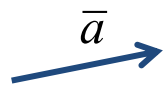


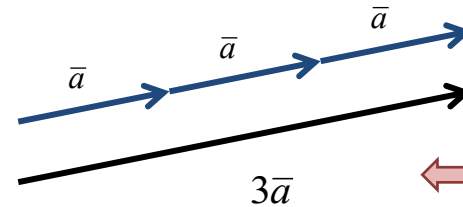
# Vektorin kertominen luvulla

- Kun vektori kerrotaan kokonaisluvulla, niin geometrisesti ajateltuna kertolasku voidaan tulkita summaksi:



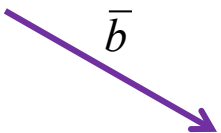
Esimerkiksi vektorin kertominen kolmella on summa:

$$3\bar{a} = \bar{a} + \bar{a} + \bar{a}$$



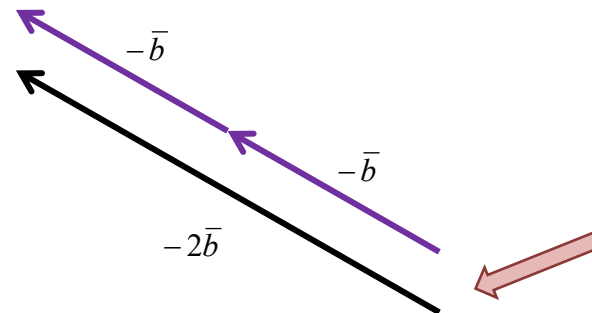
*Vektorin pituus kolminkertaistui, mutta suunta ei muuttunut.*

- Negatiivisella luvulla kertominen tapahtuu vastavektorin avulla:



Esim.

$$-2\bar{b} = -\bar{b} + (-\bar{b})$$



*Vektorin pituus kaksinkertaistui ja suunta muuttui vastakkaiseksi.*

- Vektorin  $\bar{a} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$  kertominen *reaaliluvulla*  $t$  määritellään seuraavasti:

$$t \cdot \bar{a} = t\bar{a} = t \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} tx \\ ty \end{bmatrix}$$

- Siis vektorin kertominen luvulla tarkoittaa vektorien komponenttien kertomista kyseisellä luvulla.
- Kun  $t \neq 0$ , vektorit  $t\bar{a}$  ja  $\bar{a}$  ovat yhdensuuntaisia ( $t\bar{a} \parallel \bar{a}$ ).
- Tarkemmin sanottuna:
  - $t\bar{a} \uparrow\uparrow \bar{a}$ , kun  $t > 0$  (Vektorit *samansuuntaisia*)
  - $t\bar{a} \uparrow\downarrow \bar{a}$ , kun  $t < 0$  (Vektorit *vastakkaissuuntaisia*)
- Vektorin  $t\bar{a}$  pituus on vektorin  $\bar{a}$  pituus kerrottuna  $t$ :n itseisarvolla:

$$|t\bar{a}| = |t||\bar{a}|$$

Kun vektoria kerrotaan jollakin luvulla  $t$ , niin vektoria "venytetään" tai "kutistetaan" kertoimella  $|t|$ . (Esimerkiksi kerroin 0,8 lyhentää vektorin pituutta 20 %.)

# Laskulakeja vektorin ja skalaarin tulolle

- Liitântälaki:  $r(s\bar{a}) = (rs)\bar{a} = rs\bar{a}$

Esimerkki:  $-2\left(-\frac{1}{4}\bar{a}\right) = -2 \cdot \left(-\frac{1}{4}\right)\bar{a} = \frac{1}{2}\bar{a}$

- Osittelulait:

$$(r + s)\bar{a} = r\bar{a} + s\bar{a} \quad \text{ja} \quad r(\bar{a} + \bar{b}) = r\bar{a} + r\bar{b}$$

Esimerkkejä:

$$\begin{aligned} -9\bar{a} + 7\bar{a} &= (-9 + 7)\bar{a} = -2\bar{a} & \text{ja} & & -3(2\bar{a} - 5\bar{b}) &= -3 \cdot (2\bar{a}) - 3 \cdot (-5\bar{b}) \\ & & & & &= -6\bar{a} + 15\bar{b} \end{aligned}$$

- Vektorilausekkeita voidaan siis sieventää samaan tapaan kuin polynomejakin.

# Yhdensuuntaisuusehto

- Jos on olemassa sellainen reaaliluku  $t \neq 0$ , että

$$\bar{a} = t\bar{b},$$

niin vektorit  $\bar{a}$  ja  $\bar{b}$  ovat yhdensuuntaisia vektorin ja luvun kertolaskun määritelmän perusteella.

- Myös käänteinen lause pätee:

Jos vektorit  $\bar{a}$  ja  $\bar{b}$  ovat yhdensuuntaisia, niin on olemassa sellainen reaaliluku  $t$ , että  $\bar{a} = t\bar{b}$ .

– Tämä luku on joko  $t = \frac{|\bar{a}|}{|\bar{b}|}$ , tai  $t = -\frac{|\bar{a}|}{|\bar{b}|}$ .

