

(F2) Skalarprodukt + Ortogonal projektion

Rep.) $\bar{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \underbrace{-1 \cdot \bar{e}_x}_{\substack{\uparrow \\ \text{komponenter}}} + \underbrace{2 \bar{e}_y}_{\substack{\uparrow \\ \text{komponenter}}} + \underbrace{2 \bar{e}_z}_{\substack{\uparrow \\ \text{komponenter}}}$

\uparrow
koordinater

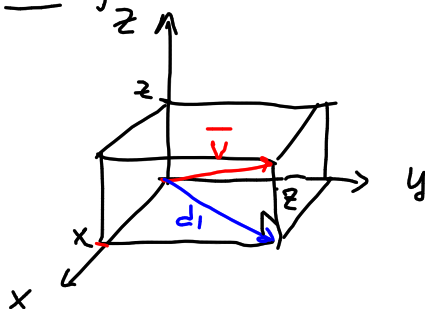
Bestäm \bar{v} , om \bar{v} är motriktad \bar{u} och \bar{v} har längd 5.

Längd \bar{u} : $|\bar{u}| = \sqrt{(-1)^2 + 2^2 + 2^2} = 3$

Enhetsvektor till \bar{u} : $\bar{e}_u = \frac{\bar{u}}{|\bar{u}|} = \frac{1}{|\bar{u}|} \cdot \bar{u} = \frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ 2/3 \end{pmatrix}$

$\bar{v} = -5 \bar{e}_u = -\frac{5}{3} \bar{u} = -\frac{5}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5/3 \\ -10/3 \\ -10/3 \end{pmatrix}$

ON-system:



$\bar{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ $|\bar{v}|$

$\bar{d}_1 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$ $|\bar{d}_1| = \sqrt{x^2 + y^2}$

$|\bar{z}| = z$

$|\bar{d}_1|^2 + |\bar{z}|^2 = |\bar{v}|^2$

$x^2 + y^2 + z^2 = |\bar{v}|^2$

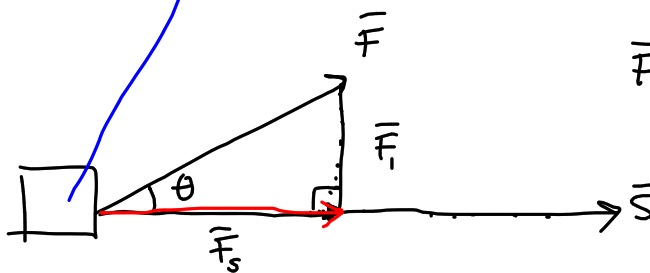
Om $\bar{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ är längden: $|\bar{v}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \|\bar{v}\|$

2 sätt att multiplicera vektorer.

1) skalärprodukt : $\vec{a} \cdot \vec{b}$ ger ett tal
 (dot product) $\vec{a} \cdot \vec{b}$ (en skalär)
 (\vec{a}, \vec{b})
 $\langle \vec{a}, \vec{b} \rangle$

2) vektorprodukt : $\vec{a} \times \vec{b}$ ger en ny vektor
 (kryssprodukt)

Skalärprodukt



$$\vec{F} = \vec{F}_s + \vec{F}_\perp$$

$$\frac{|\vec{F}_s|}{|\vec{F}|} = \cos \theta \Leftrightarrow$$

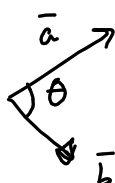
$$\Leftrightarrow |\vec{F}_s| = |\vec{F}| \cdot \cos \theta$$

Fysikaliskt arbete : $W = (\vec{F}_s \cdot |\vec{s}|)$
 $= \vec{F} \cdot \vec{s} = |\vec{F}| \cdot \cos \theta \cdot |\vec{s}|$

Allmänt :

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \theta$$

där θ är
vinkeln mellan
 \vec{a} och \vec{b}



$$0 \leq \theta \leq \pi$$

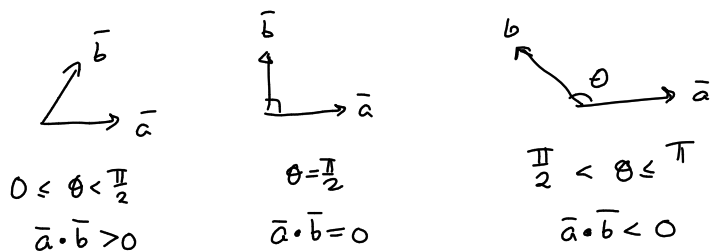
(180°)

Allmänt: $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \theta$ där θ är vinkeln mellan \vec{a} och \vec{b}

Om två vektorer är ortogonala, är vinkeln $\frac{\pi}{2}$ (90°) mellan dem.

