

$$\vec{A} \times (\vec{A} \times \vec{B}) = (\vec{A} \cdot \vec{B}) \cdot \vec{A} - (\vec{A} \cdot \vec{A}) \cdot \vec{B}$$

$$\vec{A} \times (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{A} \times \det \begin{bmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{bmatrix} = \det \begin{bmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ A_y B_z - A_z B_y & A_z B_x - A_x B_z & A_x B_y - A_y B_x \end{bmatrix}$$

Policzmy najpierw tylko \hat{i} :

$$\hat{i}(A_y A_x B_y - A_y A_y B_x + A_z A_x B_z - A_z A_z B_x)$$

Dodajmy i odejmijmy $A_x A_x B_x$

$$\hat{i}(A_y A_x B_y - A_y A_y B_x + A_z A_x B_z - A_z A_z B_x + A_x A_x B_x - A_x A_x B_x)$$

Następnie wyciagnijmy A_x i B_x przed nawias

$$\hat{i}(A_x(A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z) - B_x(A_x A_x + A_y A_y + A_z A_z))$$

Jedynie co nam pozostao to wynik iloczynu skalarnego A z B w pierwszym nawiasie oraz A z A w drugim

$$\hat{i}(A_x(\vec{A} \cdot \vec{B}) - B_x(\vec{A} \cdot \vec{A}))$$

Następnie powtarzamy powyższe kroki dla \hat{j} oraz \hat{k} . Otrzymujemy więc:

$$\begin{aligned} \vec{A} \times (\vec{A} \times \vec{B}) &= \hat{i}A_x(\vec{A} \cdot \vec{B}) - \hat{i}B_x(\vec{A} \cdot \vec{A}) + \hat{j}A_y(\vec{A} \cdot \vec{B}) - \hat{j}B_y(\vec{A} \cdot \vec{A}) + \hat{k}A_z(\vec{A} \cdot \vec{B}) - \hat{k}B_z(\vec{A} \cdot \vec{A}) = \\ &= (\vec{A} \cdot \vec{B})(\hat{i}A_x + \hat{j}A_y + \hat{k}A_z) - (\vec{A} \cdot \vec{A})(\hat{i}B_x + \hat{j}B_y + \hat{k}B_z) = \\ &= (\vec{A} \cdot \vec{B}) \cdot \vec{A} - (\vec{A} \cdot \vec{A}) \cdot \vec{B} \end{aligned}$$