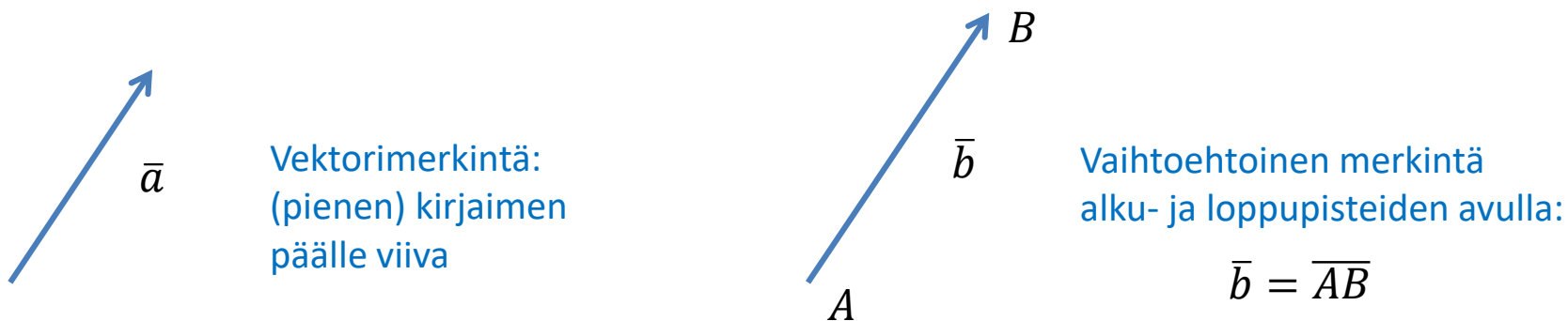


Vektori

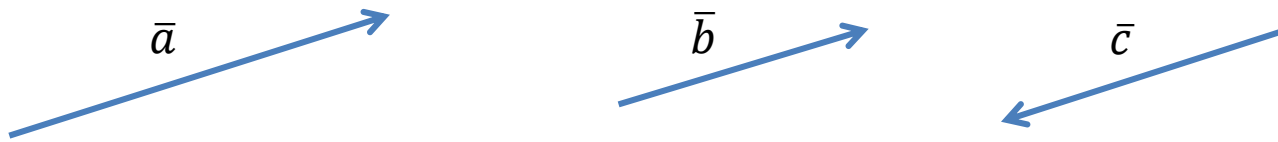
- Monilla suureilla on suuruuden lisäksi myös suunta.
 - Nopeus, voima, kiihtyvyys, jne.
- Näitä suureita kutsutaan vektorisuureiksi, koska matemaattisesti ne esitetään *vektoreina*.
- Vektori voidaan tulkita nuoleksi, jonka suunta kertoo vektorin suunnan ja pituus vektorin suuruuden.



- Kuvan vektorit \bar{a} ja \bar{b} ovat *samansuuntaisia* (eli osoittavat samaan suuntaan), lyhennysmerkintä $\bar{a} \uparrow\uparrow \bar{b}$.



- Kuvan vektorit \bar{c} ja \bar{d} ovat *vastakkaissuuntaisia* (eli osoittavat vastakkaisiin suuntiin), lyhennysmerkintä $\bar{c} \updownarrow \bar{d}$.
- Vektorit ovat *yhdensuuntaisia*, jos ne ovat joko samansuuntaisia tai vastakkaissuuntaisia.



- Yllä olevat vektorit ovat kaikki keskenään yhdensuuntaisia, lyhennysmerkintä $\bar{a} || \bar{b}$, $\bar{a} || \bar{c}$ ja $\bar{b} || \bar{c}$.
- Vektorin \bar{a} pituus merkitään $|\bar{a}|$.
- Vektorit \bar{a} ja \bar{b} ovat samoja vektoreita, jos ne ovat samansuuntaisia ja yhtä pitkiä, siis $\bar{a} = \bar{b} \Leftrightarrow \bar{a} \uparrow\uparrow \bar{b}$ ja $|\bar{a}| = |\bar{b}|$.
 - Vektorien sijainnilla ei ole väliä, jos suunta ja suuruus ovat samoja.