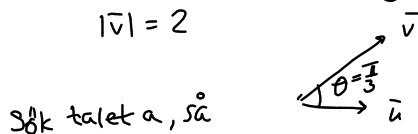
$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \underbrace{\cos 90^\circ}_{=0} = 0$$

dvs. $\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$



$$\vec{v} \cdot \vec{v} = |\vec{v}| \cdot |\vec{v}| \cdot \underbrace{\cos 0}_{=1} = |\vec{v}|^2$$

Ex) $|\vec{u}| = 1$ vinkeln $\frac{\pi}{3}$ mellan \vec{u} och \vec{v}
 $|\vec{v}| = 2$



Sök talet a , så

att: $3\vec{u} + 2\vec{v}$ ortogonal mot $2\vec{u} + a\vec{v}$ då är skalarprodukt = 0.

$$(3\vec{u} + 2\vec{v}) \cdot (2\vec{u} + a\vec{v}) = 0$$

$$3\vec{u} \cdot 2\vec{u} + 3\vec{u} \cdot a\vec{v} + 2\vec{v} \cdot 2\vec{u} + 2\vec{v} \cdot a\vec{v} = 0$$

$$6 \underbrace{\vec{u} \cdot \vec{u}} + 3a(\vec{u} \cdot \vec{v}) + 4 \underbrace{\vec{v} \cdot \vec{u}} + 2a(\vec{v} \cdot \vec{v}) = 0$$

$$6 \cdot |\vec{u}|^2 + \underbrace{(3a+4) \vec{u} \cdot \vec{v}}_{=\vec{u} \cdot \vec{v}} + 2a \cdot |\vec{v}|^2$$

$$(3a+4) \vec{u} \cdot \vec{v}$$



$$\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos \theta = 1 \cdot 2 \cdot \underbrace{\cos \frac{\pi}{3}}_{=1/2} = 1$$

$$6 \cdot 1 + (3a+4) \cdot 1 + 2a \cdot 2^2 = 0$$

$$6 + 3a + 4 + 8a = 0$$

$$11a = -10$$

$$a = -10/11$$

$$\text{Om } \vec{a} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

summan är
skalärprodukten

$$\begin{cases} \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \theta \\ \vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 \end{cases}$$

$$\text{ex) } \vec{u} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2\sqrt{2} \end{pmatrix} \quad \text{Vad är vinkeln mellan } \vec{u} \text{ och } \vec{v}?$$

Skalärprodukt för att beräkna vinkeln.

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \sqrt{2} \cdot 1 + 1 \cdot 0 + 1 \cdot 2\sqrt{2} = 3\sqrt{2}$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos \theta$$

$$|\vec{u}| = \sqrt{\sqrt{2}^2 + 1^2 + 1^2} = 2$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{1^2 + 0^2 + (2\sqrt{2})^2} = \sqrt{1+8} = 3$$

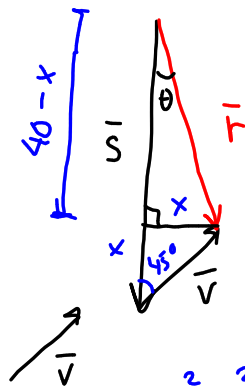
$$\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos \theta$$

$$3\sqrt{2} = 2 \cdot 3 \cdot \cos \theta \quad (\Leftrightarrow)$$

$$\cos \theta = \frac{3\sqrt{2}}{2 \cdot 3} = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\theta = \frac{\pi}{4}$$

