

Geometriske grundbegreber

1. lektion

Martin Raussen

Department of Mathematical Sciences
Aalborg University
Denmark

7.2.08

Prædiken

- ▶ Præsentation
- ▶ Mål med forelæsningen
 - konkret
 - abstrakt
 - forhold til semester og studium
- ▶ Midler
 - Forelæsning, opgaver, selv læsning
 - Kursusplan, hjemmeside
 - Litteratur
 - Eksamen
- ▶ Hvordan ser en kursusgang ud?
- ▶ Forudsætninger og forventninger
- ▶ "Ingeniørmatematik"
- ▶ Software: MAPLE, VIDIGEO

Materialer

- ▶ Hjemmeside

<http://www.math.aau.dk/-raussen/I4/08>

Her findes efterhånden noter og lektionsplaner (pdf).

- ▶ Kursusplan

 - Plan- og rumgeometri

 - Noter MR, ch. 1

2MM

 - Kurver i plan og rum

 - Noter MR, ch. 2

3.5MM

 - Kurverrepræsentation i grafisk software

 - Noter JR, ch. 4

1.5MM

 - Flader i rummet

 - Noter MR, ch. 3

3MM

- ▶ Supplerende litteratur

 - Matematikbøger fra basisuddannelsen

 - evt. MAPLE manual

Software

- ▶ **MAPLE**

`sti //msektornt2/SOFTWARE/Mathematics`
herunder mappen med MAPLE

- ▶ **VIDIGEO**

<http://www.math.aau.dk/~raussen/VIDIGEO/GEOLAB>
Java2 påkrævet!

1. lektion – A

- ▶ \mathbf{R}^2 og \mathbf{R}^3 som vektorrum
addition, multiplikation med reelle tal
- ▶ lineært (u-)afhængige vektorer
parallele, koplanare vektorer
- ▶ punktrum \leftrightarrow vektorrum
 \mathbf{E}^2 og \mathbf{E}^3 \leftrightarrow \mathbf{R}^2 og \mathbf{R}^3
- ▶ Parameterfremstilling for linie og plan
- ▶ Linie gennem to punkter
- ▶ Plan gennem tre punkter

Linearkombinationer, lineær (u)afhængighed

Givet vektorer \mathbf{x} , \mathbf{y} , \mathbf{z} i plan eller rum.

En vektor $\mathbf{u} = a\mathbf{x} + b\mathbf{y}$, $a, b \in \mathbf{R}$ kaldes **linearkombination** af \mathbf{x} og \mathbf{y} .

En vektor $\mathbf{v} = a\mathbf{x} + b\mathbf{y} + c\mathbf{z}$, $a, b, c \in \mathbf{R}$ kaldes **linearkombination** af \mathbf{x} , \mathbf{y} og \mathbf{z} .

Mængden $sp(\mathbf{x}, \mathbf{y})$, hhv. $sp(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z})$ af **alle** linearkombinationer kaldes vektorenes **spænd**. Geometrisk betydning?

Vektorerne \mathbf{x} og \mathbf{y} kaldes **lineært afhængige** hvis der findes en linearkombination $a\mathbf{x} + b\mathbf{y} = \mathbf{0}$ uden at $a = b = 0$.

Vektorerne \mathbf{x} , \mathbf{y} og \mathbf{z} kaldes **lineært afhængige** hvis der findes en linearkombination $a\mathbf{x} + b\mathbf{y} + c\mathbf{z} = \mathbf{0}$ uden at $a = b = c = 0$. Ellers kaldes \mathbf{x} , \mathbf{y} , hhv. \mathbf{x} , \mathbf{y} , \mathbf{z} **lineært uafhængige**.

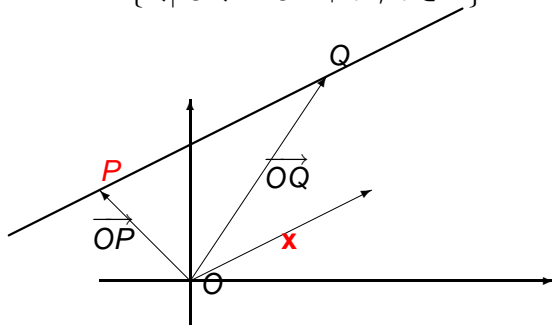
I så fald udspænder de en plan, hhv. rummet.

Parameterfremstillinger 1

Ret linie

- ▶ Givet punkt P (stedvektor \vec{OP}) og retningsvektor $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$

$$I = \{Q \mid \vec{OQ} = \vec{OP} + t\mathbf{x}, t \in \mathbf{R}\}$$



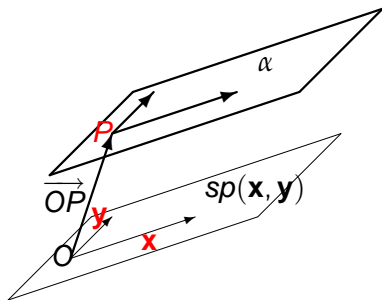
- ▶ Parameterfremstilling er **ikke** entydigt bestemt!