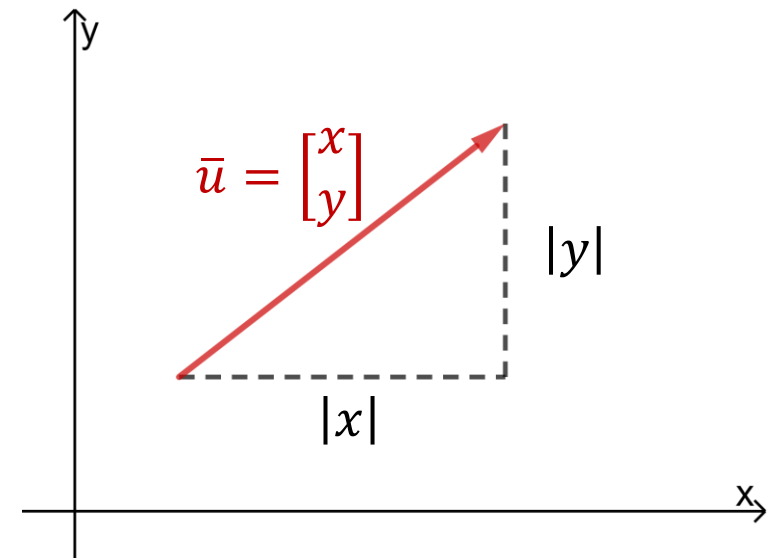
Vektorin komponenttiesitys

- Vektori \bar{u} voidaan ajatella myös siirtymänä koordinaatistossa.
- Kaksiulotteisen vektorin määrittämiseen riittää siis tietää kuinka paljon siirrytään x – ja kuinka paljon y –suunnassa.
 - Positiivinen etumerkki tarkoittaa siirtymää akselin positiiviseen suuntaan ja negatiivinen etumerkki siirtymää negatiiviseen suuntaan.
- Siirtymä voidaan esittää pystyvektorina

$$\bar{u} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

- Vektorin pituus $|\bar{u}|$ saadaan Pythagoraan lauseella:

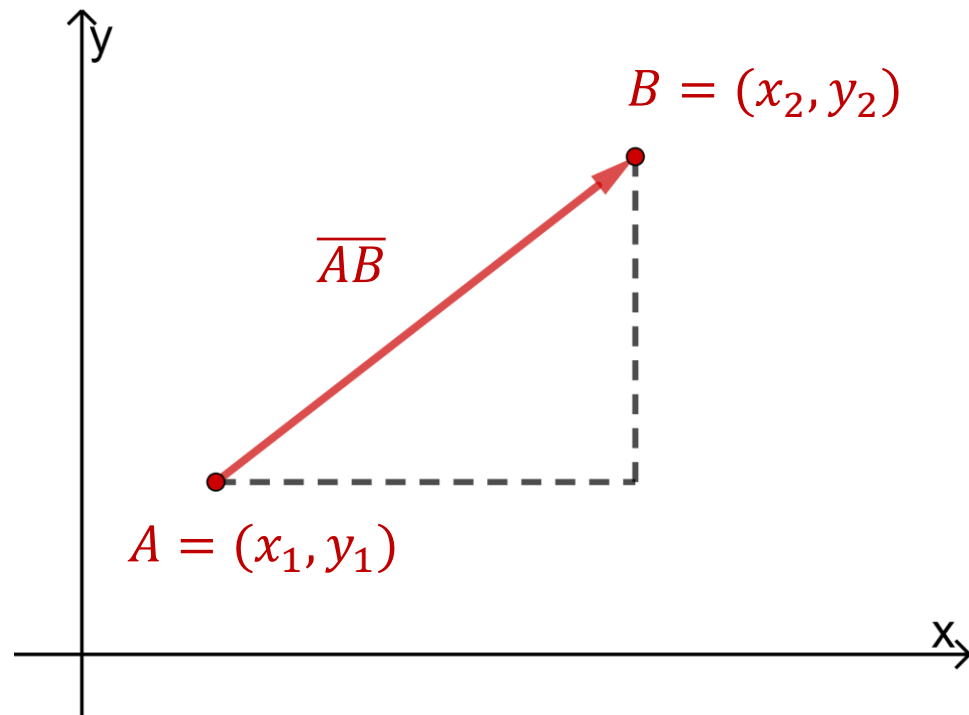
$$|\bar{u}| = \sqrt{x^2 + y^2}$$



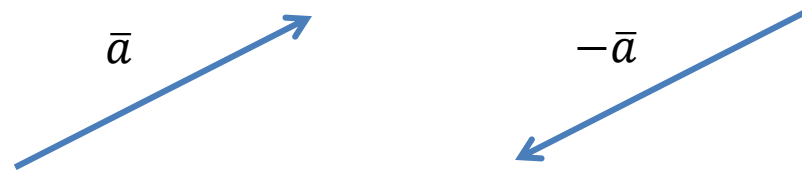
- Vektorien komponenttiesitys on yksikäsitteinen: Vektorit ovat yhtä suuret täsmälleen silloin kun niillä on keskenään samat komponentit
- Kahden pisteen välisen vektorin \overline{AB} komponenttiesitys saadaan vähentämällä loppupisteen B koordinaateista alkupisteen A koordinaatit

$$\overline{AB} = \begin{bmatrix} x_2 - x_1 \\ y_2 - y_1 \end{bmatrix}$$

”loppupiste – alkupiste”



