

MB141 – 8. cvičení

Eukleidovská geometrie

Martin Čadek

Jarní semestr 2020

Příklad 1. V \mathcal{E}_3 spočítejte vzdálenost bodu $A = [3, 5, 7]$ od roviny $\rho: x_1 + 3x_2 - 2x_3 + 4 = 0$. Současně najděte bod $C \in \rho$ takový, že $\text{dist}(A, C) = \text{dist}(A, \rho)$.

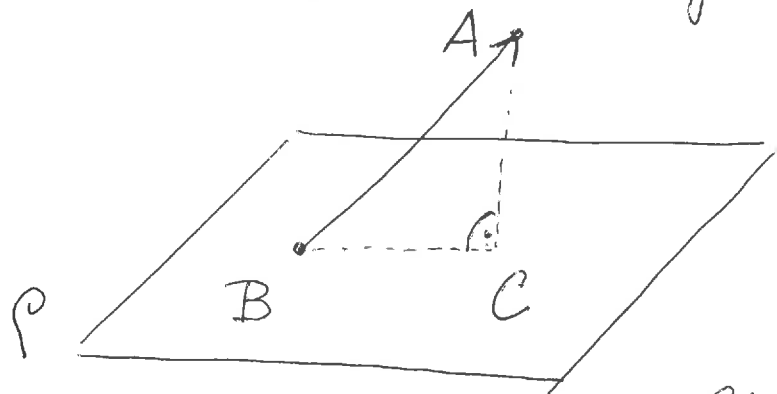
(A)

Nejdříve si zvolíme v rovině ρ nějaký bod, například $B = [0, 0, 2]$. Zaměření roviny je dáno rovnicí $x_1 + 3x_2 - 2x_3 = 0$. K ní kolmý vektor (normální vektor) je $\vec{n} = (1, 3, -2)$.

Vzdálenost bodu A od roviny ρ je dána velikostí kolmé projekce vektoru \vec{BA} do

ortogonálního doplnku k zaměření roviny ρ .

Kolmá projekce \vec{BA} do $Z(\rho)^\perp$ je násobek vektoru $Z(\rho)^\perp = [\vec{n}]$. $\vec{BA} = (3, 5, 5)$



(B)

Příklad 1. V \mathcal{E}_3 spočítejte vzdálenost bodu $A = [3, 5, 7]$ od roviny $\rho: x_1 + 3x_2 - 2x_3 + 4 = 0$. Současně najděte bod $C \in \rho$ takový, že $\text{dist}(A, C) = \text{dist}(A, \rho)$.

$$\vec{n}. \quad P_{Z(\rho)^\perp}(\vec{BA}) = a \vec{n} = a(1, 3, -2). \quad \text{Platí}$$
$$\langle \vec{BA} - a \vec{n}, \vec{n} \rangle = 0$$
$$a = \frac{\langle \vec{BA}, \vec{n} \rangle}{\langle \vec{n}, \vec{n} \rangle} = \frac{\langle (3, 5, 5), (1, 3, -2) \rangle}{\langle (1, 3, -2), (1, 3, -2) \rangle}$$
$$= \frac{3 + 15 - 10}{1 + 9 + 4} = \frac{8}{14} = \frac{4}{7}$$

Proto $P_{Z(\rho)^\perp}(\vec{BA}) = \frac{4}{7}(1, 3, -2)$ a vzdálenost

$$\text{dist}(A, \rho) = \left\| \frac{4}{7}(1, 3, -2) \right\| = \frac{4}{7} \sqrt{1^2 + 3^2 + (-2)^2} = \frac{4}{7} \sqrt{14}$$

Bod $C \in \rho$, ve kterém se vzdálenost realizuje spočítáme takto - viz obránek: Vektor $P_{Z(\rho)^\perp}(\vec{BA})$ vede od C k A . $A - C = P_{Z(\rho)^\perp}(\vec{BA})$. Proto

$$C = A - P_{Z(\rho)^\perp}(\vec{BA}) = [3, 5, 7] - \frac{4}{7}(1, 3, -2) = \frac{1}{7}[17, 23, 57].$$

Příklad 2. V \mathcal{E}_3 spočítejte vzdálenost přímek

(A)

$$p: [4, 4, 4] + a(2, 1, -1) \quad \text{a} \quad q: [1, 15, 12] + b(1, -2, 1).$$

Dále najděte body $K \in p$ a $L \in q$, v nichž se vzdálenost přímek realizuje, tj. platí $\text{dist}(K, L) = \text{dist}(p, q)$.

