

# Časopis pro pěstování matematiky a fysiky

---

Antonín Libický

Úvod do vektorové analýzy. [XI.]

Časopis pro pěstování matematiky a fysiky, Vol. 39 (1910), No. 2, 134--143

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/121881>

## Terms of use:

© Union of Czech Mathematicians and Physicists, 1910

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

## Úvod do vektorové analýse.

Napsal řed. Ant. Libický.

(Pokračování.)

### Pole dyadické.

Než pojednáme o poli dyadickém obdobně jako jsme pojednali o poli skalárním a vektorovém, proběfeme poněkud obšírněji theorii dyadických mnohočlenů (dyadics), přihlížejíce k použití jejímú v mathematické fysice \*).

\*) *Jaumann* ve spise: »Die Grundlagen der Bewegungslehre« (pag. 28) rozeznává dvoji druh dyad a tudíž i dyadických mnohočlenů. Pro první druh platí rovnice (20<sup>a</sup>), totiž

$$\mathbf{ab} \cdot \mathbf{r} = \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r});$$

takovou dyadu zove *Jaumann* *skalární* a označuje ji  $\mathbf{a} ; \mathbf{b}$ . Podobně lze zavést jiný druh dyad té vlastnosti, že skalární součin takové dyady s vektorem  $\mathbf{r}$  rovná se vektoriálnímu součinu  $\mathbf{a} \times [\mathbf{b} \times \mathbf{r}]$ ; to jest *Jaumannova dyada rotorická*, jež se dle něho označuje  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ . Základní rovnice pro oba tyto druhy dyad jsou tudíž

$$(\mathbf{a} ; \mathbf{b}) \cdot \mathbf{r} = \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}), \quad (148^a)$$

$$[\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \cdot \mathbf{r} = \mathbf{a} \times [\mathbf{b} \times \mathbf{r}]; \quad (149^a)$$

obdobně platí, klademe-li v součinech na levé straně vektor  $\mathbf{r}$  jako činitel na první místo, rovnice (20<sup>b</sup>), kterou nyní píšeme ve tvaru

$$\mathbf{r} \cdot (\mathbf{a} ; \mathbf{b}) = (\mathbf{r} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{b} \quad (148^b)$$

a rovnice jí podobná

$$\mathbf{r} \cdot [\mathbf{a} \times \mathbf{b}] = [\mathbf{r} \times \mathbf{a}] \times \mathbf{b}. \quad (149^b)$$

Skalární a rotorické dyady těchže dvou vektorů  $\mathbf{a}$  a  $\mathbf{b}$  souvisí spolu vztahem, který vyvodíme takto:

Dle vzorce (16<sup>a</sup>) platí

$$[\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \times \mathbf{r} = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{r}) \mathbf{b} - (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}) \mathbf{a} = (\mathbf{r} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{b} - \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}), \quad (e)$$

a podobně

$$[\mathbf{b} \times \mathbf{r}] \times \mathbf{a} = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{r} - (\mathbf{r} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{b} = \mathbf{r} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{a}) - (\mathbf{r} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{b}$$

$$[\mathbf{r} \times \mathbf{a}] \times \mathbf{b} = (\mathbf{r} \cdot \mathbf{b}) \mathbf{a} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) \mathbf{r} = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}) \mathbf{a} - (\mathbf{b} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{r}$$

$$= \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}) - \mathbf{r} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{a});$$

pročež

$$[\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \times \mathbf{r} + [\mathbf{b} \times \mathbf{r}] \times \mathbf{a} + [\mathbf{r} \times \mathbf{a}] \times \mathbf{b} = 0. \quad (150)$$

Z tohoto vzorce vychází

$$[\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \times \mathbf{r} = -[\mathbf{b} \times \mathbf{r}] \times \mathbf{a} - [\mathbf{r} \times \mathbf{a}] \times \mathbf{b} = \mathbf{a} \times [\mathbf{b} \times \mathbf{r}] - [\mathbf{r} \times \mathbf{a}] \times \mathbf{b}$$

