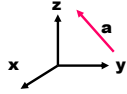


Вектор

Вектор е група от данни, която съдържа алгебричен елемент – дължина (модул) и геометричен елемент – направление.

Координати на вектор – геометричните проекции на вектор върху трите координатни оси.



$$a = \{a_x, a_y, a_z\}$$

Приложение

- аритметика с полиноми: изчисляване и интерполация на полином; умножение на полиноми; аритметични операции с големи числа, представени чрез полином;
- матрична аритметика.

Логическо описание

Съединение на елементи от тип РЕАЛНО, наречени **координати** на вектор.

данни: тип РЕАЛНО

тип ВЕКТОР_{РЕАЛНО}=(координата_x; координата_y; координата_z)

Операции

1. Създаване на вектор
2. Произведение на вектор със скалар
3. Събиране на вектори
4. Скаларно произведение
5. Векторно произведение
6. Смесено произведение на три вектора
7. Двойно векторно произведение

Физическо представяне

1. Непрекъснато представяне

– чрез масив

вектор	координата _z
	координата _y
	координата _x

координата_x – тип РЕАЛНО

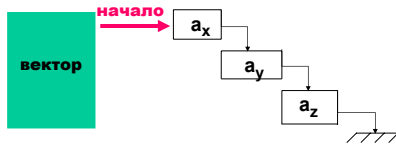
координата_y – тип РЕАЛНО

координата_z – тип РЕАЛНО

– чрез структура

тип ВЕКТОР = (координата_x: РЕАЛНО;
координата_y: РЕАЛНО;
координата_z: РЕАЛНО)

2. Верижно представяне



Дефиниране

```
struct vector // вектор
{
    double vx, // x координата
      vy, // y координата
      vz; // z координата
};
typedef struct vector VECTOR;
```

1. Създаване на вектор

Алгоритъм

$$v = (x)i + (y)j + (z)k$$

```
VECTOR create (double x, double y, double z)
{
    VECTOR v;
    v.vx = x;
    v.vy = y;
    v.vz = z;
    return v;
}
```

2. Произведение на вектор със скалар

Алгоритъм

$$v.c = (cv_x)i + (cv_y)j + (cv_z)k$$

```
VECTOR product (VECTOR v, double c)
{
    VECTOR v3;
    v3.vx = c*v.vx;
    v3.vy = c*v.vy;
    v3.vz = c*v.vz;
    return v3;
}
```

3. Събиране на вектори

Алгоритъм

$$v_1 + v_2 = (v_{1x} + v_{2x})i + (v_{1y} + v_{2y})j + (v_{1z} + v_{2z})k$$

```
VECTOR add (VECTOR v1, VECTOR v2)
{
    VECTOR v3;
    v3.vx = v1.vx + v2.vx;
    v3.vy = v1.vy + v2.vy;
    v3.vz = v1.vz + v2.vz;
    return v3;
}
```

4. Скаларно произведение

Алгоритъм

$$v_1 \bullet v_2 = v_{1x} \cdot v_{2x} + v_{1y} \cdot v_{2y} + v_{1z} \cdot v_{2z}$$

```
double dot (VECTOR v1, VECTOR v2)
{
    double d;
    d = v1.vx*v2.vx + v1.vy*v2.vy + v1.vz*v2.vz;
    return d;
}
```

5. Векторно произведение

Алгоритъм

$$v_1 \times v_2 = (v_{1y}v_{2z} - v_{1z}v_{2y})i + (-v_{1x}v_{2z} + v_{1z}v_{2x})j + (v_{1x}v_{2y} - v_{1y}v_{2x})k$$

```
VECTOR cross (VECTOR v1, VECTOR v2)
{
    VECTOR v3;
    v3.vx = v1.vy*v2.vz - v1.vz*v2.vy;
    v3.vy = -v1.vx*v2.vz + v1.vz*v2.vx;
    v3.vz = v1.vx*v2.vy - v1.vy*v2.vx;
    return v3;
}
```

6. Смесено произведение на три вектора

Алгоритъм

$$v_1 \bullet (v_2 \times v_3) = (v_{2y}v_{3z} - v_{2z}v_{3y})v_{1x} + (-v_{2x}v_{3z} + v_{2z}v_{3x})v_{1y} + (v_{2x}v_{3y} - v_{2y}v_{3x})v_{1z}$$

```
double mixedProduct (VECTOR v1, VECTOR v2, VECTOR v3)
{
    VECTOR vv;
    double d;
    vv = cross (v2, v3);
    d = dot (v1, vv);
    return d;
}
```

7. Двойно векторно произведение на три вектора

Алгоритъм

$$v_1 \times (v_2 \times v_3) = (v_1 \bullet v_3) \bullet v_2 - (v_1 \bullet v_2) \bullet v_3$$

```
VECTOR doubleCross(VECTOR v1,VECTOR v2,VECTOR v3)
{
    VECTOR vv1, vv2;
    vv1 = cross (v2, v3);
    vv2 = cross (v1, vv1);
    return vv2;
}
```

Задача: Структура данни **ВЕКТОР**

1. Напишете функции **X()**, **Y()** и **Z()**, които осигуряват достъп съответно до **x-координата**, **у-координата** и **z-координата** на даден вектор.
2. Напишете функция **divide()** за деление на вектор със скалар.

$$v.c = (v_x / c)i + (v_y / c)j + (v_z / c)k$$
3. Напишете функция **length()** за изчисляване дължина (модул) на вектор и функция **angle()** за изчисляване на ъгъл между два вектора.

$$l = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}$$

$$\cos(v_1, v_2) = \frac{v_{1x}v_{2x} + v_{1y}v_{2y} + v_{1z}v_{2z}}{\sqrt{v_{1x}^2 + v_{1y}^2 + v_{1z}^2} \sqrt{v_{2x}^2 + v_{2y}^2 + v_{2z}^2}}$$

Задача: Представете структура данни **ВЕКТОР** чрез масив. Напишете функция **add()**, която изчислява сумата на два полинома.

$$r(x) = p(x) + q(x)$$

$$p(x) = p_0 + p_1x + \dots + p_{N-1}x^{N-1}$$

$$q(x) = q_0 + q_1x + \dots + q_{N-1}x^{N-1}$$

$$r(x) = (p_0 + q_0) + (p_1 + q_1)x + \dots + (p_{N-1} + q_{N-1})x^{N-1}$$