

# MB141 - lineární algebra a disk. matematika

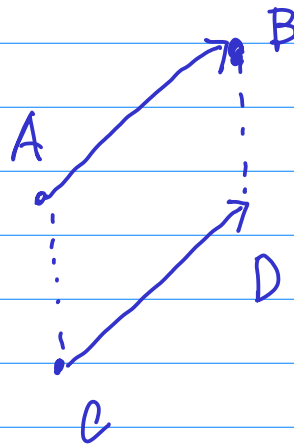
- řešení soustav lin. rovnic
- popis geometrických tvarů analyticky
- přímky a matice
- lineární modely
- diskretní matematika (konečné množiny)
  - aplikace v hypergrafu

3:1

## 1. přednáška: Geometrie v rovině

Body  $A, B, C$

Vektory - uspořádané dvojice bodů



$$\vec{AB} = B - A$$

ABDC tvoří rovnoběžník, kde

$$\vec{AB} = \vec{CD}$$

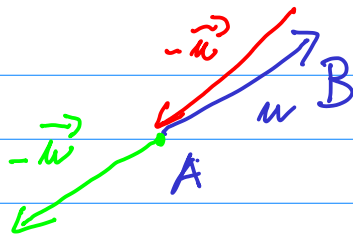
Vektor je po nás "řídka, kterou lze umístit do kterékoliv body"

### Operace s vektory

Nulový vektor  $\vec{0} = \vec{AA}$

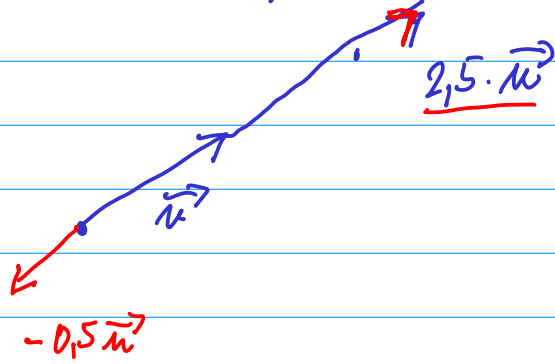
Opacní vektor k  $\vec{AB}$  je  $\vec{BA}$

-2-

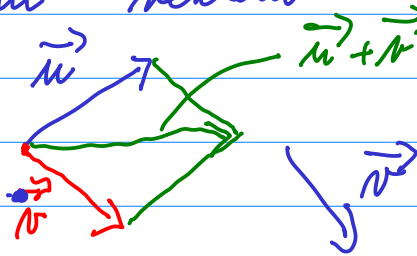


Näkökemi' vektorin määritys tulos

$$a \cdot \vec{u}$$



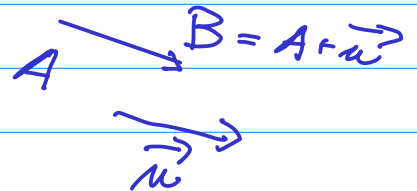
Säilämi' vektorin<sup>o</sup> - komponenttien<sup>o</sup> määrittäminen



Body e vektorit

$$A + \vec{u} = B$$

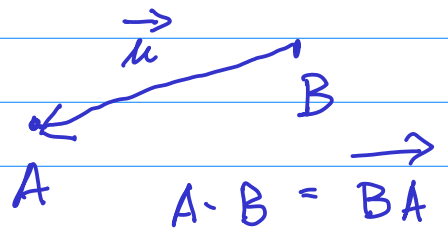
body + vektor = body



idäi' lämi' bodu<sup>o</sup>

$$A - B = \vec{u}$$

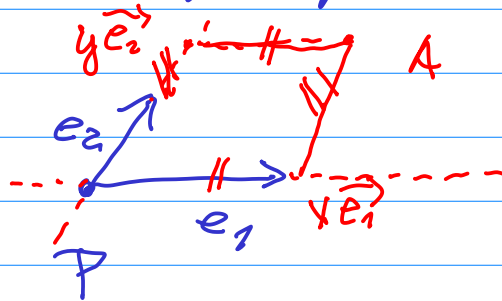
body - body = vektor



# Souřadný systém

Počátek ... bod P

Dva vektory měřící v průmě  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$



Každý bod A lze psát ve tvaru

$$A = P + x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2$$

Souřadnice jsou  $[x, y]$ .