čili užijeme-li na pravé straně označení *Jaumannova* (149<sup>a</sup>) a (149<sup>b</sup>)

$$[\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \times \mathbf{r} = [\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \cdot \mathbf{r} - \mathbf{r} \cdot [\mathbf{a} \times \mathbf{b}].$$

**Součiny dvou dyad.** Zaveďme nejprve definice pro součiny dvou dyad, a to pro součiny skalární i vektoriální.

Skalární součin dvou dyad  $ab$  a  $cd$  jest *dyada*, jejíž předním členem jest přední člen dyady první  $a$  a zadním členem zadní člen dyady druhé  $d$ ; tato dyada jest násobena skalárním součinem zadního členu první dyady  $b$  a předního členu druhé dyady  $c$ . Lze tudíž psáti

$$ab \cdot cd = (b \cdot c) ad, \quad (153)$$

anebo zachovávající abecední pořádek

$$ab \cdot cd = a (b \cdot c) d.$$

Podobně definujeme vektoriální součin dvou dyad vzorcem

$$ab \times cd = a [b \times c] d, \quad (154)$$

kde na pravé straně vyskytuje se součin tří vektorů  $a, b \times c, d$ , který zoveme *triadou* \*).

Ale výše uvedenou rovnicí (9) lze dle (148b) a (148a) též psáti

$$[a \times b] \times r = r \cdot (a ; b) - (a ; b) \cdot r;$$

tudíž platí

$$r \cdot (a ; b) - (a ; b) \cdot r = [a \times b] \cdot r - r \cdot [a \times b] \quad (151a)$$

aneb

$$r \cdot [a \times b] - (a ; b) \cdot r = [a \times b] \cdot r - r \cdot (a ; b). \quad (151b)$$

Jako dyady mohou i dyadické mnohočleny býti dvojí: skalární a rotorické; obecné tvary jejich jsou:

$$\phi^s = a ; b + c ; d + e ; f,$$

$$\phi^r = a \times b + c \times d + e \times f,$$

ježto každý mnohočlen o libovolném počtu sčítanců převést lze na tvar trojčlenu.

O těchto mnohočlenech platí podobné rovnice jako o dyadických součinech skalárních a rotorických,

tudíž

$$r \cdot \phi^s - \phi^s \cdot r = \phi^r \cdot r - r \cdot \phi^r \quad (152a)$$

aneb

$$r \cdot \phi^r - \phi^r \cdot r = \phi^s \cdot r - r \cdot \phi^s. \quad (152b)$$

\*) Triady píšeme ve formě  $abc$ , tedy bez závorek, abychom je rozeznali od skalárního součinu tří vektorů ( $abc$ ), což jest jak známo výraz  $[a \times b] \cdot c$ . Podobně není třeba klásti dyadické součiny  $ab$  do závorek, jak bylo psáno výše na několika místech tohoto pojednání; laskavý čtenář provede si snadno příslušnou opravu.

Jako z dyad tvořeny byly mnohočleny dyadické, tak i z triad vznikají mnohočleny triadické tvaru

$$\bullet \quad a_1 b_1 c_1 + a_2 b_2 c_2 + a_3 b_3 c_3 + \dots$$

aneb, zavedeme-li základní jednotkové vektory,

$$a_{111} i i i + a_{112} i i j + \dots + a_{211} j i i + \dots$$

.....

