

MA2BP_PGE, 15. ledna 2014

1. V eukleidovském prostoru $\mathcal{E} = \mathbb{R}^3$ jsou dány body:

$$A = [-1, -1, 1], B = [0, -1, 2], C = [1, -2, 1], D = [0, 2, 2], E = [1, 0, -1].$$

- + Dokažte, že body A, B, C jsou v obecné poloze.
- + Dokažte, že body D a E leží v opačných poloprostorech vymezených rovinou $\rho = ABC$.
- + Rozhodněte, zda jsou body D a E souměrné podle roviny $\rho = ABC$.
- + Určete objem mnohostěnu $ABCDE$.

2. V eukleidovském prostoru $\mathcal{E} = \mathbb{R}^4$ jsou dány afinní podprostory:

$$\mathcal{B} = \{[x_1, x_2, x_3, x_4] : x_1 - x_2 - x_4 = 1, x_3 = 1\},$$

$$\mathcal{C} = \{[2, 0, 1, 4] + t(1, 1, 2, 0) : t \in \mathbb{R}\}.$$

- + Určete dimenze \mathcal{B} a \mathcal{C} , parametrické vyjádření \mathcal{B} a rovnicové (neparametrické) vyjádření \mathcal{C} .
- + Určete vzájemnou polohu \mathcal{B} a \mathcal{C} .
- + Určete odchylku \mathcal{B} a \mathcal{C} .

3. Udejte příklad dvou netriviálních podprostorů, které jsou kolmé a mají vzdálenost 15.

4. V eukleidovském prostoru $\mathcal{E} = \mathbb{R}^3$ jsou dány vektory

$$\mathbf{u} = (1, 1, -1), \mathbf{v} = (1, 1, 0).$$

- + Určete vektorový součin $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$, odchylku $\alpha = \angle(\mathbf{u}, \mathbf{v})$ a ukažte, že platí

$$\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| = \|\mathbf{u}\| \cdot \|\mathbf{v}\| \cdot \sin \alpha.$$

- + Dokažte, že předchozí rovnost platí obecně.

5. V eukleidovské rovině $\mathcal{E} = \mathbb{R}^2$ jsou dány transformace f_1 a f_2 následujícími maticemi (vzhledem ke standardním homogenním souřadnicím):

$$\mathbf{F}_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}, \mathbf{F}_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

- + Určete analytické vyjádření a samodružné body transformace $f = f_2 \circ f_1$.
- + Určete druh a určující prvky transformace $f = f_2 \circ f_1$.

6. Udejte příklad afinní transformace v rovině, která má modul roven 1 a bod $A = [2, 2]$ zobrazuje na bod $A' = [0, 2]$.

7. Dokažte, že každá podobnost, která není shodností, má právě jeden vlastní samodružný bod.