- Nollavektori $\vec{0} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ on vektori, jonka pituus on nolla.
 - Nollavektorilla ei ole suuntaa.
 - Kaikki vektorit \overline{AA} , joilla on sama alku- ja loppupiste ovat nollavektoreita.
- Vektorin \vec{a} vastavektori $-\vec{a}$ on vektori, jonka on yhtä pitkä kuin \vec{a} , mutta vastakkaissuuntainen.



- Vastavektori saadaan vaihtamalla vektorin alku- ja loppupisteet keskenään:

$$\overline{AB} = -\overline{BA}$$

- Vastavektorin komponentit ovat alkuperäisen vektorien komponenttien vastalukuja

t. 612, s. 153

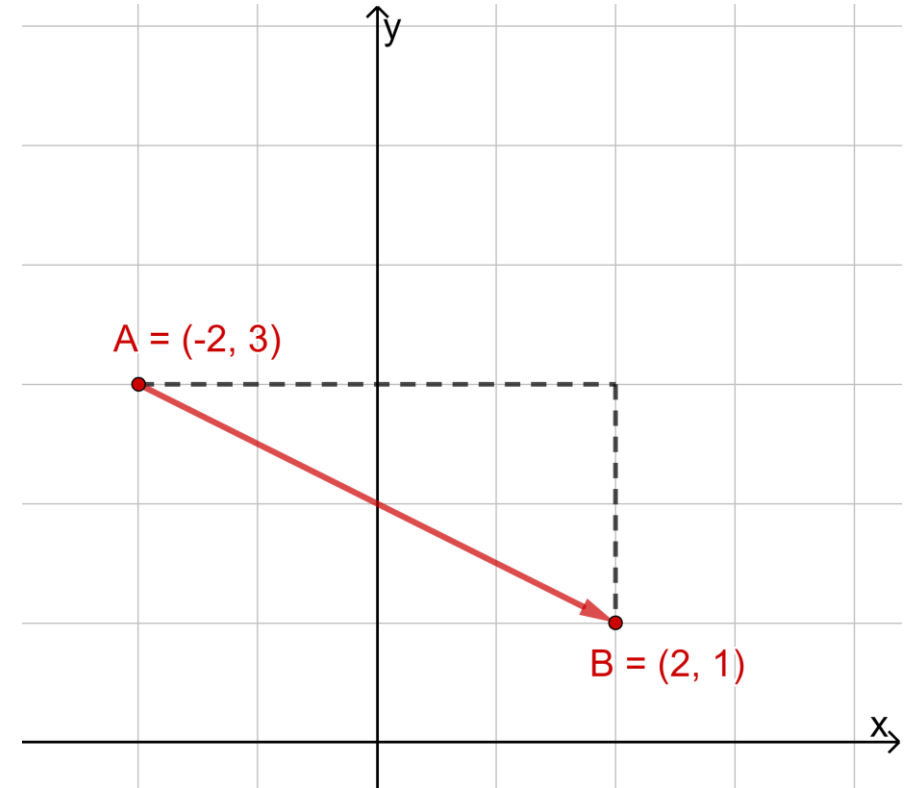
a) $A = (-2, 3)$ $\overline{AB} = \begin{bmatrix} 2 - (-2) \\ 1 - 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \end{bmatrix}$
 $B = (2, 1)$

Vektorin \overline{AB} pituus on

$$\begin{aligned} |\overline{AB}| &= \sqrt{4^2 + (-2)^2} = \sqrt{16 + 4} \\ &= \sqrt{20} = \sqrt{4 \cdot 5} = 2\sqrt{5} \end{aligned}$$

TI-Nspirellä pituuden saa laskettua komennolla
"norm" (Normi).

$u := \begin{bmatrix} 4 \\ -2 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 4 \\ -2 \end{bmatrix}$
norm(u)	$2 \cdot \sqrt{5}$



b)