L. 1.2 b)



$$x^2 + x^2 = 10^2$$

$$x = \sqrt{50}$$

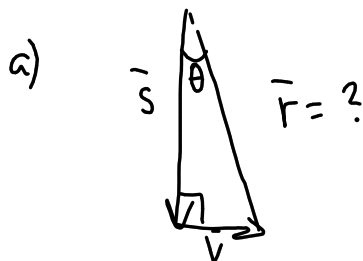
$$|s| = 40 \text{ km/h}$$

$$|v| = 10 \text{ km/h}$$

$$|\vec{r}| = ?$$

$$\tan \theta = \frac{\text{mot}}{\text{här}} = \frac{x}{40-x}$$

$$\theta = \arctan \left(\frac{\sqrt{50}}{40-\sqrt{50}} \right) \approx \tan^{-1} \left(\frac{\sqrt{50}}{40-\sqrt{50}} \right)$$



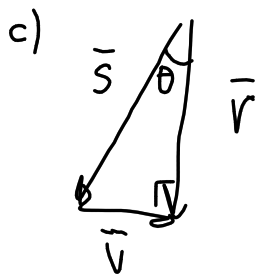
$$|s| = 40 \text{ km/h}$$

$$|v| = 10 \text{ km/h}$$

$$|\vec{r}|^2 = 40^2 + 10^2$$

$$\text{fart: } |\vec{r}| = \sqrt{1700}$$

$$\tan \theta = \frac{|v|}{|s|} = \frac{10}{40}$$



$$|s| = 40 \text{ km/h}$$

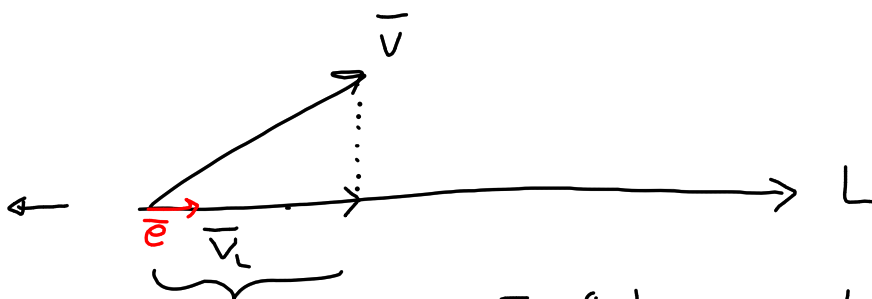
$$|v| = 10 \text{ km/h}$$

$$40^2 = 10^2 + |\vec{r}|^2$$

$$\sqrt{1500} = |\vec{r}| \text{ fart}$$

$$\tan \theta = \frac{|v|}{|\vec{r}|} = \frac{10}{\sqrt{1500}}$$

Vinkelrät (ortogonal) projektion

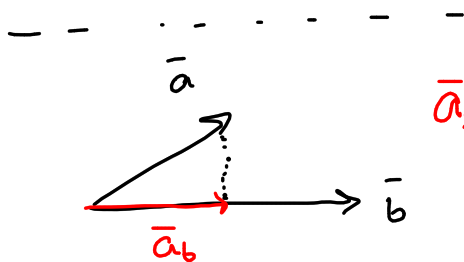


$$\bar{v}_L = \text{projektion av } \bar{v} \text{ på } L = t \cdot \bar{e}$$

$t = \bar{v} \cdot \bar{e}$ ger storleken av projektionen.
(med tecken)

$$\bar{v}_L = \underbrace{(\bar{v} \cdot \bar{e})}_t \cdot \bar{e}$$

där \bar{e} är en enhetsvektor i L 's riktning



$\bar{a}_b = \text{ortog. projektionen av } \bar{a} \text{ på } \bar{b}.$

$$\bar{e}_b = \frac{1}{|\bar{b}|} \cdot \bar{b}$$

$$\bar{a}_b = \underbrace{(\bar{a} \cdot \bar{e}_b)}_{\substack{\text{med tecken} \\ \text{storlek} \\ \text{på proj.}}} \bar{e}_b = \underbrace{(\bar{a} \cdot \bar{b})}_{\text{ger riktning}} \cdot \frac{\bar{b}}{|\bar{b}|}$$

$$= \underbrace{\left(\frac{\bar{a} \cdot \bar{b}}{|\bar{b}| \cdot |\bar{b}|} \right)}_{\text{ett tal}} \cdot \bar{b}$$

$$= \frac{\bar{a} \cdot \bar{b}}{\bar{b} \cdot \bar{b}} \bar{b}$$

proj. vektorn av \bar{a} på \bar{b} .