Jest důležitou vlastností dyady  $\mathbf{ab}$ , že převádí vektor  $\mathbf{r}$  v jiný  $\mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r})$  (dle vzorce 20<sup>a</sup>); podobně skalární součin dvou dyad  $\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}$  představuje dvojnásobnou transformaci vektorů  $\mathbf{r}$ , jimiž součin ten skalárně jest násoben. Neboť  $(\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}) \cdot \mathbf{r}$  čili  $(\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{ad} \cdot \mathbf{r}$  rovná se dle 20<sup>a</sup> vektoru  $(\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{a} (\mathbf{d} \cdot \mathbf{r})$ . Položíme-li v tomto výrazu, který můžeme též psát ve tvaru

$$\mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) (\mathbf{d} \cdot \mathbf{r}), \quad \text{za } \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \text{ součin } \mathbf{ab} \cdot \mathbf{c},$$

obdržíme

$$(\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}) \cdot \mathbf{r} = \mathbf{ab} \cdot \mathbf{c} (\mathbf{d} \cdot \mathbf{r}),$$

čili, poněvadž

$$\mathbf{c} (\mathbf{d} \cdot \mathbf{r}) = \mathbf{cd} \cdot \mathbf{r},$$

konečně

$$(\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}) \cdot \mathbf{r} = \mathbf{ab} \cdot (\mathbf{cd} \cdot \mathbf{r}). \quad (155^a)$$

Z toho vychází: Budiž  $\mathbf{r}$  vektor, vedený z počátku  $O$  k libovolnému bodu  $P$  v prostoru;  $\mathbf{i}$  jest  $\mathbf{cd} \cdot \mathbf{r}$  jiný vektor  $\mathbf{r}' = OP'$ . Součinem  $\mathbf{cd}$  vyjádřena jest tudíž transformace prostoru, kterou všechny body  $P$  přecházejí v body  $P'$ . Vektor  $\mathbf{r}'$  převádí se součinem  $\mathbf{ab}$  v třetí vektor  $\mathbf{r}'' = OP''$  tak, že bod  $P$  zaujme polohu  $P''$ . Součinem  $\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}$  představuje se tudíž dvojnásobná transformace prostoru, při níž body  $P$  převádějí se do polohy  $P''$ .

Vzorec (155<sup>a</sup>) poučuje nás též o tom, že skalární součin dvou dyad a vektoru jest asociativní. Věta ta platí však jen v těch případech, když vektor  $\mathbf{r}$  stojí v těchto součinech buď po obou dyadách nebo před nimi; není správná, je-li vektor  $\mathbf{r}$  jako činitel mezi oběma dyadami. Neplatí totiž rovnost součinů  $(\mathbf{ab} \cdot \mathbf{r}) \cdot \mathbf{cd}$  a  $\mathbf{ab} \cdot (\mathbf{r} \cdot \mathbf{cd})$ . Neboť dle rovnic (20)

$$\begin{aligned} (\mathbf{ab} \cdot \mathbf{r}) \cdot \mathbf{cd} &= \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}) \cdot \mathbf{cd} = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}) \cdot (\mathbf{a} \cdot \mathbf{cd}) \\ &= (\mathbf{b} \cdot \mathbf{r}) (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{d}, \end{aligned}$$

kdežto

$$\mathbf{ab} \cdot (\mathbf{r} \cdot \mathbf{cd}) = \mathbf{ab} \cdot (\mathbf{r} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{d} = \mathbf{ab} \cdot \mathbf{d} (\mathbf{r} \cdot \mathbf{c}) = \mathbf{a} (\mathbf{b} \cdot \mathbf{d}) (\mathbf{r} \cdot \mathbf{c});$$

tudíž obdržíme pro oba uvedené součiny různé vektory.

Také skalární součiny tří dyad jsou asociativní; jest totiž

$$(\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}) \cdot \mathbf{ef} = \mathbf{ab} \cdot (\mathbf{cd} \cdot \mathbf{ef}). \quad (156^a)$$