Souřadnice vektoru  $\vec{u} = B - A$

$$\text{ne } B = [x_B, y_B], A = [x_A, y_A]$$

$$\text{je } \vec{u} = (x_B - x_A, y_B - y_A)$$

## Různý

p prochází bodem A se směr. vektorem  $\vec{v}$

$$p: X = A + t \cdot \vec{v} \quad \begin{matrix} t \text{ parametr} \\ t \in \mathbb{R} \end{matrix}$$



-4-

$$v = (v_x, v_y)$$

1) parametrické  $X = [x, y]$   $A = [a, b]$

$$x = a + t v_x$$

$$y = b + t v_y$$

parametrický popis přímky

Obecná rovnice přímky

$$p = \{ [x, y] \in \mathbb{R}^2; s x + q y + r = 0 \}$$

$$\mathbb{R}^2 = \mathbb{R} \times \mathbb{R} \quad \mathbb{R} \text{ reálná čísla}$$

2) parametrického popisu obecně!

$$v_x \neq 0$$

$$x = a + t v_x$$

$$\frac{x-a}{v_x} = t$$

$$y = b + t v_y$$

$$y = b + \frac{x-a}{v_x} v_y \quad | \cdot v_x$$

$$v_x y - v_y x = b v_x - a v_y$$

$$-v_y x + v_x y - b v_x + a v_y = 0$$

$$s x + q y + r = 0$$

Zde je validováno směrový

vektor

$$\vec{v} = (v_x, v_y) = (q, -s)$$

Apimní kombinace bodů

$$A, B$$

$$\longleftrightarrow AB$$

$$X = A + t(B-A)$$

$$X = A + t(B-A) \quad -5-$$

$$X = A + tB - tA = (1-t)A + tB$$

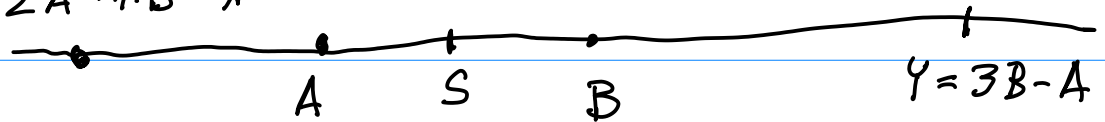
afinní konvexe bodi°

je bod  $aA + bB$ ,  $a, b \in \mathbb{R}$   
 kde  $a + b = 1$

$$1 \cdot A + 0 \cdot B = A$$

$$A + 1 \cdot B = B$$

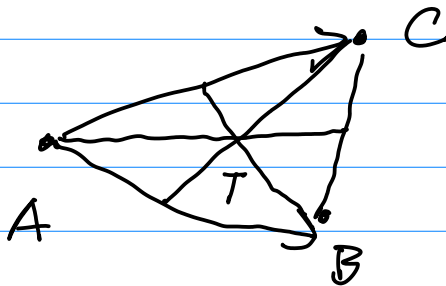
$$2A - 1 \cdot B = X$$



$$S = \frac{1}{2}A + \frac{1}{2}B = A + \frac{1}{2}(B-A)$$

$$X = 2A - 1B = A - (B-A)$$

Na slidech : pomocí afinních  
 konvexní dítka, se lze více  
 ne jen vektorově se pohybují  
 v danou bodi°



$$X = a \cdot A + b \cdot B + c \cdot C$$

$$a + b + c = 1$$

$$T = \frac{1}{3}A + \frac{1}{3}B + \frac{1}{3}C \quad \text{těžiště}$$

těžiště

Pükkad Püüri'le püürek

p :  $x + 2y = 200$

q :  $2x - 9y = 10$ .

Reüime nurlan 2 lonic \* 2 nurla'iel

$$\begin{array}{r}
 x + 2y = 200 \\
 2x - 9y = 10 \\
 \hline
 -2x - 4y = -400 \\
 2x - 9y = 10 \\
 \hline
 \end{array}$$

Sarv'el

$$\begin{array}{r}
 -13y = -390 \\
 y = 30
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 x + 2 \cdot 30 = 200 \\
 x = 140
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 ax + by = r \quad | \quad c \neq 0 \\
 cx + dy = s \quad | \quad -a \neq 0 \\
 \hline
 \end{array}$$

$$\begin{array}{r}
 ca x + cb y = cr \\
 -ca x - ad y = -sa \\
 \hline
 \end{array}$$

$$(cb - ad)y = cr - as$$

- ① Jekli'ne  $cb - ad = 0$  q  $cr - as \neq 0$ , neme' saukasa i'eri'mi'. Pü'muly ipa' nurla'ine'!
- ② Jekli'ne  $cb - ad = 0$  q  $cr - as = 0$ , paunkasa me' nurla'ine' nurla' i'eri'mi'. Pü'muly ipa' nurla'ine'!