Pišme $p: A + au$, $A = [4, 4, 4]$, $u = (2, 1, -1)$,
 $q: B + bv$, $B = [1, 15, 12]$, $v = (1, -2, 1)$.

Vektor $\vec{AB} = B - A = (-3, 11, 8)$. Ortoponální doplněk

k součinu směřování je $(Z(p) + Z(q))^\perp = [n]$,

kde $\langle n, u \rangle = \langle n, v \rangle = 0$. To vede na soustavu

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 0 & 5 & -3 \end{pmatrix} \quad \text{Řešením jsou násobky vektoru} \\ n = (1, 3, 5).$$

Vzdálenost přímek je velikost kolmé projekce vektoru

\vec{AB} do $[n]$. Označme ji $P(\vec{AB}) = a \cdot n$

$$a = \frac{\langle \vec{AB}, n \rangle}{\langle n, n \rangle} = \frac{\langle (-3, 11, 8), (1, 3, 5) \rangle}{\langle (1, 3, 5), (1, 3, 5) \rangle} = \frac{70}{35} = 2$$

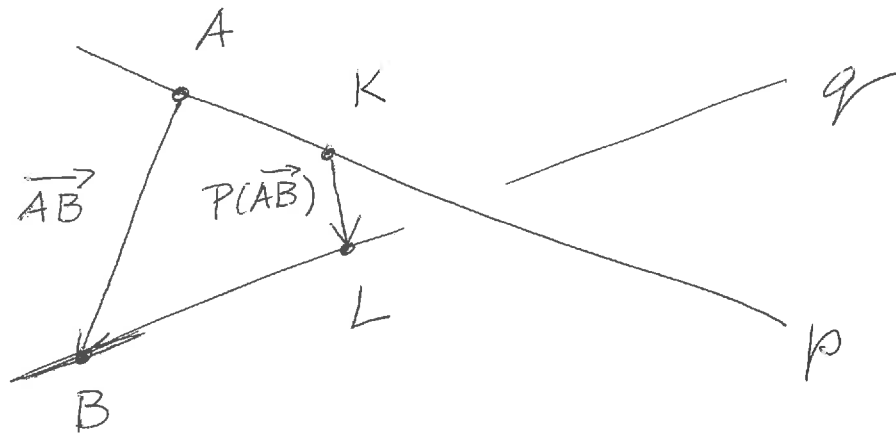
Příklad 2. V \mathcal{E}_3 spočítejte vzdálenost přímek

(B)

$$p: [4, 4, 4] + a(2, 1, -1) \quad \text{a} \quad q: [1, 15, 12] + b(1, -2, 1).$$

Dále najděte body $K \in p$ a $L \in q$, v nichž se vzdálenost přímek realizuje, tj. platí $\text{dist}(K, L) = \text{dist}(p, q)$.

Vzdálenost přímek p a q je $\text{dist}(p, q) = \|2(1, 3, 5)\| = 2 \cdot \sqrt{35}$



Pro body, v nichž se vzdálenost realizuje, platí

$$K + P(\vec{AB}) = L$$

$$A + a u + P(\vec{AB}) = B + b v$$

$$a u - b v = (B - A) - P(\vec{AB})$$

To vede na soustavu tří rovnic o neznámých a, b , která má matici:

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & -5 \\ 1 & 2 & 5 \\ -1 & -1 & -2 \\ a & b & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & -1 & -2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & -3 & -9 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Řešení je $b = 3, a = -1$.

Příklad 2. V \mathcal{E}_3 spočítejte vzdálenost přímek

(C)

$$p: [4, 4, 4] + a(2, 1, -1) \quad \text{a} \quad q: [1, 15, 12] + b(1, -2, 1).$$

Dále najděte body $K \in p$ a $L \in q$, v nichž se vzdálenost přímek realizuje, tj. platí $\text{dist}(K, L) = \text{dist}(p, q)$.

$$\text{Body } K = A + (-1)u = [4, 4, 4] - (2, 1, -1) = [2, 3, 5]$$

$$L = B + 3v = [1, 15, 12] + 3(1, -2, 1) = [4, 9, 15]$$

Povedeme zkoušku: přesvědčíme se, že

$$K + P(\overrightarrow{AB}) = L.$$

Přímka \overleftrightarrow{KL} je osou mimoběžek p a q .