Neboť levou stranu této rovnice lze psáti

$$(\mathbf{ab} \cdot \mathbf{cd}) \cdot \mathbf{ef} = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{ad} \cdot \mathbf{ef} = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) (\mathbf{d} \cdot \mathbf{e}) \mathbf{af};$$

pravá strana její rovná se téže dyadě, ježto

$$\begin{aligned} \mathbf{ab} \cdot (\mathbf{cd} \cdot \mathbf{ef}) &= \mathbf{ab} \cdot (\mathbf{d} \cdot \mathbf{e}) \mathbf{cf} = (\mathbf{d} \cdot \mathbf{e}) \mathbf{ab} \cdot \mathbf{cf} \\ &= (\mathbf{d} \cdot \mathbf{e}) (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{af}. \end{aligned}$$

Přejdeme nyní od dyad k mnohočlenům dyadickým; obecný tvar jejich jest, jak známo,

$$\Phi = \mathbf{a}_1 \mathbf{b}_1 + \mathbf{a}_2 \mathbf{b}_2 + \mathbf{a}_3 \mathbf{b}_3 + \dots$$

Jak jsme již v oddíle o součinech dyadických ukázali, lze každý takový mnohočlen převést na tvar trojčlenu

$$\Phi = \mathbf{aI} + \mathbf{bm} + \mathbf{cn},$$

při čemž obecně ani přední členy  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$ , ani zadní členy  $\mathbf{I}$ ,  $\mathbf{m}$ ,  $\mathbf{n}$  nejsou konplanární, t. j. k jedné rovině rovnoběžné.

Každý takový mnohočlen lze pokládati (podobně jako jednoduchou dyadu) za jakýsi operator, jímž se převádí libovolný vektor  $\mathbf{r}$  v jiný určitý vektor  $\mathbf{v}$  prostoru, který vyjadřujeme buď součinem  $\Phi \cdot \mathbf{r}$  aneb  $\mathbf{r} \cdot \Phi$ ; označíme-li nový vektor  $\mathbf{v}$  neb  $\mathbf{v}'$ , obdržíme  $\mathbf{v} = \Phi \cdot \mathbf{r}$  neb  $\mathbf{v}' = \mathbf{r} \cdot \Phi$ .

Vektor  $\mathbf{v}$  neb  $\mathbf{v}'$  takto definovaný jest *lineární funkcí vektoru*  $\mathbf{r}$ . Nalezli jsme pro první z nich výraz (56)

$$\mathbf{v} = \Phi \cdot \mathbf{r} = (a_{11}x + a_{12}y + a_{13}z) \mathbf{i} + (a_{21}x + a_{22}y + a_{23}z) \mathbf{j} \\ + (a_{31}x + a_{32}y + a_{33}z) \mathbf{k},$$

jestliže

$$\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}$$

a

$$\begin{aligned} \Phi &= a_{11}\mathbf{ii} + a_{12}\mathbf{ij} + a_{13}\mathbf{ik} \\ &+ a_{21}\mathbf{ji} + a_{22}\mathbf{jj} + a_{23}\mathbf{jk} \\ &+ a_{31}\mathbf{ki} + a_{32}\mathbf{kj} + a_{33}\mathbf{kk}. \end{aligned}$$

Nebude nesnadno naléztí podobný výraz pro součin  $\mathbf{r} \cdot \Phi$ , totiž

$$\mathbf{v}' = \mathbf{r} \cdot \Phi = (a_{11}x + a_{21}y + a_{31}z) \mathbf{i} + (a_{12}x + a_{22}y + a_{32}z) \mathbf{j} \\ + (a_{13}x + a_{23}y + a_{33}z) \mathbf{k}.$$

Zavedeme-li mnohočlen  $\Phi_C$  sdružený k  $\Phi$ , daný vzorcem

$$\begin{aligned}\Phi_C &= a_{11}ii + a_{21}ij + a_{31}ik \\ &+ a_{12}ji + a_{22}jj + a_{32}jk \\ &+ a_{13}ki + a_{23}kj + a_{33}kk,\end{aligned}$$