3

ferklisē  $c \cdot b - a \cdot d \neq 0$ , mē'soustava jēdine' rēšēnī.  
 Pī'mēty  $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  mē'jī jēdēn kōnēcē'z.  
 Cī'mē  $a \cdot d - b \cdot c$  mē'jī dī'vērētā  
rolī. Je to ir determinants.

Soustava  $\begin{cases} ax + by = r \\ cx + dy = s \end{cases}$

$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  matrice  $2 \times 2$

Definīcija Determinants matrice

$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

je cī'sla

$\det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \underline{\underline{ad - bc}}$

Skalarī mē' rācīon vektoru

$m, n$  divi vektory

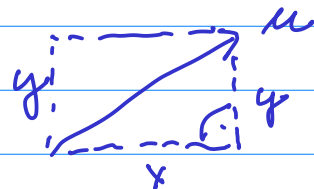
$\langle m, n \rangle$  ir reālne cī'sla

$m = (x_1, y_1) \quad n = (x_2, y_2)$

$\langle m, n \rangle = x_1 x_2 + y_1 y_2$

Vēlīkāk vektoru  
 Orto. nē'ka

$\|m\| = \sqrt{x^2 + y^2}$



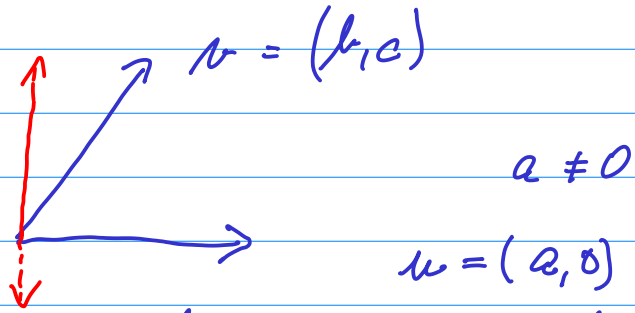
-8-

$$= \sqrt{x \cdot x + y \cdot y} = \sqrt{\langle u, u \rangle}$$

$$\|u\| = 0 \Rightarrow x=0 \wedge y=0 \Rightarrow u = \vec{0}$$

### Kolmost vektoru°

Středy  $u, v$  jsou na sebe kolmé,  
přičině  $\langle u, v \rangle = 0$



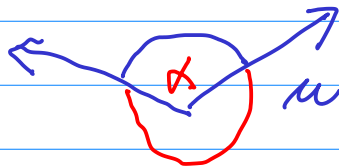
$$\langle u, v \rangle = a \cdot b + 0 \cdot c = ab$$

$$\langle u, v \rangle = 0 \Leftrightarrow b = 0$$

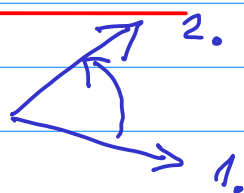
Údchylka vektoru°  $\vec{u}$  a  $\vec{v}$   
je úhul  $\alpha \in [0, \pi]$