Parameterfremstillinger 2

Plan i rummet

- ▶ Givet punkt P (stedvektor \overrightarrow{OP}) og to lineært uafhængige retningsvektorer \mathbf{x} og \mathbf{y} .

$$\alpha = \{Q \in \mathbf{E}^3 \mid \overrightarrow{OQ} = \overrightarrow{OP} + s\mathbf{x} + t\mathbf{y}, s, t \in \mathbf{R}\}$$



- ▶ Parameterfremstilling er **ikke** entydigt bestemt!

Eksempel

Plan gennem tre punkter i rummet

Planen α gennem $P_1 : [1, 1, 1]$, $P_2 : [2, 2, 1]$, $P_3 : [3, 2, 2]$ har parameterfremstilling

$$\alpha : \overrightarrow{OP_1} + s\overrightarrow{P_1P_2} + t\overrightarrow{P_1P_3} = [1, 1, 1] + s[1, 1, 0] + t[2, 1, 1], s, t \in \mathbf{R}.$$

Ligger $P : [0, 1, 2]$ i α ?

$$\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP_1} + s\overrightarrow{P_1P_2} + t\overrightarrow{P_1P_3} \Leftrightarrow \overrightarrow{P_1P} = s\overrightarrow{P_1P_2} + t\overrightarrow{P_1P_3} \Leftrightarrow$$

$$\begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = s \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}. \text{ Rækkereduktion:}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}.$$

Svar: **Nej!**

1. lektion – B

- ▶ Prikprodukt: længde og vinkel
- ▶ i planen: hatvektor, planprodukt
- ▶ i rummet: krydsprodukt, rumprodukt
- ▶ Formelsamling: MR, p. 12/13

Produkter

Prikprodukt $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = [x_1, x_2, x_3] \cdot [y_1, y_2, y_3] =$
 $x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3 \in \mathbf{R}$

Planprodukt – i \mathbf{R}^2 $[\mathbf{x}, \mathbf{y}] = x_1y_2 - x_2y_1 = \begin{vmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{vmatrix} \in \mathbf{R}$

Krydsprodukt – i \mathbf{R}^3

$$\mathbf{x} \times \mathbf{y} = [x_2y_3 - x_3y_2, x_3y_1 - x_1y_3, x_1y_2 - x_2y_1] =$$

$$\begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix} \in \mathbf{R}^3$$

Rumprodukt – i \mathbf{R}^3

$$[\mathbf{z}, \mathbf{x}, \mathbf{y}] = \mathbf{z} \cdot (\mathbf{x} \times \mathbf{y}) = \begin{vmatrix} z_1 & z_2 & z_3 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix} = z_1(x_2y_3 -$$

$$x_3y_2) + z_2(x_3y_1 - x_1y_3) + z_3(x_1y_2 - x_2y_1) \in \mathbf{R}$$

Formelsamling

- ▶ $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \mathbf{y} \cdot \mathbf{x}$;
- ▶ $\mathbf{x} \cdot (\mathbf{y} + \mathbf{z}) = (\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}) + (\mathbf{x} \cdot \mathbf{z})$;
- ▶ $a\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = a(\mathbf{x} \cdot \mathbf{y})$;
- ▶ $[\mathbf{y}, \mathbf{x}] = -[\mathbf{x}, \mathbf{y}]$;
- ▶ $[\mathbf{x}, \mathbf{y}] = -\mathbf{x} \cdot \hat{\mathbf{y}}$;
- ▶ $\mathbf{y} \times \mathbf{x} = -(\mathbf{x} \times \mathbf{y})$;
- ▶ $\mathbf{x} \times (\mathbf{y} + \mathbf{z}) = (\mathbf{x} \times \mathbf{y}) + (\mathbf{x} \times \mathbf{z})$;
- ▶ $a\mathbf{x} \times \mathbf{y} = a(\mathbf{x} \times \mathbf{y})$;
- ▶ Generelt: $\mathbf{x} \times (\mathbf{y} \times \mathbf{z}) \neq (\mathbf{x} \times \mathbf{y}) \times \mathbf{z}$;
- ▶ $[\mathbf{x} + \mathbf{x}', \mathbf{y}, \mathbf{z}] = [\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}] + [\mathbf{x}', \mathbf{y}, \mathbf{z}]$;
- ▶ $[a\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}] = a[\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}]$.
- ▶ $[\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}] = -[\mathbf{y}, \mathbf{x}, \mathbf{z}] = -[\mathbf{x}, \mathbf{z}, \mathbf{y}]$.