jest patrně

$$\mathbf{v}' = \Phi_C \cdot \mathbf{r},$$

tudíž

$$\mathbf{r} \cdot \Phi = \Phi_C \cdot \mathbf{r}. \quad (157)$$

Ukážeme snadno, že lineární funkce vektorová  $\Phi \cdot \mathbf{r}$  určena jest známe-li hodnotu její pro tři vektory  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$ , které nejsou konplanární. Neboť libovolný vektor  $\mathbf{r}$  můžeme vždy vyjádřiti výrazem

$$x\mathbf{a} + y\mathbf{b} + z\mathbf{c};$$

jsou-li tudíž dány součiny  $\Phi \cdot \mathbf{a}$ ,  $\Phi \cdot \mathbf{b}$ ,  $\Phi \cdot \mathbf{c}$ , známe také  $\Phi \cdot \mathbf{r}$ .

Ve zvláštním případě lze dyadický mnohočlen vyjádřiti ve formě dvojčlenu, jestliže totiž buď přední členy  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$  nebo zadní členy  $\mathbf{I}$ ,  $\mathbf{m}$ ,  $\mathbf{n}$  v trojčlenu  $\mathbf{aI} + \mathbf{bm} + \mathbf{cn}$  jsou konplanární. Kdyby na př.  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$  byly konplanární, mohli bychom klásti

$$\mathbf{a} = x\mathbf{b} + y\mathbf{c},$$

pročež

$$\Phi = (x\mathbf{b} + y\mathbf{c})\mathbf{I} + \mathbf{bm} + \mathbf{cn} = \mathbf{b}(x\mathbf{I} + \mathbf{m}) + \mathbf{c}(y\mathbf{I} + \mathbf{n}),$$

místo čehož lze psáti kratčeji

$$\Phi = \mathbf{bo} + \mathbf{cp}.$$

O takovém mnohočlenu dyadickém, který jsme pojmenovali *planárním*, bylo pověděno v oddíle o součinech tří a čtyř vektorů, že součin jeho s libovolným vektorem, v němž jest  $\left\{ \begin{array}{l} \text{prae-faktorem} \\ \text{post-faktorem} \end{array} \right\}$  jest nový vektor, položený v rovině  $\left\{ \begin{array}{l} \text{předních členů } \mathbf{b} \text{ a } \mathbf{c} \\ \text{zadních členů } \mathbf{o} \text{ a } \mathbf{p} \end{array} \right\}$  jeho. Pravíme také, že planární mnohočlen má *jeden stupeň nullity*.

V dyadickém mnohočlenu obecného tvaru

$$\Phi = \mathbf{aI} + \mathbf{bm} + \mathbf{cn}$$

mohou býti buď přední členy  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$ , nebo zadní členy  $\mathbf{I}$ ,  $\mathbf{m}$ ,  $\mathbf{n}$  též kollineární, t. j. téhož běhu; tento zvláštní mnohočlen lze

vyjádřiti jednoduchou dyadou. V prvném případě bude totiž

$$\mathbf{a} = a\mathbf{c} \quad \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = bc,$$

tudíž

$$\Phi = \mathbf{c} (a\mathbf{I} + b\mathbf{m} + \mathbf{n}) = c\mathbf{q};$$

a podobně v případě druhém. Jsou to dyadické mnohočleny *lineární*. Ježto dle rovnic (20)

$$\Phi \cdot \mathbf{r} = c\mathbf{q} \cdot \mathbf{r} = c(\mathbf{q} \cdot \mathbf{r})$$

a

$$\mathbf{r} \cdot \Phi = \mathbf{r} \cdot c\mathbf{q} = (\mathbf{r} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{q},$$

můžeme říci, že lineární mnohočlen dyadický, je-li v součinu s vektorem  $\mathbf{r}$   $\left\{ \begin{array}{l} \text{prae-faktorem} \\ \text{post-faktorem} \end{array} \right\}$ , převádí tento vektor v jiný, mající týž běh jako  $\left\{ \begin{array}{l} \text{přední} \\ \text{zadní} \end{array} \right\}$  člen mnohočlenu.

Mnohočleny takové mají *dva stupně nullity*.

