

## Koordinátageometria (Analitikus geometria)

**Geometria:** A matematikának az az ága, amely a ponthalmazok vizsgálatával foglalkozik.

**Algebra:** Számokat, kifejezéseket, egyenleteket, egyenlőtlenségeket vizsgál

Hogyan lehet ezt a két területet összekapcsolni, és persze szükség van-e erre egyáltalán? A számítógépek világában erre egyértelműen igen a válasz, hiszen a komputer az algebra „nyelvén értenek”, de gyakran kell ponthalmazokkal kapcsolatos manipulációkat végezniük. (Számítógépes grafika, szerkesztőprogramok stb.)

A koordinátageometria (más néven analitikus geometria) alapvető jellemzője, hogy a geometriai problémákat, feladatokat algebrai módszerekkel, koordináta-rendszer segítségével tárgyalja és oldja meg.

A geometriának ez az algebrai megközelítése először APOLLÓNIUSZ kúpszeletekről írt nyolckötetes könyvében jelenik meg a Kr. e. 3. században.

HIPPARKHOSZ (Kr. e. 2. század) úgynevezett gömbi koordinátákat használt a Föld bizonyos helyének meghatározására.

PAPPUSZ (Kr. u. 4. század) *Szűnagógé* (Gyűjtemény) című művében a geometriát zömében algebrai módszerekkel tárgyalja.

DESCARTES 1637-ben megjelent *Géométrie* c. könyvét tekintjük az első koordináta-geometriai műnek. Ebben a szerző már következetesen használja a kor fejlettségi szintjének megfelelő algebrát az ókori geometriára. Az alap gondolat megszületésétől azonban még hosszú út következett, hogy eljussunk oda, amit ma analitikus geometriának nevezünk. Ez a XVIII. század közepére tehető. Ezen a téren igen jelentős EULER (1707-1783) munkássága. Az *Introductio* című könyve az első analitikus geometriai kézikönyvnek is tekinthető. A síkbeli és a térbeli koordinátarendszer is ebben az időben alakult ki.

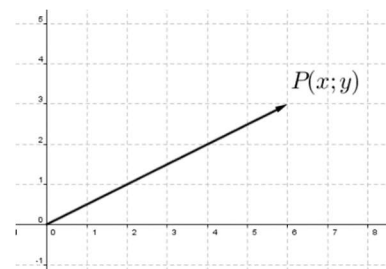
Descartes filozófus, természettudós és matematikus volt (1596-1650). Filozófiájában szakított a középkor skolasztikájával, a racionalizmust hirdette. Mindenféle ismeret helyességében kételkedett: „*Semmit ne fogadjunk el igaznak, aminek igaz voltát tisztán és világosan fel nem ismertük.*”

A koordinátageometriai úthoz megfelelő módszert kell keresnünk. Ennek egyik segédeszköze a *vektorok* használata.

A síkbeli tárgyaláshoz szükségünk van az ún. Descartes-féle derékszögű koordinátarendszerre.

Ezzel a hozzárendeléssel kölcsönösen egyértelmű ráképezést hoztunk létre a sík pontjainak halmaza és a rendezett valós számpárok között.

DEFINÍCIÓ: A derékszögű -koordinátarendszerben a  $P(x; y)$  pont *helyvektora* az origóból a pontba mutató vektor.



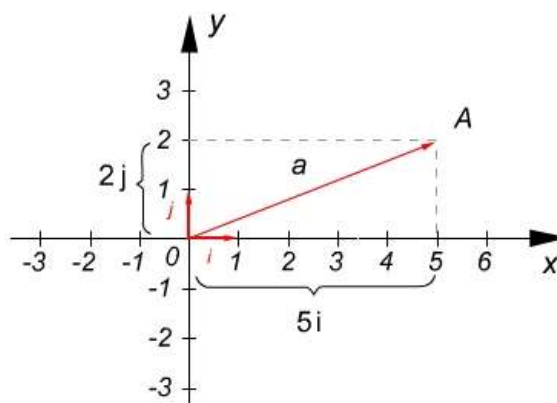
TÉTEL: Ha  $\underline{i}$  az  $(1; 0)$ ,  $\underline{j}$  pedig a  $(0; 1)$  pont helyvektora, akkor a sík bármely  $\vec{a}$  vektora egyértelműen áll elő  $\vec{a} = a_1 \cdot \underline{i} + a_2 \cdot \underline{j}$  alakban (az  $\underline{i}$  és  $\underline{j}$  vektorok *lineáris kombinációjaként*)

Pl.:  $\vec{a} = 5 \cdot \underline{i} + 2 \cdot \underline{j}$

Az  $\underline{i}$  és  $\underline{j}$  vektorok a koordináta-rendszer *bázisvektorai*, az  $a_1$  és  $a_2$  valós számok pedig az  $\vec{a}$  vektor *koordinátái*.

Jelölés:  $\vec{a}(a_1; a_2)$

Egy vektor koordinátái a koordináta-rendszerben megegyeznek origó kezdőpontú reprezentánsa végpontjának koordinátaival. Ebből adódik, hogy a koordináta-rendszer egy pontjának és a pont helyvektorának koordinátái megegyeznek.



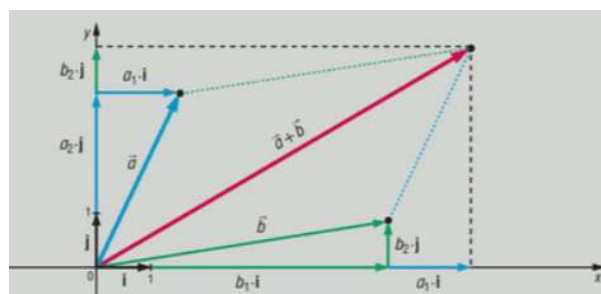
### Műveletek koordinátákkal adott vektorokkal

#### 1. Vektor hossza

Az A pont helyvektorának:  $\vec{a}(a_1; a_2)$ -nak a hossza:  $|\vec{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2}$  Biz: Ábráról leolvasva.

