = x \cdot \vec{i} + y \cdot \vec{j}$, ahol x és y a \vec{v} koordinátái.



Műveletek:

Legyenek $\vec{v} = x \cdot \vec{i} + y \cdot \vec{j} \Leftrightarrow \vec{v}(x, y)$ és $\vec{u} = x' \cdot \vec{i} + y' \cdot \vec{j} \Leftrightarrow \vec{u}(x', y')$

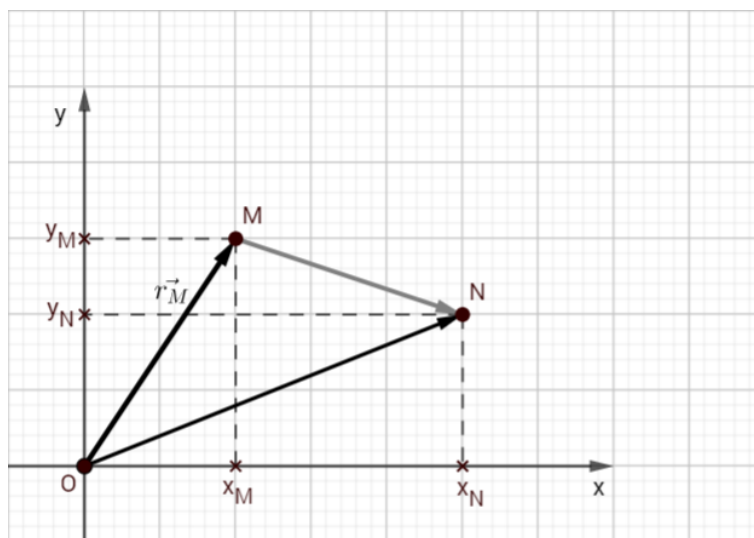
$$\vec{v} + \vec{u} = (x \cdot \vec{i} + y \cdot \vec{j}) + (x' \cdot \vec{i} + y' \cdot \vec{j}) = (x + x') \cdot \vec{i} + (y + y') \cdot \vec{j} \Rightarrow \vec{v} + \vec{u}(x + x', y + y')$$

$$\vec{v} - \vec{u} = (x \cdot \vec{i} + y \cdot \vec{j}) - (x' \cdot \vec{i} + y' \cdot \vec{j}) = (x - x') \cdot \vec{i} + (y - y') \cdot \vec{j} \Rightarrow \vec{v} - \vec{u}(x - x', y - y')$$

$$\alpha \cdot \vec{v} = \alpha \cdot \vec{i} + \alpha \cdot \vec{j} \Rightarrow \alpha \cdot \vec{v}(\alpha \cdot x, \alpha \cdot y), \text{ ahol } \alpha \in \mathbb{R}$$

(FELADAT: 3. 4.)

Pont helyzetvektora:



Az M pont helyzetvektorán az \vec{OM} vektort értjük és \vec{r}_M -el jelöljük.

$$\vec{OM} = x_M \cdot \vec{i} + y_M \cdot \vec{j} = \vec{r}_M(x_M, y_M)$$

$$\begin{aligned}\overrightarrow{MN} &= \overrightarrow{ON} - \overrightarrow{OM} = (x_N \cdot \vec{i} + y_N \cdot \vec{j}) - (x_M \cdot \vec{i} + y_M \cdot \vec{j}) = (x_N - x_M) \cdot \vec{i} + (y_N - y_M) \cdot \vec{j} \Rightarrow \\ &\Rightarrow \overrightarrow{MN}(x_N - x_M, y_N - y_M) \\ &(\text{FELADAT: 5.})\end{aligned}$$

Szakaszt adott arányban osztó pont helyzetvektora:
(FELADAT: 6.)