Jestliže dyadický mnohočlen  $\Phi$  v dalším zvláštním případě annulluje všechny vektory v prostoru  $\mathbf{r}$ , je-li tudíž pro každé  $\mathbf{r}$  součin  $\Phi \cdot \mathbf{r} = 0$  a  $\mathbf{r} \cdot \Phi = 0$ , pravíme, že mnohočlen rovná se nulle a píšeme  $\Phi = 0$ . Takový mnohočlen má *tři stupně nullity*.

Tudíž dyada  $\mathbf{uv}$ , jejíž jeden činitel roven jest nulle, má hodnotu 0.

Definujme: Dva dyadické mnohočleny  $\Phi$  a  $\Psi$  se sobě rovnají, platí-li pro kterýkoli vektor  $\mathbf{r}$  buď rovnice

$$\Phi \cdot \mathbf{r} = \Psi \cdot \mathbf{r}$$

aneb

$$\mathbf{r} \cdot \Phi = \mathbf{r} \cdot \Psi.$$

(158)

Stačí však, když jedna z těchto rovnic jest platna jenom pro tři vektory  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$ , které nejsou konplanární; neboť je-li vyhověno rovnicím na př.

$$\Phi \cdot \mathbf{a} = \Psi \cdot \mathbf{a}, \quad \Phi \cdot \mathbf{b} = \Psi \cdot \mathbf{b}, \quad \Phi \cdot \mathbf{c} = \Psi \cdot \mathbf{c},$$

jest též správná rovnice

$$x\Phi \cdot \mathbf{a} + y\Phi \cdot \mathbf{b} + z\Phi \cdot \mathbf{c} = x\Psi \cdot \mathbf{a} + y\Psi \cdot \mathbf{b} + z\Psi \cdot \mathbf{c}$$

čili

$$\Phi \cdot (x\mathbf{a} + y\mathbf{b} + z\mathbf{c}) = \Psi \cdot (x\mathbf{a} + y\mathbf{b} + z\mathbf{c}).$$

Poněvadž

$$xa + yb + zc = r,$$

platí též

$$\phi \cdot r = \psi \cdot r,$$

z čehož tudíž plyne

$$\phi = \psi.$$

Co se týče složitějších součinů nežli jsou  $\Phi \cdot r$  aneb  $\phi \times r$  (utvořený na základě rovnice (22<sup>a</sup>)), budiž tuto uveden toliko součin  $[\phi \times r] \cdot s$ , v němž  $r$  a  $s$  jsou dva libovolné vektory; dokážeme o něm, že jest roven  $\phi \cdot [r \times s]$ . Nebot

$$\begin{aligned} \phi \times r &= (a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots) \times r = a_1 b_1 \times r \\ &\quad + a_2 b_2 \times r + \dots \end{aligned}$$

čili dle (22<sup>a</sup>)

$$\phi \times r = a_1 [b_1 \times r] + a_2 [b_2 \times r] + \dots;$$

pročež

$$[\phi \times r] \cdot s = a_1 [b_1 \times r] \cdot s + a_2 [b_2 \times r] \cdot s + \dots$$

Součiny  $[b_1 \times r]$ ,  $[b_2 \times r]$  atd. na pravé straně jsou vektory; můžeme tudíž použítí rovnice (20<sup>a</sup>) a psáti

$$[\phi \times r] \cdot s = a_1 ([b_1 \times r] \cdot s) + a_2 ([b_2 \times r] \cdot s) + \dots$$