#### 2. Két vektor összegének koordinátái

Ha  $\vec{a} = a_1 \cdot \underline{i} + a_2 \cdot \underline{j}$  és  $\vec{b} = b_1 \cdot \underline{i} + b_2 \cdot \underline{j}$  akkor  $\vec{a} + \vec{b} = (a_1 + b_1) \cdot \underline{i} + (a_2 + b_2) \cdot \underline{j}$  azaz az összegvektor megfelelő koordinátái az összeadandó vektorok megfelelő koordinátáinak összegeként kapjuk.



#### 3. Két vektor különbségének koordinátái

Ha  $\vec{a} = a_1 \cdot \underline{i} + a_2 \cdot \underline{j}$  és  $\vec{b} = b_1 \cdot \underline{i} + b_2 \cdot \underline{j}$  akkor  $\vec{a} - \vec{b} = (a_1 - b_1) \cdot \underline{i} + (a_2 - b_2) \cdot \underline{j}$ .

#### 4. Vektor számszorosának koordinátái

Ha  $\vec{a} = a_1 \cdot \underline{i} + a_2 \cdot \underline{j}$  és  $\alpha$  valós szám, akkor  $\alpha \cdot \vec{a} = (\alpha \cdot a_1) \cdot \underline{i} + (\alpha \cdot a_2) \cdot \underline{j}$

#### 5. Vektor ellentettjének koordinátái

Az  $\vec{a}(a_1; a_2)$  vektor ellentettje a  $-\vec{a}(-a_1; -a_2)$  vektor. A bizonyításokat a definíció alapján végezzük el!

6. Két vektor skaláris szorzata koordinátákkal kifejezve

Ha  $\vec{a} = a_1 \cdot \vec{i} + a_2 \cdot \vec{j}$  és  $\vec{b} = b_1 \cdot \vec{i} + b_2 \cdot \vec{j}$  akkor  $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2$  azaz a két vektor skaláris szorzata a megfelelő koordináták szorzatának összege.

Bizonyítás:  $\vec{a} \cdot \vec{b} = (a_1 \cdot \vec{i} + a_2 \cdot \vec{j}) \cdot (b_1 \cdot \vec{i} + b_2 \cdot \vec{j}) \xrightarrow{\text{disztributivitás}} (a_1 \cdot b_1) \cdot \vec{i}^2 + (a_1 \cdot b_2) \cdot \vec{i} \cdot \vec{j} + (a_2 \cdot b_1) \cdot \vec{j} \cdot \vec{i} + (a_2 \cdot b_2) \cdot \vec{j}^2$

A két középső tag kiesik, hiszen  $\vec{i}$  és  $\vec{j}$  vektor egymásra merőleges, így skaláris szorzatuk nulla, csak az első és az utolsó tag marad meg. Mivel egy vektor négyzete egyenlő a vektor hosszával, így  $\vec{i}^2$  és  $\vec{j}^2$  is egy, azaz megkaptuk a bizonyítandó állítást.

7. Két pont távolsága koordinátákkal

Tétel: Az  $A(a_1; a_2)$  és  $B(b_1; b_2)$  pontok távolsága  $\overline{AB} = \sqrt{(b_1 - a_1)^2 + (b_2 - a_2)^2}$

Bizonyítás: Az  $A$  pont helyvektora  $\vec{a}(a_1; a_2)$  a  $B$  pont helyvektora  $\vec{b}(b_1; b_2)$  akkor:

$\overline{AB} = \vec{b} - \vec{a} = (b_1 - a_1) \cdot \vec{i} + (b_2 - a_2) \cdot \vec{j}$ , így a vektor hosszának képlete alapján kijön a keresett képlet.

8. Két vektor hajlásszöge

Tétel: A nullvektortól különböző  $\vec{a}(a_1; a_2)$  és  $\vec{b}(b_1; b_2)$  vektorok által bezárt  $\varphi (0^\circ \leq \varphi \leq 180^\circ)$  szög koszinusza:

$$\cos \varphi = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|} = \frac{a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2} \cdot \sqrt{b_1^2 + b_2^2}}$$

Bizonyítás: Írjuk fel az  $\vec{a}(a_1; a_2)$  és  $\vec{b}(b_1; b_2)$  vektorok skaláris szorzatát a kétféle tanult módon. Fejezzük ki ebből az egyetlen ismeretlent,  $\cos \varphi$ -t.

9. Szakaszcsozpontjának koordinátái

Tétel: Ha az  $A(a_1; a_2)$  és  $B(b_1; b_2)$  pontok által meghatározott szakasznak  $R(x; y)$  pontja, és  $AR : RB = p : q$ ,

akkor  $R$  pont koordinátái:  $R\left(\frac{q \cdot a_1 + p \cdot b_1}{p + q}, \frac{q \cdot a_2 + p \cdot b_2}{p + q}\right)$

Biz: Alkalmazva a vektorok összeadására, kivonására, számmal való szorzására tanult koordinátás összefüggéseket, a kifejezett helyvektor kell megadni koordinátás alakban.

10. A háromszög súlypontjának koordinátái

Tétel: A háromszög súlypontjának koordinátái a csúcsok megfelelő koordinátáinak számtani közepeként

adódnak.  $S\left(\frac{a_1 + b_1 + c_1}{3}, \frac{a_2 + b_2 + c_2}{3}\right)$