

A. Ve 4-rozměrném afinním prostoru jsou dány podprostory

$$\mathcal{B} = \{ [1, 1, 0, 0] + t_1(2, a, 1, 1) + t_2(0, 1, -2, 1) \mid t_1, t_2 \in \mathbb{R} \},$$

$$C = \{ x_1 + 2x_2 = 2, x_2 - x_3 - x_4 = 1 \}.$$

Chceme zjistit jejich vzájemnou polohu, a to v závislosti na hodnotě  $a \in \mathbb{R}$ .

---

Vzájemnou polohu lze vždy jednoznačně určit podle společných bodů a vektorů:

	$\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}} = \max$	$\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}} \neq \max$
$\mathcal{B} \cap \mathcal{C} \neq \emptyset$	incidentní	různoběžné
$\mathcal{B} \cap \mathcal{C} = \emptyset$	rovnoběžné	mimoběžné

Vzhledem k tomu, že oba podprostory jsou dvourozměrné, je maximální možná dimenze průniku rovna 2.

Společné body  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C}$  odpovídají řešení soustavy 2 lin. rovnic o 2 neznámých:

$$\begin{aligned} & \left\{ \begin{array}{l} (1 + 2t_1) + 2(1 + at_1 + t_2) = 2 \\ (1 + at_1 + t_2) - (t_1 - 2t_2) - (t_1 + t_2) = 1 \end{array} \right\} \sim \\ & \sim \left\{ \begin{array}{l} (2a + 2)t_1 + 2t_2 = -1 \\ (a - 2)t_1 + 2t_2 = 0 \end{array} \right\} \sim \left\{ \begin{array}{l} (2a + 2)t_1 + 2t_2 = -1 \\ (a + 4)t_1 = -1 \end{array} \right\}. \end{aligned}$$

Odtud je vidět, že

$$\text{soustava má řešení} \iff a \neq -4,$$

a v takovém případě je řešení jednoznačné, tedy  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C} = \text{bod}$ .

---

Společné vektory  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  odpovídají řešení homogenizované soustavy:

$$\left\{ \begin{array}{l} (2t_1) + 2(at_1 + t_2) = 0 \\ (at_1 + t_2) - (t_1 - 2t_2) - (t_1 + t_2) = 0 \end{array} \right\} \sim \dots \sim \left\{ \begin{array}{l} (2a + 2)t_1 + 2t_2 = 0 \\ (a + 4)t_1 = 0 \end{array} \right\}.$$

Odtud je vidět, že

$$\text{soustava má netriviální řešení} \iff a = -4,$$

a v takovém případě má  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  dimenzi 1.

Celkem tak dostáváme:

- pro  $a = -4$  je  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C} = \emptyset$  a  $\dim(\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}) = 1$ ,  
tedy  $\mathcal{B}$  a  $\mathcal{C}$  jsou **mimoběžné** (a mají společný směr),
  - pro  $a \neq -4$  je  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C} = \text{bod}$  a  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}} = \{\mathbf{o}\}$ ,  
tedy  $\mathcal{B}$  a  $\mathcal{C}$  jsou **různoběžné** (a mají společný bod).
- 

Pro úplnost můžeme dořešit odpovídající soustavy:

- pro  $a = -4$  odpovídá  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  řešení  $t_2 = 3t_1$ , kde  $t_1 = \text{lib.}$ ,  
tedy společný směr je generován vektorem  $(2, -1, -5, 4)$ ,
- pro  $a \neq -4$  odpovídá  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C}$  řešení  $t_1 = -\frac{1}{a+4}$  a  $t_2 = \frac{a-2}{2a+8}$ ,  
tedy společný bod jest  $\left[ \frac{a+2}{a+4}, \frac{a+6}{2a+8}, \frac{-a+1}{a+4}, \frac{a-4}{2a+8} \right]$ .

B. Předpokládejme, že oba podprostory jsou dány parametricky,

$$\mathcal{B} = \left\{ [1, 1, 0, 0] + t_1(2, a, 1, 1) + t_2(0, 1, -2, 1) \mid t_1, t_2 \in \mathbb{R} \right\},$$

$$\mathcal{C} = \left\{ [2, 0, 0, -1] + s_1(-2, 1, 0, 1) + s_2(0, 0, 1, -1) \mid s_1, s_2 \in \mathbb{R} \right\}.$$

Myšlenky jsou stejné, akorát technické provedení se různí...

