

Repetition og Perspektivering

kl. 8:15 – 8:45 i Fib 16, lokale 1.108

Normalvektorer og ligninger. Snit mellem linier og planer. Ortogonalprojektioner. Beregning af afstand og vinkler.

Opgaveregning:

kl. 8:50-10:35 i grupperummene.

Opgaver:

1. Opvarmning: Lad $\mathbf{x} = [2, 4, 6]$, $\mathbf{y} = [2, 2, 1]$. Bestem projektionen \mathbf{p} af \mathbf{x} på \mathbf{y} . Verificer, at $\mathbf{q} = \mathbf{x} - \mathbf{p}$ står vinkelret på \mathbf{y} .

[Facit: $\mathbf{p} = [4, 4, 2]$, $\mathbf{q} = [-2, 0, 4]$.]

2. Givet to vektorer $\mathbf{e}, \mathbf{n} \in \mathbf{R}^3$, således at $|\mathbf{e}| = 1$. Bestem $\mathbf{e} \times (\mathbf{e} \times \mathbf{n})$.
(Vink: I modsætning til opg. 5 fra 1. lektion behøver de to vektorer ikke at stå vinkelret på hinanden. Man kan med fordel udnytte ortogonaldekompositionen $\mathbf{n} = \mathbf{p} + \mathbf{q}$, hvor $\mathbf{e} \parallel \mathbf{p}$ og $\mathbf{e} \perp \mathbf{q}$.)

3. I rummet \mathbf{E}^3 er der givet en linie l og en plan α med parameterfremstillinger

$$l : \overrightarrow{OP_t} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$
$$\alpha : \overrightarrow{OQ_{rs}} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} + r \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Find en parameterfremstilling for l s ortogonalprojektion l_α på α (den linie man får ved at projicere alle punkter fra l på α).

[Facit: f.eks. $[1.5, 0, 1.5] + t[4, 1, -2]$.]

4. Givet fire punkter $P[1, 1, 1]$, $Q[4, 5, 3]$, $R[-1, -10, -1]$ og $S[8, 2, 2]$ i rummet. Linien l går igennem P og Q og linien m går igennem R og S . Bestem afstanden mellem l og m . [Facit:5.]

5. Givet punktet $R[1, 1, 1]$ og to parallelle linier l og m i rummet med parameterfremstillingerne

$$l : \overrightarrow{OP} = [2, 1, 4] + t[1, -1, -2];$$

$$m : \overrightarrow{OQ} = [1, 0, 2] + t[2, -2, -4].$$

Disse to linier er parallelle(!) og ligger dermed i en plan α . Find afstanden mellem linierne l og m , en ligning for planen α , koordinaterne til R s projektion på α samt R s afstand fra α . [Facit: $\frac{\sqrt{30}}{3}$; $z - 2y = 2$; $[1, -0.2, 1.6]$; $\frac{3}{5}\sqrt{5}$.]

6. Det er på tide at I får afprøvet nogle af de interaktive web-sider med værktøjet VIDIGEO. Gå med et klik til GEOLAB-siden

(a) Gå til illustrationen *Parametrization of a plane curve* og få systemet til at tegne kurven med parameterfremstillingen $\mathbf{r}(t) = [\cos(t) + \sin(2t), -\sin(3t) + \cos(4t)]$, $t \in [0, 2\pi]$. (Man skriver først x -koordinaten i feltet $x(t)$, Return! y -koordinaten i feltet $y(t)$. Return! Så klikker man på feltet $t0$ og indsætter værdierne 0 efter *From* Return! og 6.28 efter *To*. Return!)

(b) Det ser ud til at kurven har to spidstangenter. Er det rigtigt? Prøv først i illustrationen *Moving velocity vector and speed*. Bliver hastigheden 0 i de to punkter? Sidst kan

man prøve *Tangents by zooming* i nærheden af disse to punkter. Man zoomer ved at “dragge” en rektangel med musen i nærheden af det punkt man ønsker undersøgt. Konklusion?

Forelæsning:

kl. 10:40 – 12:00 i Fib 16, lokale 1.108.

Mål og indhold:

Vi begynder på forelæsningsens andet hovedemne: beskrivelse af **kurver** i plan og rum. Dette gøres hovedsagelig vha. **parameterfremstillinger**, som er **vektorfunktioner** af en reel variabel. Målet er, at beskrive og beregne geometriske størrelser, som f.eks. krumning, vha. disse vektorfunktioner og deres afledede. Som første skridt ser vi på bestemmelse af **tangentretninger** ud fra en given parameterfremstilling vha. differentiation af vektorfunktionen; og dette også i det tilfælde hvor kurven har en **spidstangent**. Herefter ser vi på størrelsen **fart**, dens beregning og anvendelse til at definere og beregne **kurvelængde**: vha. integration af fartfunktionen. En del af stoffet er allerede kendt fra basisåret.

Litteratur:

MR II.1 – II.2, pp. 47 – 61.

Supplerende: Edwards & Penney,
sect. 12.5, pp. 803 – 813.

Næste gang:

4. lektion. 28.2.08. Krumning for kurver i plan og rum. [MR], II.3, pp. 62 – 76. Supplerende: Edwards & Penney, ch. 12.6, pp. 817 – 825.