Tenta ex.
projektion:

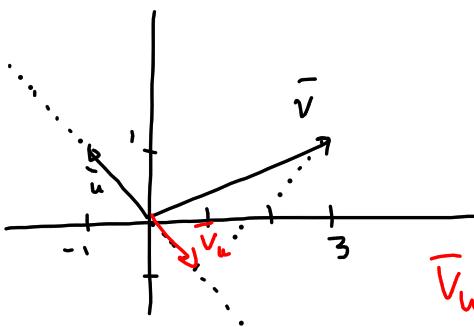
$$\bar{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \bar{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Bestäm projektionen av \bar{v} på \bar{u} :

$$\bar{v}_u = (\bar{v} \cdot \bar{e}_u) \cdot \bar{e}_u = \left(\bar{v} \cdot \frac{\bar{u}}{|\bar{u}|} \right) \frac{\bar{u}}{|\bar{u}|}$$

$$= \frac{\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}}{\underbrace{|\bar{u}| \cdot |\bar{u}|}_{2 \cdot 2}} \cdot \bar{u} = \frac{3 \cdot (-1) + 1 \cdot 1}{\sqrt{(-1)^2 + 1^2} \cdot \sqrt{(-1)^2 + 1^2}} \cdot \bar{u}$$

$$= \frac{-2}{\sqrt{2} \cdot \sqrt{2}} \cdot \bar{u} = -\bar{u} = -\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \bar{v}_u \quad \text{är ortogonala proj. av } \bar{v} \text{ på } \bar{u}.$$



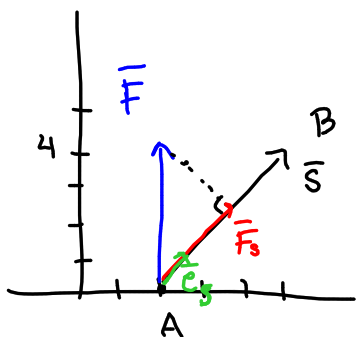
$$\bar{v}_u = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = 1\bar{e}_x - 1\bar{e}_y$$

$$\bar{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\bar{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Ex) Partikel rör sig från $A = (2, 0, 0)$ till $B = (5, 4, 0)$ under inverkan av kraften $\vec{F} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$

- Bestäm sträckans längd
- Fysikaliskt arbete $W = \vec{F} \cdot \vec{s}$
- Kraftens komponent i förflytningens riktning.



$$a) \vec{s} = \vec{AB} = "B-A" = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$|\vec{s}| = \sqrt{3^2 + 4^2 + 0^2} = 5$$

$$b) W = \vec{F} \cdot \vec{s} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \cdot 3 + 4 \cdot 4 + 0 \cdot 0 = 16 \text{ J}$$

$$\vec{F}_s = \underbrace{(\vec{F} \cdot \vec{e}_s)}_{\text{ger storlek}} \underbrace{\vec{e}_s}_{\text{ger riktning}} = \left(\frac{\vec{F} \cdot \vec{s}}{|\vec{s}|} \right) \cdot \frac{\vec{s}}{|\vec{s}|} = \frac{\vec{F} \cdot \vec{s}}{|\vec{s}|^2} \cdot \vec{s}$$

$$= \frac{\begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}}{3^2 + 4^2 + 0} \cdot \vec{s} = \frac{0 \cdot 3 + 4 \cdot 4 + 0 \cdot 0}{9 + 16} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} =$$

$$= \frac{16}{25} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 48/25 \\ 64/25 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1,92 \\ 2,56 \\ 0 \end{pmatrix} = \underline{\underline{\vec{F}_s}}$$

$$\frac{16 \cdot 4}{25 \cdot 4} = \frac{64}{100}$$