---

Společné body  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C}$  odpovídají řešení soustavy 4 lin. rovnic o 4 neznámých:

$$\left\{ \begin{array}{l} 1 + 2t_1 = 2 - 2s_1 \\ 1 + at_1 + t_2 = s_1 \\ t_1 - 2t_2 = s_2 \\ t_1 + t_2 = -1 + s_1 - s_2 \end{array} \right\} \sim$$
$$\sim \left\{ \begin{array}{l} 2t_1 + 2s_1 = 1 \\ at_1 + t_2 - s_1 = -1 \\ t_1 - 2t_2 - s_2 = 0 \\ t_1 + t_2 - s_1 + s_2 = -1 \end{array} \right\} \sim \dots \sim \left\{ \begin{array}{l} (a+4)t_1 = -1 \\ (a-2)t_1 + 2t_2 = 0 \\ 2t_1 - t_2 - s_1 = -1 \\ t_1 + t_2 - s_1 + s_2 = -1 \end{array} \right\}.$$

Odtud je vidět, že

soustava má řešení  $\iff a \neq -4$ ,

a v takovém případě je řešení jednoznačné, tedy  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C} = \text{bod}$ .

Společné vektory  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  odpovídají řešení homogenizované soustavy:

$$\dots \sim \left\{ \begin{array}{l} (a + 4)t_1 \qquad \qquad \qquad = 0 \\ (a - 2)t_1 + 2t_2 \qquad \qquad = 0 \\ \qquad \qquad 2t_1 - t_2 - s_1 \qquad \qquad = 0 \\ \qquad \qquad \qquad t_1 + t_2 - s_1 + s_2 = 0 \end{array} \right\}.$$

Odtud je vidět, že

soustava má netriviální řešení  $\iff a = -4$ ,

a v takovém případě má  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  dimenzi 1.

---

Závěry jsou samozřejmě stejné jako na str. 3.

---

Pro úplnost můžeme dořešit odpovídající soustavy:

K vyjádření průniku  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C}$ , resp. průniku zaměření  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  můžeme dojít dvojím způsobem, a to buď dosazením  $t_1$  a  $t_2$  do parametrického vyjádření  $\mathcal{B}$ , nebo dosazením  $s_1$  a  $s_2$  do  $\mathcal{C}$ .

V obou případech dostaneme totéž, což navíc bude souhlasit s výsledky uvedenými výše. . .

C. Předpokládejme, že oba podprostory jsou dány rovnicově,

$$\mathcal{B} = \{ 3x_1 - 2x_3 - 4x_4 = 3, (a - 1)x_1 - 2x_2 + 2x_4 = a - 3 \},$$

$$\mathcal{C} = \{ x_1 + 2x_2 = 2, x_2 - x_3 - x_4 = 1 \}.$$

Myšlenky jsou pořád stejné, akorát technické provedení se různí...

---

Společné body  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C}$  odpovídají řešení soustavy 4 lin. rovnic o 4 neznámých:

$$\left\{ \begin{array}{rcl} 3x_1 & -2x_3 & -4x_4 = 3 \\ (a-1)x_1 & -2x_2 & +2x_4 = a-3 \\ x_1 & +2x_2 & = 2 \\ x_2 & -x_3 & -x_4 = 1 \end{array} \right\} \sim \dots \sim \left\{ \begin{array}{rcl} (a+4)x_1 & & = a-2 \\ x_1 & +2x_2 & = 2 \\ (a-1)x_1 & -2x_3 & = a-1 \\ & x_2 & -x_3 -x_4 = 1 \end{array} \right\}.$$

Odtud je vidět, že

$$\text{soustava má řešení} \iff a \neq -4,$$

a v takovém případě je řešení jednoznačné, tedy  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C} = \text{bod}$ .

Společné vektory  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  odpovídají řešení homogenizované soustavy:

$$\dots \sim \left\{ \begin{array}{lcl} (a + 4)x_1 & & = 0 \\ & x_1 + 2x_2 & = 0 \\ (a - 1)x_1 & & - 2x_3 = 0 \\ & x_2 - x_3 - x_4 & = 0 \end{array} \right\}.$$

Odtud je vidět, že

soustava má netriviální řešení  $\iff a = -4$ ,

a v takovém případě má  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  dimenzi 1.

---

Závěry jsou samozřejmě stejné jako na str. 3.

---

Pro úplnost můžeme dořešit odpovídající soustavy:

Vyjádření průniku  $\mathcal{B} \cap \mathcal{C}$ , resp. průniku zaměření  $\vec{\mathcal{B}} \cap \vec{\mathcal{C}}$  bude souhlasit s výsledky uvedenými výše...