

Základní matematické vztahy

$\vec{a} = (a_x, a_y, a_z) = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k},$ $a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$	Velikost vektoru
$\vec{a}\vec{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z,$ $\vec{a}\vec{b} = \vec{a} \vec{b} \cos \varphi = ab \cos \varphi$	Skalární součin
$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix},$ $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{i}(a_y b_z - a_z b_y) + \vec{j}(a_z b_x - a_x b_z) + \vec{k}(a_x b_y - a_y b_x),$ $ \vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \vec{b} \sin \varphi,$ $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$	Vektorový součin
$\vec{a}(\vec{b} \times \vec{c}) = \begin{vmatrix} a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \\ c_x & c_y & c_z \end{vmatrix}$	Smíšený součin
$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b}(\vec{a}\vec{c}) - \vec{c}(\vec{a}\vec{b})$	Dvojnásobný vektorový součin
$([\vec{a} \times \vec{b}] \cdot [\vec{c} \times \vec{d}]) = (\vec{a} \cdot \vec{c})(\vec{b} \cdot \vec{d}) - (\vec{b} \cdot \vec{c})(\vec{a} \cdot \vec{d})$	Pravidlo pro součin
$\vec{c} = \vec{a} \otimes \vec{b} = \begin{pmatrix} a_x b_x & a_x b_y & a_x b_z \\ a_y b_x & a_y b_y & a_y b_z \\ a_z b_x & a_z b_y & a_z b_z \end{pmatrix}$	Dyadický součin

$\frac{d\vec{a}(t)}{dt} = \left(\frac{da_x}{dt}, \frac{da_y}{dt}, \frac{da_z}{dt} \right) = \frac{da_x}{dt} \vec{i} + \frac{da_y}{dt} \vec{j} + \frac{da_z}{dt} \vec{k}$	Derivace vektoru
$d\vec{a}(t) = \vec{i} da_x + \vec{j} da_y + \vec{k} da_z$	Diferenciál (přírůstek) vektoru
$\frac{d}{dt} [S(t)\vec{a}(t)] = \frac{dS}{dt} \vec{a} + S \frac{d\vec{a}}{dt},$ $\frac{d}{dt} [\vec{a}(t)\vec{b}(t)] = \frac{d\vec{a}}{dt} \vec{b} + \vec{a} \frac{d\vec{b}}{dt}$ $\frac{d}{dt} [\vec{a}(t) \times \vec{b}(t)] = \frac{d\vec{a}}{dt} \times \vec{b} + \vec{a} \times \frac{d\vec{b}}{dt}$	Derivace součinu
$\delta\vec{a} = \delta\vec{\varphi} \times \vec{a}$ $\delta\vec{\varphi} = \vec{c} \delta\varphi \text{ (vektor otočení)}$	Elementární otočení vektoru kolem osy
$dY = \sum_{i=1}^N \frac{\partial f}{\partial X_i} dX_i$	Totální diferenciál funkce
$f(x_0 + \Delta x) = f(x_0) + \frac{f'(x_0)}{1!} \Delta x + \frac{f''(x_0)}{2!} \Delta x^2 \dots$	Taylorův rozvoj funkce
$\sin \alpha = \alpha - \frac{\alpha^3}{3} + \frac{\alpha^5}{5} - \dots$ $\cos \alpha = 1 - \frac{\alpha^2}{2} + \frac{\alpha^4}{4} - \dots$ $e^x = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + \dots$ $\varepsilon \ll 1 \Rightarrow (1 \pm \varepsilon)^n = 1 \pm n\varepsilon$	Taylorův rozvoj některých funkcí