Dle rovnice (14) jest však

$$[b_1 \times r] \cdot s = b_1 \cdot [r \times s]$$

atd., pročež

$$[\phi \times r] \cdot s = a_1 (b_1 \cdot [r \times s]) + a_2 (b_2 \cdot [r \times s]) + \dots$$

anebo vzhledem k (20<sup>a</sup>)

$$\begin{aligned} [\phi \times r] \cdot s &= a_1 b_1 \cdot [r \times s] + a_2 b_2 \cdot [r \times s] + \dots \\ &= (a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots) \cdot [r \times s] \end{aligned}$$

a konečně

$$[\phi \times r] \cdot s = \phi \cdot [r \times s]. \quad (159^a)$$

Podobně se dokáže vzorec

$$s \cdot [r \times \phi] = [s \times r] \cdot \phi. \quad (159^b)$$

**Skalární součiny dvou dyadických mnohočlenů.** Od součinu dyadického mnohočlenu a vektoru přejdeme k skalárnímu součinu dvou dyadických mnohočlenů. Je-li

$$\Phi = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 + \dots$$



a

$$\Psi = c_1 d_1 + c_2 d_2 + c_3 d_3 + \dots,$$

jest vzhledem k platnému zákonu distributivnímu

$$\begin{aligned} \Phi \cdot \Psi &= (a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 + \dots) \cdot (c_1 d_1 + c_2 d_2 + c_3 d_3 + \dots) \\ &= a_1 b_1 \cdot c_1 d_1 + a_2 b_2 \cdot c_1 d_1 + a_3 b_3 \cdot c_1 d_1 + \dots \\ &\quad + a_1 b_1 \cdot c_2 d_2 + a_2 b_2 \cdot c_2 d_2 + a_3 b_3 \cdot c_2 d_2 + \dots \quad (160^a) \\ &\quad + \dots \end{aligned}$$

čili

$$\begin{aligned} \Phi \cdot \Psi &= (b_1 \cdot c_1) a_1 d_1 + (b_2 \cdot c_1) a_2 d_1 + (b_3 \cdot c_1) a_3 d_1 + \dots \\ &\quad + (b_1 \cdot c_2) a_1 d_2 + (b_2 \cdot c_2) a_2 d_2 + (b_3 \cdot c_2) a_3 d_2 + \dots \quad (160^b) \\ &\quad + \dots \end{aligned}$$

Skalární součin dvou dyadických mnohočlenů jest tedy dyadický mnohočlen.

Netřeba zvláště dokazovati, že rovnice (155<sup>a</sup>), platná pro dyady, platí též pro mnohočleny dyadické; jest tedy

$$(\Phi \cdot \Psi) \cdot \mathbf{r} = \Phi \cdot (\Psi \cdot \mathbf{r}). \quad (155^b)$$

Nejsou však sobě rovny součiny  $(\Phi \cdot \mathbf{r}) \cdot \Psi$  a  $\Phi \cdot (\mathbf{r} \cdot \Psi)$ . Zákonu asociativnímu podrobeny jsou skalární součiny dvou (nebo i více) dyadických mnohočlenů s vektorem, nalézají-li se tento činitel na jednom nebo na druhém konci součinu, nebo nalézají-li se na obou koncích součinu různé vektory; je-li vektor  $\mathbf{r}$  uprostřed výrazu, nejsou součiny ty asociativní a třeba náležitě dbáti závorek.

Také platnost rovnice (156<sup>a</sup>) lze rozšířiti na mnohočleny dyadické, t. j.

$$(\Phi \cdot \Psi) \cdot \Omega = \Phi \cdot (\Psi \cdot \Omega), \quad (156^b)$$

místo čehož píšeme kratčeji  $\Phi \cdot \Psi \cdot \Omega$ .

Skalární součin tří (nebo i více) dyadických mnohočlenů jest asociativní; kterékoli dva činitelé lze uzavřovkati aneb závorky vynechat, aniž celý součin mění svou hodnotu.

Též zákonem distributivním řídí se skalární součiny dyadických mnohočlenů; tudíž

$$\begin{aligned} \Phi \cdot (\Psi + \Psi') &= \Phi \cdot \Psi + \Phi \cdot \Psi', \\ (\Phi + \Phi') \cdot \Psi &= \Phi \cdot \Psi + \Phi' \cdot \Psi \end{aligned}$$



podobně se dokáže, že též

$$\mathbf{I} \cdot \bar{\varphi} = \bar{\varphi}. \quad (162^b)$$

Má tedy idemfaktor ve vektorové analýsi též význam jako jednotka v obyčejné algebře; odtud i jméno jeho jednotkový mnohočlen.