- Tulos voidaan esittää *yhdensuuntaisuusehtona*

$$\bar{a} = t\bar{b} \iff \bar{a} \parallel \bar{b}.$$

Kaksi vektoria ( $\neq \bar{0}$ ) ovat yhdensuuntaisia täsmälleen silloin kun vektori saadaan toisesta jollakin luvulla kertomalla.

t. 648, s. 170

- a) Vektorit  $\bar{u} = \begin{bmatrix} 20 \\ -6 \end{bmatrix}$  ja  $\bar{v} = \begin{bmatrix} -60 \\ 18 \end{bmatrix}$  ovat yhdensuuntaisia, jos on olemassa sellainen luku  $t$ , että  $\bar{u} = t\bar{v}$  tai  $\bar{v} = t\bar{u}$ . Toisin sanoen vektorit ovat yhdensuuntaisia, jos toinen vektori saadaan toisesta jollakin luvulla kertomalla.

Kyseinen luku voidaan ratkaista vektoriyhtälöstä

$$\begin{bmatrix} -60 \\ 18 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 20 \\ -6 \end{bmatrix}.$$

Komponentteja vertailemalla saadaan yhtälöpari

$$\begin{cases} -60 = 20t \\ 18 = -6t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t = \frac{-60}{20} = -3 \\ t = \frac{18}{-6} = -3 \end{cases}.$$

Koska  $t = -3$  toteuttaa yhtälöparin, vektorit  $\bar{u}$  ja  $\bar{v}$  ovat yhdensuuntaisia.

Vektoriyhtälön voi kirjoittaa kahdella eri tavalla, mutta näin päin kerroin  $t$  tulee olemaan kokonaisluku.

Luvun  $t = -3$  voi löytää ilman yhtälöpariakin:  
 $20 \cdot (-3) = -60$  ja  $-6 \cdot (-3) = 18$ .

Vaihtoehtoisesti voidaan tutkia myös vektoreiden  $x$  - ja  $y$  -komponenttien suhdetta:

$\frac{20}{-6} = -\frac{10}{3}$  ja  $\frac{-60}{-18} = -\frac{10}{3}$ . Yhdensuuntaisilla vektoreilla komponenttien suhde on sama.

- b) Vektorit  $\bar{u} = \begin{bmatrix} 20 \\ -6 \end{bmatrix}$  ja  $\bar{w} = \begin{bmatrix} 14 \\ -4 \end{bmatrix}$  ovat erisuuntaisia, jos ei ole olemassa sellaista lukua  $t$ , että  $\bar{u} = t\bar{w}$  (tai  $\bar{w} = t\bar{u}$ ).

Muodostetaan vektori yhtälö

$$\begin{bmatrix} 20 \\ -6 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 14 \\ -4 \end{bmatrix}.$$

Komponentteja vertailemalla saadaan yhtälöpari

$$\begin{cases} 20 = 14t \\ -6 = -4t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t = \frac{20}{14} = \frac{10}{7} \\ t = \frac{-6}{-4} = \frac{3}{2} \end{cases}.$$

Koska  $\frac{10}{7} \neq \frac{3}{2}$ , vektorit  $\bar{u}$  ja  $\bar{w}$  ovat erisuuntaiset.

**t. 655, s. 171**

Vektorit  $\bar{u} = \begin{bmatrix} r - 1 \\ 2 \end{bmatrix}$  ja  $\bar{v} = \begin{bmatrix} 2r \\ r \end{bmatrix}$  ovat vastakkaissuuntaisia, jos on olemassa sellainen negatiivinen luku  $t$ , että  $\bar{u} = t\bar{v}$  (tai  $\bar{v} = t\bar{u}$ ).

Ratkaistaan vektoriyhtälö  $\bar{u} = t\bar{v}$  GeoGebran CAS-tilassa.

Yhtälön ainoa ratkaisu on  $r = 5$  ja  $t = \frac{2}{5}$ .

Koska  $t > 0$ , lukua  $r$  ei voida valita niin, että vektorit  $\bar{u}$  ja  $\bar{v}$  olisivat vastakkaissuuntaiset.

Kun  $r = 5$ , vektorit ovat  $\bar{u} = \begin{bmatrix} 5 - 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 2 \end{bmatrix}$  ja  $\bar{v} = \begin{bmatrix} 2 \cdot 5 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 10 \\ 5 \end{bmatrix}$ .

Vektorin  $\bar{u}$  komponentit ovat  $\frac{2}{5}$  vektorin  $\bar{v}$  komponenteista. Täten vektorit ovat yhdensuuntaisia (mutta eivät vastakkaissuuntaisia) ja vektorin  $\bar{u}$  pituus on  $\frac{2}{5}$  vektorin  $\bar{v}$  pituudesta.

1	$u := (r - 1, 2)$ $\rightarrow u := \begin{pmatrix} r - 1 \\ 2 \end{pmatrix}$
2	$v := (2r, r)$ $\rightarrow v := \begin{pmatrix} 2r \\ r \end{pmatrix}$
3	$u = tv$ Ratkaise: $\left\{ \left\{ r = 5, t = \frac{2}{5} \right\} \right\}$

## Vektori yhtälön ratkaisu ilman teknisiä apuvälineitä:

$$\bar{u} = t\bar{v}$$

$$\begin{bmatrix} r - 1 \\ 2 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 2r \\ r \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} r - 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2rt \\ rt \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} r - 1 = 2rt \\ 2 = rt \end{cases}$$

$$\Rightarrow r - 1 = 2 \cdot 2$$

$$\Rightarrow r = 5$$

$$\Rightarrow 2 = 5 \cdot t$$

$$t = \frac{2}{5}$$

Sijoituksessa voidaan hieman oikaista, kun tulon  $rt$  arvo tiedetään.

Sijoitetaan tämä alempaan yhtälöön.