

13b) - Vektorový součin $\underline{a} \times \underline{b} = \begin{pmatrix} a_2 b_3 - a_3 b_2 \\ -a_1 b_3 + a_3 b_1 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix}$ je vektor kolmý

na rovinu generovanou vektory $\underline{a}, \underline{b}$, jeho norma se rovná obsahu rovnoběžníku určeného vektory $\underline{a}, \underline{b}$ a jeho vektor $\underline{a} \times \underline{b}$ tvoří "pravotočivý" souřadný systém

- inklinaci i spočítáme jako úhel mezi normálovými vektorem $\underline{n} = \underline{r} \times \underline{r}'$ a k rvině oběma a třebme souřadnicovým vektorem \underline{e}_3 kolmým na rovinu ekvipotiky

- k tomu využijeme geometrický význam skalárního součinu $\underline{a} \cdot \underline{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 = |\underline{a}| |\underline{b}| \cos \varphi$, kde φ je úhel mezi vektory $\underline{a}, \underline{b}$.