Idemfaktor lze vyjádřit ještě jinými vektory nežli jsou  $\mathbf{i}$ ,  $\mathbf{j}$  a  $\mathbf{k}$ ; za tou příčinou vyjdeme od rovnice (19), v níž místo  $\mathbf{d}$  píšeme  $\mathbf{r}$ , čímž obdržíme

$$(\mathbf{abc}) \mathbf{r} = (\mathbf{ber}) \mathbf{a} + (\mathbf{car}) \mathbf{b} + (\mathbf{abr}) \mathbf{c}, \quad (\sigma)$$

kde značí na př.  $(\mathbf{ber})$  skalární součin tří vektorů, totiž součin  $[\mathbf{b} \times \mathbf{c}] \cdot \mathbf{r}$  nebo některý z podobných součinů tomuto rovných (dle (14)). Klademe-li v součinech na pravé straně této rovnice vektory  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$  na první místa (což jest možné, ježto  $(\mathbf{ber})$  atd. jsou skaláry), nabudeme

$$(\mathbf{abc}) \mathbf{r} = \mathbf{a} ([\mathbf{b} \times \mathbf{c}] \cdot \mathbf{r}) + \mathbf{b} ([\mathbf{c} \times \mathbf{a}] \cdot \mathbf{r}) + \mathbf{c} ([\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \cdot \mathbf{r})$$

čili vzhledem k rovnici (20<sup>a</sup>)

$$(\mathbf{abc}) \mathbf{r} = \mathbf{a} [\mathbf{b} \times \mathbf{c}] \cdot \mathbf{r} + \mathbf{b} [\mathbf{c} \times \mathbf{a}] \cdot \mathbf{r} + \mathbf{c} [\mathbf{a} \times \mathbf{b}] \cdot \mathbf{r}.$$

Zaveďme nyní nové tři vektory, dané vzorci

$$\mathbf{a}^{-1} = \frac{\mathbf{b} \times \mathbf{c}}{(\mathbf{abc})}, \quad \mathbf{b}^{-1} = \frac{\mathbf{c} \times \mathbf{a}}{(\mathbf{abc})}, \quad \mathbf{c}^{-1} = \frac{\mathbf{a} \times \mathbf{b}}{(\mathbf{abc})}; \quad (163^a)$$

pak přejde poslední rovnice ve

$$\mathbf{r} = \mathbf{a} \mathbf{a}^{-1} \cdot \mathbf{r} + \mathbf{b} \mathbf{b}^{-1} \cdot \mathbf{r} + \mathbf{c} \mathbf{c}^{-1} \cdot \mathbf{r} = (\mathbf{a} \mathbf{a}^{-1} + \mathbf{b} \mathbf{b}^{-1} + \mathbf{c} \mathbf{c}^{-1}) \cdot \mathbf{r}.$$

Jelikož  $\mathbf{r} = \mathbf{I} \cdot \mathbf{r}$ , obdržíme srovnáním pro idemfaktor  $\mathbf{I}$  hodnotu

$$\mathbf{I} = \mathbf{a} \mathbf{a}^{-1} + \mathbf{b} \mathbf{b}^{-1} + \mathbf{c} \mathbf{c}^{-1}. \quad (164^a)$$

Výpočtem zcela podobným tomuto (necháme-li v rovnici  $(\sigma)$  vektory  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$  na druhých místech), nalezneme též

$$\mathbf{I} = \mathbf{a}^{-1} \mathbf{a} + \mathbf{b}^{-1} \mathbf{b} + \mathbf{c}^{-1} \mathbf{c}. \quad (164^b)$$

(Pokračování.)