Výpočet vzdálenosti dvou mimoběžek je tedy snadně řešení, co hledáme jejich osy, což jsme dělali v minulém cvičení.

Příklad 3. V \mathcal{E}_4 určete vzdálenost přímky p od roviny ρ

(A)

$$p: [5, 4, 4, 5] + r(0, 0, 1, -4),$$

$$\rho: [4, 1, 1, 0] + s(1, -1, 0, 0) + t(2, 0, -1, 0).$$

a body $M \in p$ a $N \in \rho$, v nichž se tato vzdálenost realizuje, tj.
 $\text{dist}(M, N) = \text{dist}(p, \rho)$.

Označme $A = [5, 4, 4, 5]$, $u = (0, 0, 1, -4)$. $p: A + r u$.

Da'le $B = [4, 1, 1, 0]$, $v_1 = (1, -1, 0, 0)$, $v_2 = (2, 0, -1, 0)$

$\rho: B + s v_1 + t v_2$. Platí $Z(p) + Z(q) = [u, v_1, v_2]$.

Najdeme ortogonální doplněk $(Z(p) + Z(q))^\perp = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid \langle x, u \rangle = \langle x, v_1 \rangle = \langle x, v_2 \rangle = 0\}$ Po rovnádnice (x_1, x_2, x_3, x_4) vektoru x dostaneme homogenní soustavu 3 rovnic o 4 neznámých a maticí

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -4 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -4 \end{pmatrix}$$

Řešení pak násobky
vektoru $x = (2, 2, 4, 1)$.

Příklad 3. V \mathcal{E}_4 určete vzdálenost přímky p od roviny ρ

(B)

$$p: [5, 4, 4, 5] + r(0, 0, 1, -4),$$

$$\rho: [4, 1, 1, 0] + s(1, -1, 0, 0) + t(2, 0, -1, 0).$$

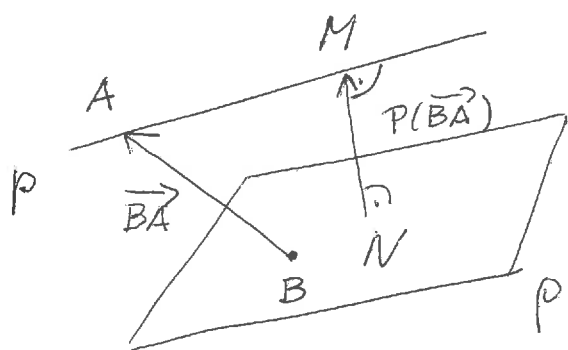
a body $M \in p$ a $N \in \rho$, v nichž se tato vzdálenost realizuje, tj.
 $\text{dist}(M, N) = \text{dist}(p, \rho)$.

Spočítáme kolmou projekci $P(\vec{BA})$ vektoru \vec{BA} do
 $(Z(p) + Z(q))^\perp = [x]$. $P(\vec{BA}) = a \cdot x = a(2, 2, 4, 1)$

$$a = \frac{\langle \vec{BA}, x \rangle}{\langle x, x \rangle} = \frac{25}{25} = 1$$

Tedy $P(\vec{BA}) = (2, 2, 4, 1)$ a vzdálenost

$$\text{dist}(p, \rho) = \|P(\vec{BA})\| = \|(2, 2, 4, 1)\| = \sqrt{2^2 + 2^2 + 4^2 + 1^2} = 5$$



Body $M \in p$ a $N \in \rho$ realizující vzdálenost
 splňují $N + P(\vec{BA}) = M$

$$B + sN_1 + tN_2 + P(\vec{BA}) = A + rM$$

$$sN_1 + tN_2 - rM = (A - B) - P(\vec{BA})$$

Příklad 3. V \mathcal{E}_4 určete vzdálenost přímky p od roviny ρ

(C)

$$p : [5, 4, 4, 5] + r(0, 0, 1, -4),$$

$$\rho : [4, 1, 1, 0] + s(1, -1, 0, 0) + t(2, 0, -1, 0).$$

a body $M \in p$ a $N \in \rho$, v nichž se tato vzdálenost realizuje, tj.
 $\text{dist}(M, N) = \text{dist}(p, \rho)$.

Dostáváme soustavu 4 rovnic o neznámých s, t, r .

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 4 & 4 \end{array} \right)$$

s t r

Přímou najdeme z posledních tří rovnic
 $r = 1, t = 0, s = -1,$
a přesnědíme se, že i 1. rovnice je
splněna.

Proto $M = A + 1 \cdot (0, 0, 1, -4) = [5, 4, 5, 1].$

$$N = B + 0 \cdot v_1 + (-1) v_2 = [3, 2, 1, 0].$$

(A)

Příklad 4. V \mathcal{E}_3 určete odchylku roviny ρ od přímky p :

$$\rho: [1, 3, 5] + a(1, 1, 1) + b(1, 3, 2), \quad p: [-3, 1, 7] + c(1, 0, -1).$$

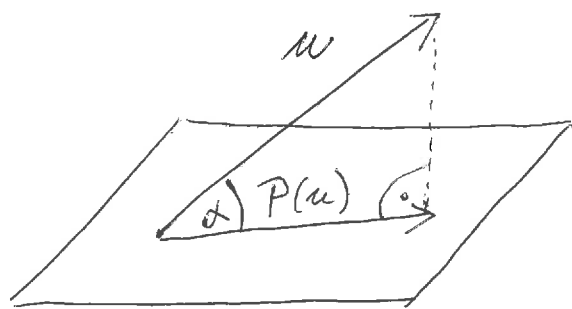
Při určování odchylky afinních podprostorů se smí také pouse na jejich směrech:

$$Z(\rho) : a(1, 1, 1) + b(1, 3, 2)$$

$$Z(p) : c(1, 0, -1)$$

Odchylka přímky a roviny je úhel $\alpha \in [0, \frac{\pi}{2}]$, který svírá vektor $u = (1, 0, -1)$ se svým kolmým průmětem $P(u)$ do $Z(\rho)$.

$$\cos \alpha = \frac{\|P(u)\|}{\|u\|}$$



Společně $P(u) = a(1, 1, 1) + b(1, 3, 2)$

$$\text{Platí } u - (a(1, 1, 1) + b(1, 3, 2)) \perp (1, 1, 1) \\ \perp (1, 3, 2)$$

To nám dá soustavu rovnic
neznámé a, b :

(B)

Příklad 4. V \mathcal{E}_3 určete odchylku roviny ρ od přímky p :

$$\rho: [1, 3, 5] + a(1, 1, 1) + b(1, 3, 2), \quad p: [-3, 1, 7] + c(1, 0, -1).$$

$$a \langle (1, 1, 1), (1, 1, 1) \rangle + b \langle (1, 3, 2), (1, 1, 1) \rangle = \langle (1, 0, -1), (1, 1, 1) \rangle$$

$$a \langle (1, 1, 1), (1, 3, 2) \rangle + b \langle (1, 3, 2), (1, 3, 2) \rangle = \langle (1, 0, -1), (1, 3, 2) \rangle$$

matice soustavy je

$$\begin{pmatrix} 3 & 6 & | & 0 \\ 6 & 14 & | & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 & | & 0 \\ 0 & 2 & | & -1 \end{pmatrix}$$

$$a = 1, b = -\frac{1}{2}.$$

Projekce je

$$P(u) = (1, 1, 1) - \frac{1}{2}(1, 3, 2) \\ = \frac{1}{2}(1, -1, 0)$$

$$\text{Tedy } \cos \alpha = \frac{\|P(u)\|}{\|u\|} = \frac{\|\frac{1}{2}(1, -1, 0)\|}{\|(1, 0, -1)\|} = \frac{1}{2}, \quad \alpha = \frac{\pi}{3}.$$

Jiny' postup:

Odchylku musíme spočítat i jinak: je-li \vec{n} kolmý vektor k rovině ρ , tj. $[\vec{n}] = Z(\rho)^\perp$, pak

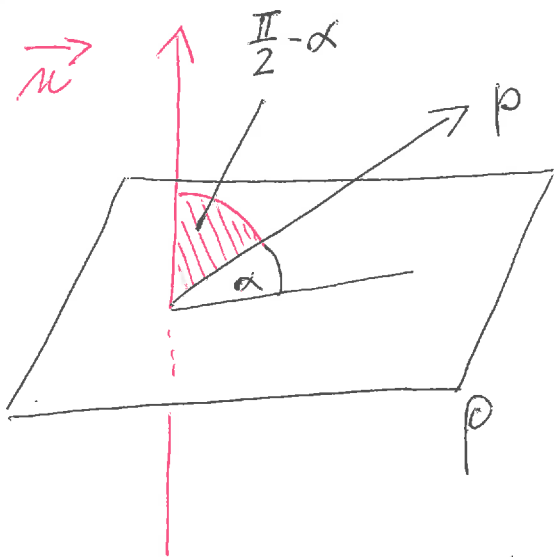
$$\alpha(p, \rho) = \frac{\pi}{2} - \alpha(p, [\vec{n}])$$

odchylka p a ρ odchylka přímek p a $[\vec{n}]$

C

Příklad 4. V \mathcal{E}_3 určete odchylku roviny ρ od přímky p :

$$\rho: [1, 3, 5] + a(1, 1, 1) + b(1, 3, 2), \quad p: [-3, 1, 7] + c(1, 0, -1).$$



$$n \perp (1, 1, 1), \quad n \perp (1, 3, 2)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

Řešením jsou násobky vektoru

$$(1, 1, -2)$$

Odchylka $Z(p)$ a $[\vec{n}]$ je

$$\begin{aligned} \cos(\alpha(p, [\vec{n}])) &= \frac{|\langle (1, 1, -2), (1, 0, -1) \rangle|}{\|(1, 1, -2)\| \|(1, 0, -1)\|} = \frac{3}{\sqrt{6} \sqrt{2}} \\ &= \frac{\sqrt{3}}{2} \quad \text{Proto } \alpha(p, [\vec{n}]) = \frac{\pi}{6}. \end{aligned}$$

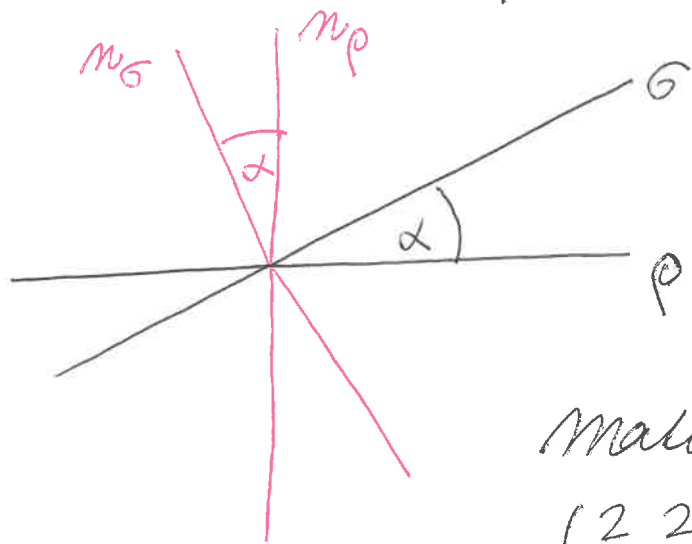
$$\text{Dále } \alpha(\rho, p) = \frac{\pi}{2} - \alpha(p, [\vec{n}]) = \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{6} = \frac{\pi}{3}.$$

A

Příklad 5. V \mathcal{E}_3 určete odchylku rovin ρ a σ :

$\rho: [2, 3, 4] + a(2, 2, 1) + b(3, 3, -2), \quad \sigma: x_1 - 2x_2 + x_3 = 4.$

Odchylka rovin ρ a σ je rovna odchylce jejich normálových přímek (kolmé přímky). Otvárek je úhel, který je namalován v rovině kolmé k přímce $\rho \cap \sigma$ (což je přímka).



Normálový vektor k rovině

σ je $y = (1, -2, 1)$

Normálový vektor k rovině ρ je x

$\langle x, (2, 2, 1) \rangle = 0, \quad \langle x, (3, 3, -2) \rangle = 0.$

Matice soustavy je

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 3 & 3 & -2 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$x = (1, -1, 0)$

$x_3 = 0$

$x_2 = -1$

$x_1 = 1$

(B)

Příklad 5. V \mathcal{E}_3 určete odchylku rovin ρ a σ :

$$\rho: [2, 3, 4] + a(2, 2, 1) + b(3, 3, -2), \quad \sigma: x_1 - 2x_2 + x_3 = 4.$$

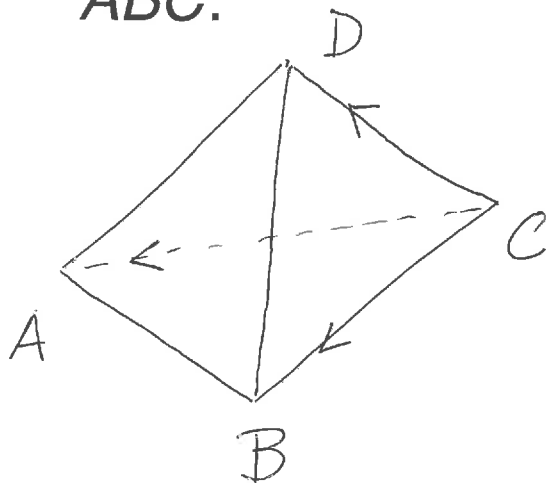
Odchylka α je tedy úhel v intervalu $[0, \frac{\pi}{2}]$ lalony, ře

$$\cos \alpha = \frac{|\langle x, y \rangle|}{\|x\| \|y\|} = \frac{3}{\sqrt{6} \sqrt{2}} = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\text{Tedy } \alpha = \frac{\pi}{6} \quad (30^\circ).$$

(A)

Příklad 6. Uvažujme čtyřstěn $ABCD$, kde $A = [1, 2, 3]$,
 $B = [4, 7, 8]$, $C = [-1, -2, 3]$, $D = [3, 0, 1]$. Určete objem
čtyřstěnu, obsah trojúhelníka ABC a velikost výšky na stěnu
 ABC .



Seamíme vektory

$$\vec{CA} = (2, 4, 0) = u$$

$$\vec{CB} = (5, 9, 5) = v$$

$$\vec{CD} = (4, 2, -2) = w$$

Orientovaný objem rovnoběžnostěnu určeného vektorem C

$$P(C, u, v, w)$$

*a vektory u, v, w je determinant matice, jejíž
sloupce jsou sarrádnice vektorů u, v, w :*

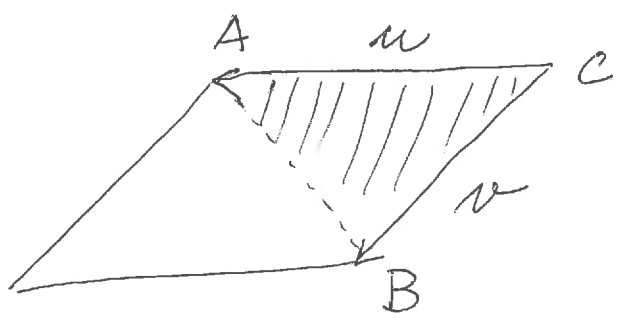
$$\begin{vmatrix} 2 & 5 & 4 \\ 4 & 9 & 2 \\ 0 & 5 & -2 \end{vmatrix} = -36 + 0 + 80 - 0 + 40 - 20 = 64$$

Příklad 6. Uvažujme čtyřstěn $ABCD$, kde $A = [1, 2, 3]$, $B = [4, 7, 8]$, $C = [-1, -2, 3]$, $D = [3, 0, 1]$. Určete objem čtyřstěnu, obsah trojúhelníka ABC a velikost výšky na stěnu ABC .

Objem romboédru je tedy $|64| = 64$ a objem čtyřstěnu $ABCD$ je

$$V_{ABCD} = \frac{1}{6} 64 = \frac{32}{3}$$

Obsah $\triangle ABC$ je ~~ale~~ roven $\frac{1}{2}$ velikosti obsahu romboédru určeného vektory $u = \vec{CA}$ a $v = \vec{CB}$. Obsah tohoto romboédru je velikost vekt. součinu



$$S(u, v) = \|u \times v\|$$

$$u \times v = x = (x_1, x_2, x_3), \text{ kde}$$

$$x_1 = \begin{vmatrix} u_2 & v_2 \\ u_3 & v_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 4 & 9 \\ 0 & 5 \end{vmatrix} = 20, \quad x_2 = - \begin{vmatrix} u_1 & v_1 \\ u_3 & v_3 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 2 & 5 \\ 0 & 5 \end{vmatrix} = -10,$$

Příklad 6. Uvažujme čtyřstěn $ABCD$, kde $A = [1, 2, 3]$, $B = [4, 7, 8]$, $C = [-1, -2, 3]$, $D = [3, 0, 1]$. Určete objem čtyřstěnu, obsah trojúhelníka ABC a velikost výšky na stěnu ABC .

(C)

$$x_3 = \begin{vmatrix} u_1 & v_1 \\ u_2 & v_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 5 \\ 4 & 9 \end{vmatrix} = -2 \quad \text{Tedy } u \times v = (20, -10, -2)$$

Obsah ΔABC je $S_{ABC} = \frac{1}{2} \|u \times v\| = \frac{1}{2} \sqrt{504} \doteq 11,22$

Výšku na stěnu ABC spočítáme pomocí vztahu

$$V_{ABCD} = \frac{1}{3} S_{ABC} \cdot h$$

$$h = \frac{3V}{S_{ABC}} = \frac{32}{\frac{1}{2} \sqrt{504}} = \frac{64}{\sqrt{504}} \approx 2,85$$

Výšku bychom mohli spočítat i jako vzdálenost bodu D od roviny ABC .

A

Příklad 7. Zjistěte, které stěny čtyřstěnu $ABCD$ z předchozí úlohy jsou vidět z bodu bodu $X = [-10, 100, -50]$.

Připomeneme $A = [1, 2, 3]$, $B = [4, 7, 8]$, $C = [-1, -2, 3]$, $D = [3, 0, 1]$.

Pomně zjistíme, zda X leží na stejné straně roviny ABC jako bod D . To bude pravda, pokud determinanty

$|\vec{CA} \ \vec{CB} \ \vec{CD}|$ a $|\vec{CA} \ \vec{CB} \ \vec{CX}|$ mají stejné znaménko.

$$\vec{CA} = (2, 4, 0)$$

$$\vec{CD} = (4, 2, -2)$$

$$\vec{CB} = (5, 9, 5)$$

$$\vec{CX} = (-9, 102, -53)$$

$$\begin{vmatrix} 2 & 5 & 4 \\ 4 & 9 & 2 \\ 0 & 5 & -2 \end{vmatrix} = -36 + 0 + 80 - 0 + 40 - 20 = 64 > 0$$

$$\begin{vmatrix} 2 & 5 & -9 \\ 4 & 9 & 102 \\ 0 & 5 & -53 \end{vmatrix} = -18 \cdot 53 + 0 - 180 - 0 + 20 \cdot 53 - 10 \cdot 102 < 0$$

Rovina ABC oddělují body D a X . Bod X tedy leží vně čtyřstěnu $ABCD$ a je a nebo vidět ze strany ABC .

(B)

Příklad 7. Zjistěte, které stěny čtyřstěnu $ABCD$ z předchozí úlohy jsou vidět z bodu bodu $X = [-10, 100, -50]$.

Zjistíme viditelnost stěny ABD . Použijeme vektory.

$$\overrightarrow{AB} = (3, 5, 5) \quad \overrightarrow{AC} = (-2, -4, 0)$$

$$\overrightarrow{AD} = (2, -2, -2) \quad \overrightarrow{AX} = (-11, 98, -53)$$

$$\begin{vmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 5 & -2 & -4 \\ 5 & -2 & 0 \end{vmatrix} = 0 - 40 + 20 - 20 - 0 - 24 = -64 < 0$$

$$\begin{vmatrix} 3 & 2 & -11 \\ 5 & -2 & 98 \\ 5 & -2 & -53 \end{vmatrix} = 6 \cdot 53 + 10 \cdot 98 + 110 - 110 + 10 \cdot 53 + 6 \cdot 98 > 0$$

Rovina ABD odděluje body C a X . Tedy z bodu X je vidět stěna ABD .

(c)

Příklad 7. Zjistěte, které stěny čtyřstěnu $ABCD$ z předchozí úlohy jsou vidět z bodu bodu $X = [-10, 100, -50]$.

Zjistíme viditelnost stěny ACD . Poléháme nekvaly

$$\overrightarrow{AC} = (-2, -4, 0)$$

$$\overrightarrow{AB} = (3, 5, 5)$$

$$\overrightarrow{AD} = (2, -2, -2)$$

$$\overrightarrow{AX} = (-11, 98, -53)$$

$$\begin{vmatrix} -2 & 2 & 3 \\ -4 & -2 & 5 \\ 0 & -2 & 5 \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 5 & -2 & -4 \\ 5 & -2 & 0 \end{vmatrix} = \text{podle předchozího} = +64 > 0$$

$$\begin{vmatrix} -2 & 2 & -11 \\ -4 & -2 & 98 \\ 0 & -2 & -53 \end{vmatrix} = -4 \cdot 53 + 0 - 88 - 0 - 8 \cdot 53 - 4 \cdot 98 < 0$$

Stěnu ACD je z bodu X rovněž vidět.

Zjistili jsme, že z bodu X jsou vidět strany AB, AC, AD .

Tedy X a A leží na stejné straně roviny BCD .

To znamená, že stěna BCD z X vidět není.

Přesvědčte se o tom ryšně!

A

Příklad 8. V souřadnicích standardní souřadné soustavy v E_3 napište předpis zobrazení, které je symetrií podle roviny

$$\rho: 2x_1 - 3x_2 + x_3 - 5 = 0.$$

Najdeme nějaký bod ležící v rovině ρ , např. $A = [0, 0, 5]$.

Obznačme symetrii podle roviny ρ písmenem F .

Platí $F(A) = A$. Necht' $X \in E_3$ je libovolný bod

Můžeme ho zapsat $X = A + u$. Platí, že

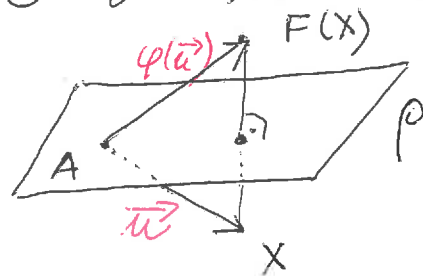
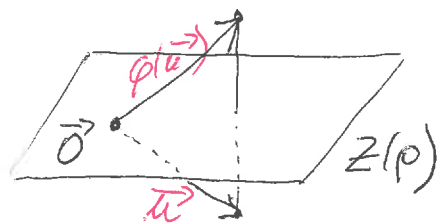
$$F(X) = F(A + u) = F(A) + \varphi(u) = A + \varphi(u),$$

kde $\varphi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ je lineární zobrazení, které

je symetrií podle roviny $Z(\rho): 2x_1 - 3x_2 + x_3 = 0$,

procházející počátkem. Zobrazení φ již nyní

hledat - viz. cvičení 5 a lineárních zobrazení.



(B)

Příklad 8. V souřadnicích standardní souřadné soustavy v \mathcal{E}_3 napište předpis zobrazení, které je symetrií podle roviny

$$\rho: 2x_1 - 3x_2 + x_3 - 5 = 0.$$

Zobrazení φ zobrazuje vektor $(2, -3, 1)$, který je kolmý ke $Z(\rho)$, na vektor $(-2, 3, -1)$ a vektory $(0, 1, 3)$ a $(-1, 0, 2)$ ležící v $Z(\rho)$ na sebe. Chceme najít matici zobrazení φ tak, aby $\varphi \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$.

Sloupce matice A jsou $\varphi(e_1), \varphi(e_2), \varphi(e_3)$. Hledáme je

$$\begin{array}{l} \begin{array}{cc} u & \varphi(u) \end{array} \\ \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & -3 & 1 & -2 & 3 & -1 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 3 \\ -1 & 0 & 2 & -1 & 0 & 2 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} -1 & 0 & 2 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & -3 & 5 & -4 & 3 & 3 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} -1 & 0 & 2 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 3 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 14 & -4 & 6 & 12 \end{array} \right) \sim \\ \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 7 & 0 & -14 & 7 & 0 & -14 \\ 0 & 7 & 21 & 0 & 7 & 21 \\ 0 & 0 & 7 & -2 & 3 & 4 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 7 & 0 & 0 & 3 & 6 & -2 \\ 0 & 7 & 0 & 6 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 7 & -2 & 3 & 6 \end{array} \right) \begin{array}{l} \varphi(e_1) = (3, 6, -2) \\ \varphi(e_2) = (6, -2, 3) \\ \varphi(e_3) = (-2, 3, 6) \end{array} \end{array}$$

Příklad 8. V souřadnicích standardní souřadné soustavy v \mathcal{E}_3 napište předpis zobrazení, které je symetrií podle roviny

$$\rho: 2x_1 - 3x_2 + x_3 - 5 = 0.$$

Řešení

$$\varphi \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & 6 & -2 \\ 6 & -2 & 3 \\ -2 & 3 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}, \quad \text{Polém pro}$$
$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \text{ je}$$

$$F(X) = A + \varphi(X - A) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} + \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & 6 & -2 \\ 6 & -2 & 3 \\ -2 & 3 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 - 5 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{1}{7}(3x_1 + 6x_2 - 2x_3 + 10) \\ \frac{1}{7}(6x_1 - 2x_2 + 3x_3 - 15) \\ \frac{1}{7}(-2x_1 + 3x_2 + 6x_3 - 30 + 35) \end{bmatrix}$$