$e^{i\varphi} = \cos \varphi + i \sin \varphi$	Eulerův vztah
$\nabla = \vec{i} \frac{\partial}{\partial x} + \vec{j} \frac{\partial}{\partial y} + \vec{k} \frac{\partial}{\partial z}, \quad \frac{d}{d\vec{r}} \equiv \nabla$	Hamiltonův operátor „nabla“
$\Delta = \nabla^2 = \nabla \cdot \nabla = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$	Laplaceův operátor
$\vec{a}(t, \vec{b}(t)),$ $\frac{d\vec{a}}{dt} = \frac{\partial \vec{a}}{\partial t} + \left(\frac{d\vec{b}}{dt} \cdot \nabla \right) \cdot \vec{a}$	Derivace složené vektorové funkce
$\text{grad } S = \nabla \cdot S = \frac{dS}{d\vec{r}} = \left(\frac{\partial S}{\partial x}, \frac{\partial S}{\partial y}, \frac{\partial S}{\partial z} \right)$	gradient skaláru S
$\text{div } \vec{v} = (\nabla \cdot \vec{v}) = \left(\frac{d}{d\vec{r}} \cdot \vec{v} \right) = \left(\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} \right)$	divergence vektoru
$\text{rot } \vec{v} = \nabla \times \vec{v} = \left[\frac{d}{d\vec{r}} \times \vec{v} \right]$ $\text{rot } \vec{v} = \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z} \right) \vec{i} + \left(\frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x} \right) \vec{j} + \left(\frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right) \vec{k}$	rotace vektoru
$\oint_{\Omega} S d\vec{\Omega} = \int_V \text{grad } S dV$	Gaussova věta pro skalární pole
$\oint_{\Omega} (\vec{A} \cdot d\vec{\Omega}) = \int_V \text{div } \vec{A} dV$	Gaussova věta pro vektorové pole

$\oint_{\Omega} (d\vec{\Omega} \times \vec{A}) = \int_V \text{rot } \vec{A} dV$	Gaussova věta pro vektorové pole
$\oint_{\Omega} \text{rot } \vec{A} d\vec{\Omega} = \int_{\Gamma} \vec{A} d\vec{r}$	Stokesova věta
$\oint_{\Omega} (p \cdot \nabla q - q \cdot \nabla p) d\vec{\Omega} = \int_V (p \Delta q - q \Delta p) dV$	Greenova věta
$\text{rot } \vec{A} = 0$ $\frac{\partial A_x}{\partial y} = \frac{\partial A_y}{\partial x}, \quad \frac{\partial A_y}{\partial z} = \frac{\partial A_z}{\partial y}, \quad \frac{\partial A_z}{\partial x} = \frac{\partial A_x}{\partial z}$	Nevírové (potenciálové) pole
$\text{div } \vec{A} = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z} = 0$	Nezřídlové (solenoidální) pole
$\vec{A} = -\text{grad } \Phi + \text{rot } \vec{V}$	Obecné vektorové pole
$\text{rot } \vec{A} = 0 \Rightarrow \vec{A} = -\text{grad } \Phi$	Skalární potenciál Φ
$\text{div } \vec{A} = 0 \Rightarrow \vec{A} = \text{rot } \vec{V}$	Vektorový potenciál V
$C = \oint_{\ell} \vec{A} d\vec{r}$	Cirkulace vektoru podél křivky
$\text{grad } f(x_i) = \frac{\partial f}{\partial x_1} \text{grad } x_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \text{grad } x_n$	Gradient funkce více proměnných
$\text{grad}(fg) = f \cdot \text{grad } g + g \cdot \text{grad } f$	Gradient součinu skalárních funkcí

$\operatorname{div} \operatorname{grad} f = \nabla^2 f = \Delta f$ $\operatorname{div} (f \cdot \vec{A}) = \vec{A} \cdot \nabla f + f \cdot \operatorname{div} \vec{A}$ $\operatorname{rot} \operatorname{grad} f = 0$ $\operatorname{div} \operatorname{rot} \vec{A} = 0$ $\operatorname{div} (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot \operatorname{rot} \vec{A} - \vec{A} \cdot \operatorname{rot} \vec{B}$ $\operatorname{grad} (\vec{A} \cdot \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} + (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{B} \times \operatorname{rot} \vec{A} + \vec{A} \times \operatorname{rot} \vec{B}$ $\operatorname{rot} (\vec{A} \times \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} - (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{A} \operatorname{div} \vec{B} - \vec{B} \operatorname{div} \vec{A}$ $\operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{A} = \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{A} - \Delta \vec{A}$	<p>Vybrané vztahy vektorové analýzy</p>
$\operatorname{grad} r = \frac{\vec{r}}{r}$	<p>Gradient velikosti polohového vektoru</p>
$\operatorname{grad} f(r) = \frac{\vec{r}}{r} \frac{df}{dr}$	<p>Gradient funkce velikosti polohového vektoru</p>