$$\cos \alpha = \frac{\langle u, v \rangle}{\|u\| \|v\|}$$

Toto číslo  
je vždy  
mezi -1 a 1

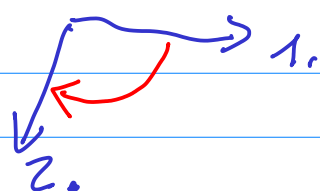


### ORIENTACE



určování dvojice  
vektoru°  
 $\vec{u}, \vec{v}$   
kladně orientace



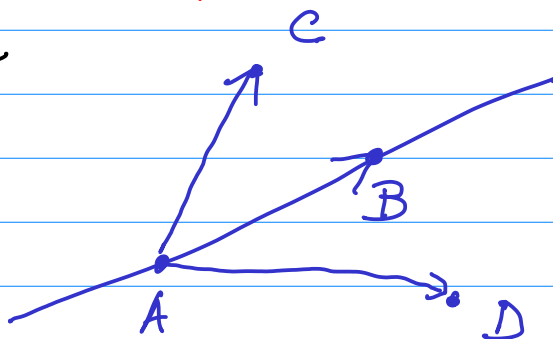


ke mêm lad.  
kuiçêd  
zâpanâ oriëntace

Nesmi' e'k p'der re'obker 2. seltm

$$\alpha(\vec{u}, \vec{v}) = -\alpha(\vec{v}, \vec{u})$$

$\alpha$  = oriëntace



Výpocet oriëntace se provádí

$$\vec{u} = (x_1, y_1), \vec{v} = (x_2, y_2)$$

Oriëntace  $(\vec{u}, \vec{v})$  je stanovena  
determinantou

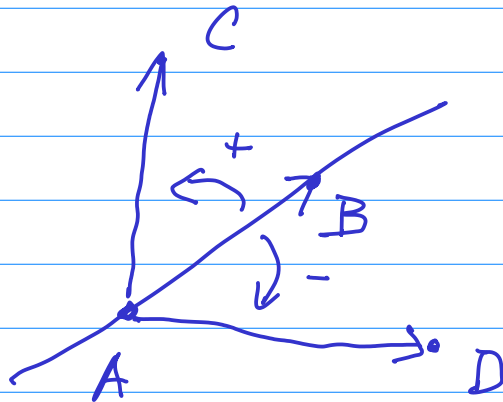
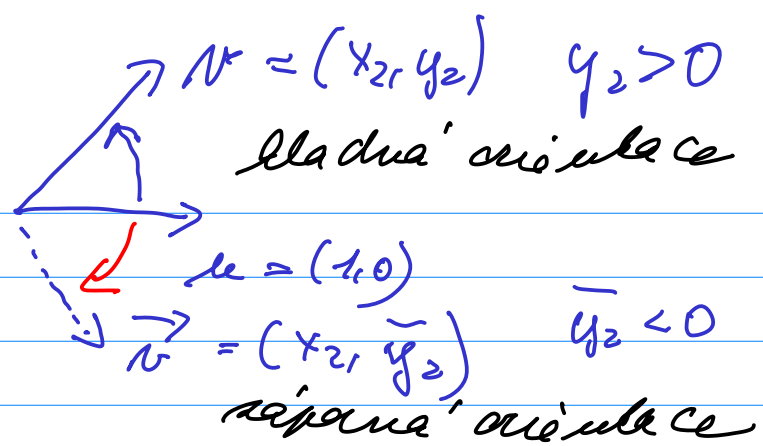
$$\det \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{pmatrix} = x_1 y_2 - x_2 y_1$$

$$u = (1, 0)$$

$$v = (x_2, y_2)$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & x_2 \\ 0 & y_2 \end{pmatrix} = 1 \cdot y_2 - 0 \cdot x_2 = y_2$$

-10-



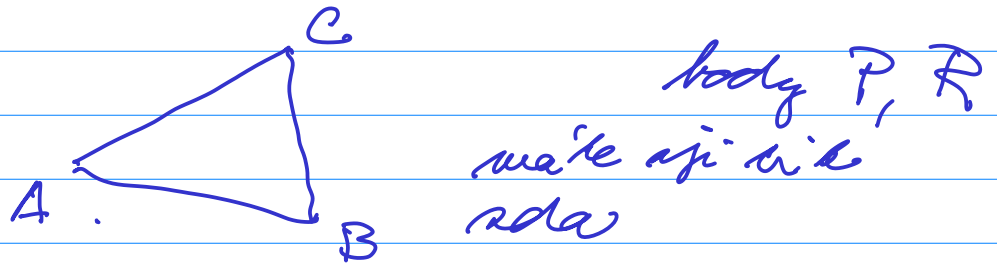
$$\text{or } (\vec{AB}, \vec{AC}) = + \quad | \det(\vec{AB}, \vec{AC}) > 0$$

$$\text{or } (\vec{AB}, \vec{AD}) = - \quad | \det(\vec{AB}, \vec{AD}) < 0$$

Dva body leží na stejné straně přímky AB právě když křídlové determinanty mají stejné znaménko.

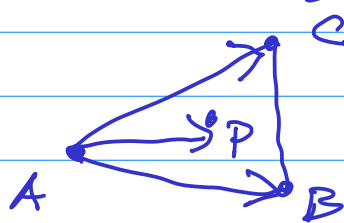
Body C, D *leži v úmysel* *rozdelení*,  
*řídící* *maži* *RŮZNA* *pravoúhla*.

*řídící* *maži* *řídící* *maži*:



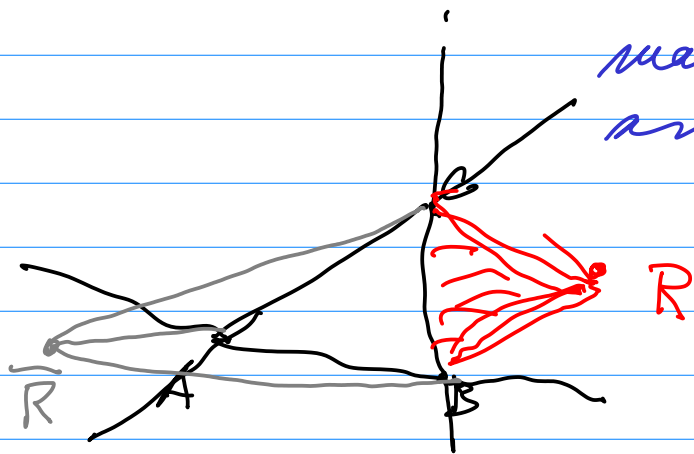
1) *leži* *úmysl*  $\Delta$

2) *řídící* *maži*, *řídící* *maži*  
 $\Delta$  *řídící* *maži* *řídící*



$\vec{AC}$ ,  $\vec{AP}$ ,  $\vec{AB}$   
del( $\vec{AB}$ ,  $\vec{AP}$ ) a del( $\vec{AB}$ ,  $\vec{AC}$ )

*maži* *řídící* *pravoúhla*

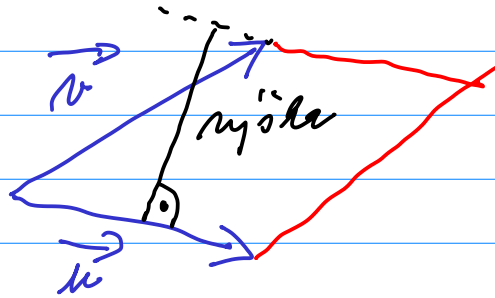


*řídící* *maži* 1) a *R* *řídící* *maži* *řídící*  
*maži* *BC*

2) a *R* *řídící* *maži* *řídící*  
*maži* *AC* a *BC*.

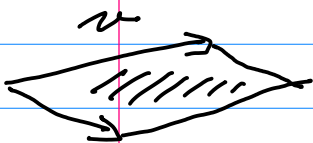
Orientovaný obsah rombového úhlu

Skúste kresliť obsah rombového úhlu



Obsah  $S = \|\vec{u}\| \cdot \text{výška na } u$

Orientovaný obsah rombového úhlu  
určeného vektory  $(\vec{u}, \vec{v})$   
značíme  $S_{or}$



1) Je-li  $S = 0$ , je  $S_{or} = 0$

2) Je-li  $S \neq 0$ , je

$S_{or} = S \cdot \text{znaménko orientace}$

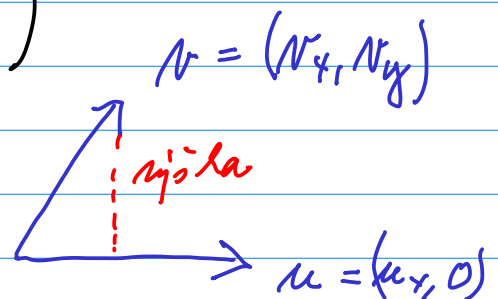
$\alpha(\vec{u}, \vec{v}) > 0 \Rightarrow S_{or} = S$

$\alpha(\vec{u}, \vec{v}) < 0 \Rightarrow S_{or} = -S$

Věta: Orient. obsah rombového úhlu  
určeného vektory  $\vec{u}, \vec{v}$  je

$\det \begin{pmatrix} u_x & v_x \\ u_y & v_y \end{pmatrix}$

„Zde rozhodně“



# Obrak medicine

$$S = \|u\| \cdot \|v\| \sin \alpha = |u_x| \cdot |v_y|$$

Determinant

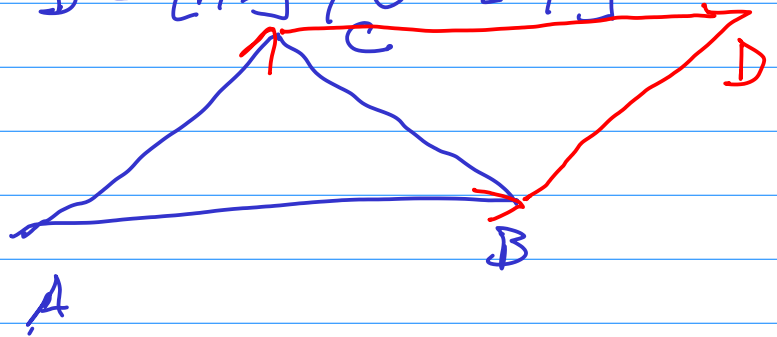
$$\det \begin{pmatrix} u_x & v_x \\ 0 & v_y \end{pmatrix} = u_x v_y - 0 \cdot v_x = u_x \cdot v_y$$

$$S_{\Delta} = u_x \cdot v_y$$

$$S = |u_x \cdot v_y|$$

Příklad:  $\Delta ABC$

$$A = [1, 1], B = [7, 2], C = [5, 5]$$



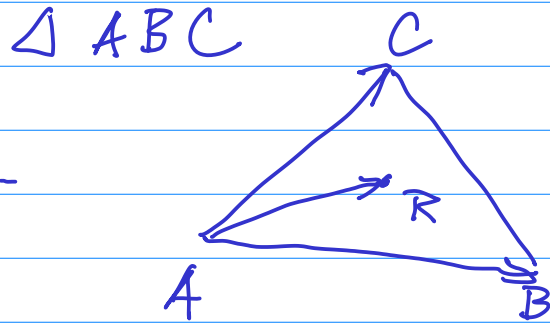
$$\begin{aligned}
 S_{\Delta ABC} &= \frac{1}{2} S_{ABDC} = \\
 &= \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} \vec{AB} & \vec{AC} \end{pmatrix} \right| = \\
 &= \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} 6 & 4 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} \right| = \\
 &= \frac{1}{2} |6 \cdot 4 - 1 \cdot 4| = \frac{1}{2} 20 = \underline{\underline{10}}
 \end{aligned}$$

Příklad  $\Delta ABC$

$$A = [10, -4], B = [18, 6], C = [25, 18]$$

$$R = [15, 3] \quad -14-$$

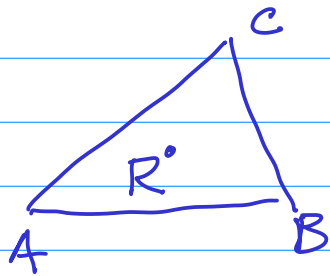
Postavme-li, रहा  $R$  leži unuti



$$\det(\vec{AB}, \vec{AC}) = \det \begin{pmatrix} 8 & 15 \\ 10 & 22 \end{pmatrix} = 8 \cdot 22 - 15 \cdot 10 > 0$$

$$\det(\vec{AB}, \vec{AR}) = \det \begin{pmatrix} 8 & 5 \\ 10 & 7 \end{pmatrix} = 8 \cdot 7 - 5 \cdot 10 = -6 > 0$$

- $C, R$  leži ~~na~~ napolju od  $\vec{AB}$



$$AC = (15, 22)$$

$$AB = (8, 10)$$

$$AR = (5, 7)$$

$$\det(AC, AB) < 0 \quad \text{nis mje} \\ = -\det(AB, AC)$$

$$\det(AC, AR) = \det \begin{pmatrix} 15 & 5 \\ 22 & 7 \end{pmatrix} =$$

$$= 15 \cdot 7 - 5 \cdot 22 = -5 < 0$$

- Body  $R$  a  $B$  leži napravo od  $\vec{AC}$

- Murieme apăsător, unde  
A a R leși na deșine!  
manu od  $\vec{BC}$ .

$$\det(\vec{BC}, \vec{BR}) = \det \begin{pmatrix} 7 & -3 \\ 12 & -3 \end{pmatrix} = -7 \cdot 3 + 3 \cdot 12 > 0$$

$$\det(\vec{BC}, \vec{BA}) = \det \begin{pmatrix} 7 & -8 \\ 12 & -10 \end{pmatrix} = -7 \cdot 10 + 8 \cdot 12 \\ = -70 + 96 > 0$$

A a R leși na deșina manu od  $\vec{BC}$ .