

GEOMETRIA

BEKTOREAK PLANOAN:

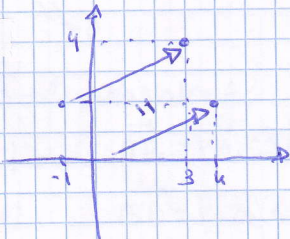
Bektore sinploa:



- Ezaugarriak:
- Modulua $|AB|$
 - Norabidea
 - Norantza

→ bektore sinploa

$A(x_1, y_1)$
 $B(x_2, y_2)$



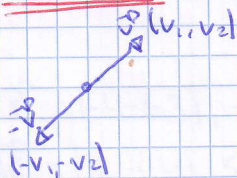
$B(-1, 2)$
 $B(3, 4)$ } $|3 - (-1)|, |4 - 2| = 4, 2$

→ bektore oskua

Modulua: $\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2} = \sqrt{20}$

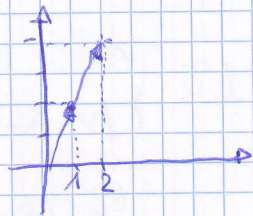
$\vec{AB} = \vec{B} - \vec{A} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1)$

\vec{v} -ren aurkakoa: $-\vec{v} = (-v_1, -v_2)$



$\vec{u}(u_1, u_2)$ eta $\vec{v}(v_1, v_2)$ = paraleloak: $\vec{u} \parallel \vec{v} \Leftrightarrow \frac{u_1}{v_1} = \frac{u_2}{v_2}$

$\vec{u}(1, 2)$
 $\vec{v}(2, 4)$



$\vec{u}(u_1, u_2)$ eta $\vec{v}(v_1, v_2)$ perpendikularrak: $\vec{u} \perp \vec{v}$

$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Leftrightarrow u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 = 0$

biderketa eskalarra

Bektorea: $(2, 3) \rightarrow$ perpendikularra: $(3, -2), (-3, 2)$

$\vec{u}(u_1, u_2)$ } Batuketa: $\vec{u} + \vec{v} = (u_1 + v_1, u_2 + v_2)$

$\vec{v}(v_1, v_2)$ } Kenketaketa: $\vec{u} - \vec{v} = (u_1 - v_1, u_2 - v_2)$

Biderketa bider (zenbakiki) eskalarra

$d\vec{v} = d(u_1, u_2) = (du_1, du_2) \quad d \in \mathbb{R}$

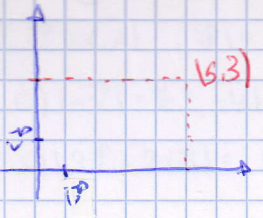
Biderketa eskalarra:

$\vec{u} \cdot \vec{v}$

$\vec{u}(u_1, u_2)$ } $\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 \in \mathbb{R}$

$\vec{v}(v_1, v_2)$ }

100. orrialdea teoria



Bi bektore, \vec{v}, \vec{v}'
 • linealki mendelekoak dira: proportzionalak badira (paraleloak)
 • linealki ezleak dira: proportzionalak ez badira (eg. paraleloak)

Bi bektorek bat osatzen dute:

- 1) Asketak
- 2) Edozein bektore bi horien konbinazio lineal berrak jar daitezke $\exists a, b \in \mathbb{R} \vec{w} = a \cdot \vec{u} + b \cdot \vec{v}$

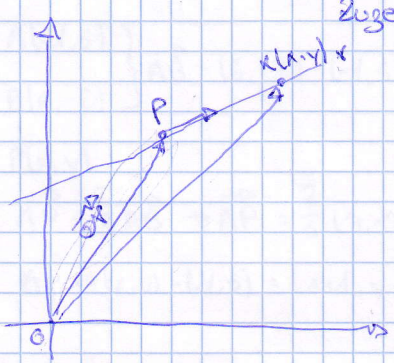
$(5, 3) = 5(1, 0) + 3(0, 1) = 5\vec{u} + 3\vec{v}$

Oinarri ortogonala: $\vec{u} + \vec{v} \perp \vec{v}$
 " normala: $\vec{u} + (|\vec{u}| = |\vec{v}| = 1)$
 " ortonormala: $\vec{u} + \vec{v} \perp \vec{v} + |\vec{u}| = |\vec{v}| = 1$

Zuzenaren ekuazioa:

$y = mx + n$
 maldak \rightarrow ordezkoaren jatorria

$m = \frac{\Delta y}{\Delta x}$



Zuzen bat egagutzeko: • 2 puntu
 • 1 puntu + maldak

$P(p_1, p_2)$
 $\vec{v}(v_1, v_2)$
 Zuzenaren bektore zuzentzailea.

Ek. bektoriala:
 $\vec{OX} = \vec{OP} + d \cdot \vec{v}$ $d \in \mathbb{R}$

$(x, y) = (p_1, p_2) + d(v_1, v_2)$

$(x, y) = (p_1 + d v_1, p_2 + d v_2)$

$\left. \begin{matrix} x = p_1 + d v_1 \\ y = p_2 + d v_2 \end{matrix} \right\} d \in \mathbb{R}$

Ek. parametrikoak

$\left. \begin{matrix} \frac{x-p_1}{v_1} = \frac{y-p_2}{v_2} \\ d = \frac{x-p_1}{v_1} \leftarrow x = p_1 + d v_1 \\ d = \frac{y-p_2}{v_2} \leftarrow y = p_2 + d v_2 \end{matrix} \right\}$

Ek. jarraitua

$\frac{x-p_1}{v_1} = \frac{y-p_2}{v_2} \rightarrow (x-p_1) \cdot v_2 = (y-p_2) \cdot v_1 \rightarrow v_2 x - v_2 p_1 = v_1 y - v_1 p_2 \rightarrow v_2 x - v_1 y - v_2 p_1 + v_1 p_2 = 0$

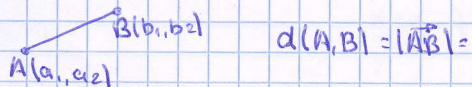
Ek. orokorrean edo implizitua

Ek. esplicitoa

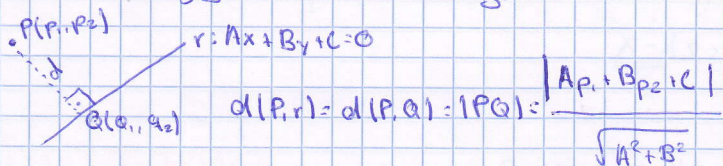
$\left. \begin{matrix} B y = -A x - C \\ y = \frac{-A}{B} x - \frac{C}{B} \end{matrix} \right\}$
 maldak bektore

DistantziaK:

• Bi puntuen arteko distantzia:



• Puntu batetik zuzen baterako distantzia:



• Bi zuzenen arteko distantzia:

