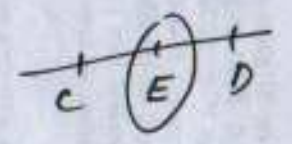


MINULE

~) VSPORADANI' ~) "MEZI" ~) USEKA ~)



~) POCO-PROSTOR ~) PRAVNICY POCOPR. ~)



~) MNOHOUH... KONVEKNI' ~)



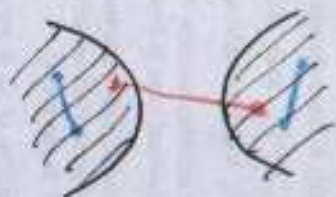
KONVEKSNÍ MNOŽINA

ANO



⋮

NE



⋮

PODMNOŽINA AFINNÍHO PR.

$M \subseteq A$

- DEF ... podmnožina M taková, že pro lib $x, y \in M$ také celá úsečka xy patří do M .

POSTŘEHY

$M, N \dots$ KONVEKSNÍ

$\Rightarrow M \cap N$ KONVEKSNÍ

ale $M \cup N$ NEMUSÍ BÝT
konvexní

* KONU. OBAL

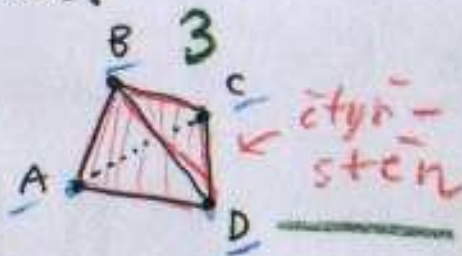
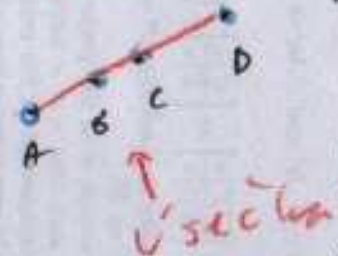
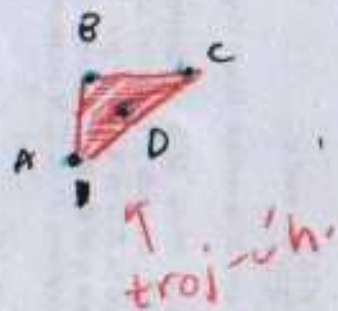
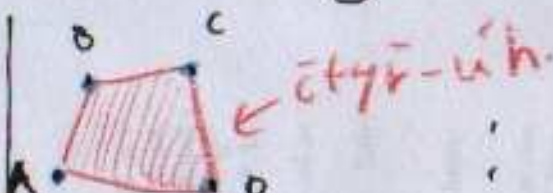
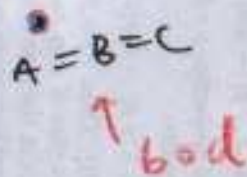
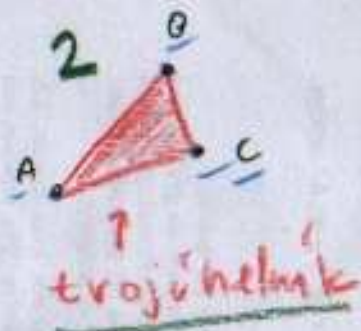
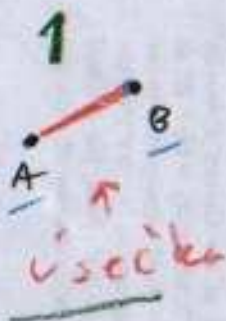
množiny $M \subseteq A$

= nejmenší ~~konvexní~~ konvexní nadmnožina M



KONVEXNÍ OBAL

konvexní množiny bodů



... a t d

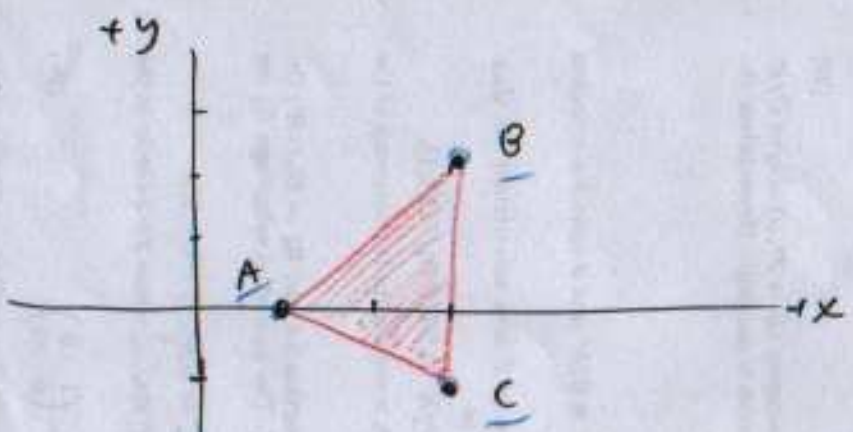
✓ rovina

✓ prostora

pro $k+1$ bodů
v OBECNÉ PODOZE
má k -rozměrný SIMPLEX

57 JAK POPSAT ANALYTICKY ?

PR



$$A = [1, 0]$$

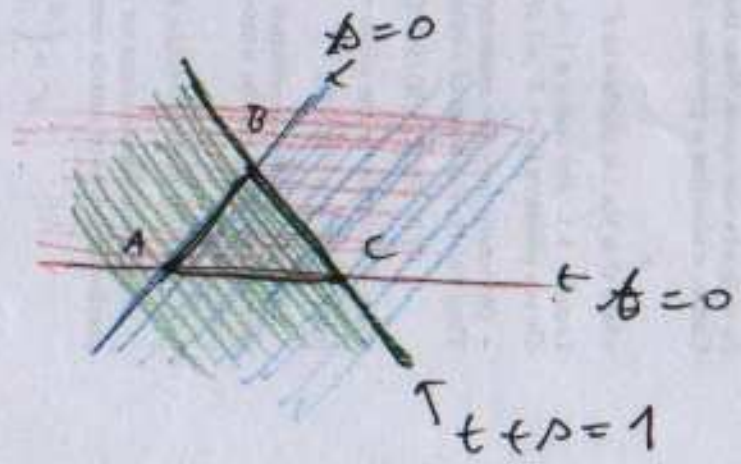
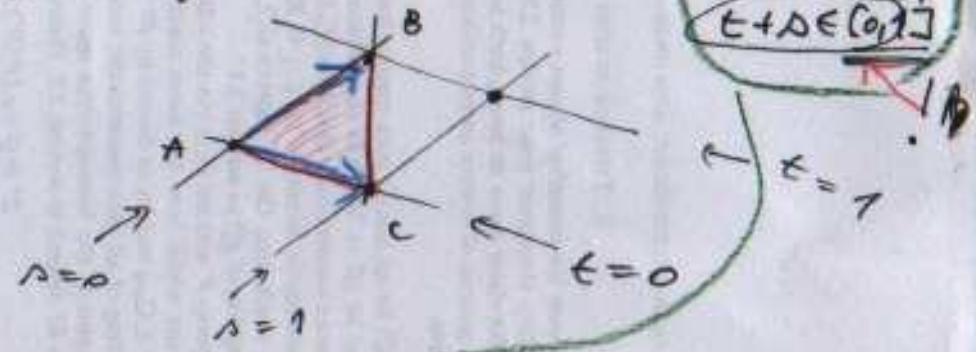
$$B = [3, 2]$$

$$C = [3, -1]$$

(a) parametricky

$$\Delta ABC = \left\{ X = A + t \vec{AB} + \Delta \vec{AC} \right.$$

$$\begin{cases} t \in [0, 1] \\ \Delta \in [0, 1] \\ t + \Delta \in [0, 1] \end{cases}$$



ekvivalencni

$$\begin{cases} (1 \geq) t \geq 0 \\ (1 \geq) \Delta \geq 0 \\ 0 \leq) t + \Delta \leq 1 \end{cases}$$

funguje obecně (stačí dosadit A, B, C)
lib. dim

b)

rovnice

přímka $AB = \{x - y = 1\} \rightsquigarrow$ polo-rovina AB
 obs. $C = \{x - y \geq 1\}$

—||— $BC = \{x = 3\} \rightsquigarrow \dots \{x \leq 3\}$

—||— $AC = \{x + 2y = 1\} \rightsquigarrow \dots \{x + 2y \geq 1\}$

$$\Delta ABC = \left\{ \begin{array}{l} x - y \geq 1 \\ x \leq 3 \\ x + 2y \geq 1 \end{array} \right\}$$

↑
 takto pouze v rovině (přímka na hranici
 popsána jednou
 rovnicí...)

©, pomocí tzv. BARYCENTRICKÝCH souřadnic

$$\Delta ABC = \left\{ "X = t_A A + t_B B + t_C C" \mid t_A + t_B + t_C = 1 \right\}$$

$$t_A \geq 0$$

$$t_B \geq 0$$

$$t_C \geq 0$$

↑
VELMI UNIVERZÁLNÍ popis!

↑
(pro lib. konvexního obalu bodů)
v lib. prostoru

... VÍZ DÁLĚ

60 (BARYCENTRICKÉ SOUŘADNICE)

std. param.
 ↓ vyjádřením

pro body na přímce AB:

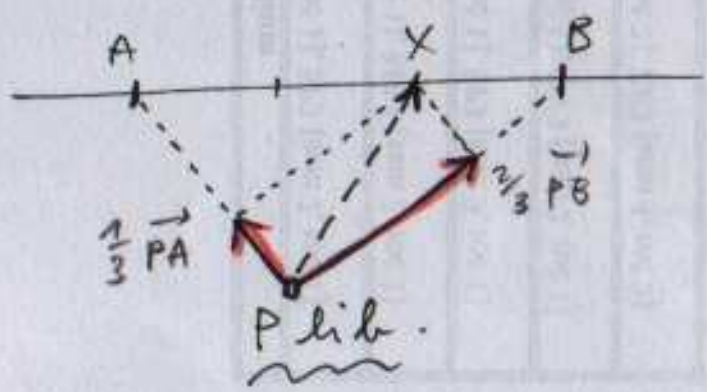


" $X = \frac{1}{3}A + \frac{2}{3}B$ "
 $t_A = \frac{1}{3}$ $t_B = \frac{2}{3}$ $t_A + t_B = 1$

což znamená:

$X = P + \frac{1}{3}\vec{PA} + \frac{2}{3}\vec{PB}$, pro lib. P!

souřadnice PX vzhledem ke bázi (\vec{PA}, \vec{PB})



$X = A + \frac{1}{3}\vec{AB} + \frac{2}{3}\vec{AB}$



dosadit
 $P=A$
 dosadit
 $P=X$

$\sigma = \frac{1}{3}XA + \frac{2}{3}XB$

"rovnováha na páce"

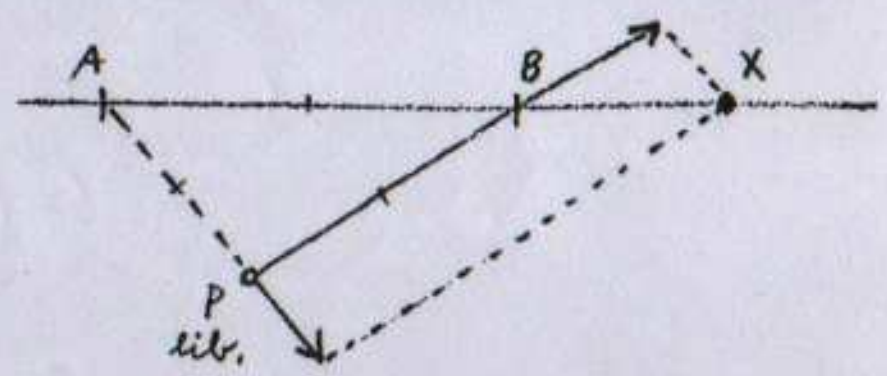


X ... TĚŽIŠTĚ (barycentrum)
 hmotné soustavy...

61

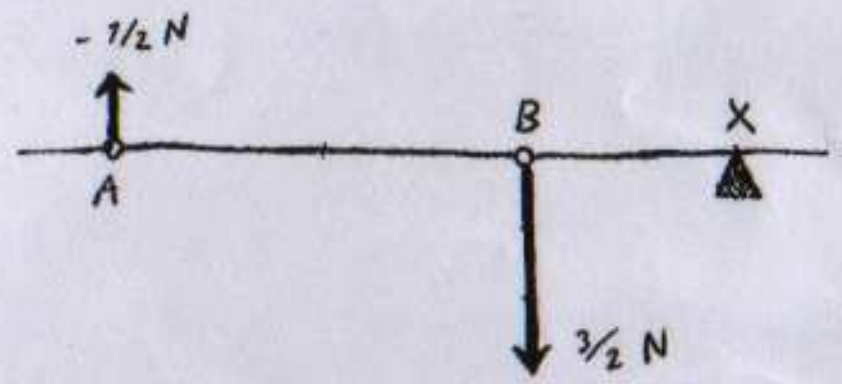
cvičení:

$$\star X = A + \frac{3}{2} \vec{AB} = B - \frac{1}{2} \vec{BA} \dots$$



známí
 " $X = -\frac{1}{2}A + \frac{3}{2}B$ "
 $t_A \sim t_B$ $t_A + t_B = 1$

$X = P - \frac{1}{2} \vec{PA} + \frac{3}{2} \vec{PB}$, pro lib P (*)

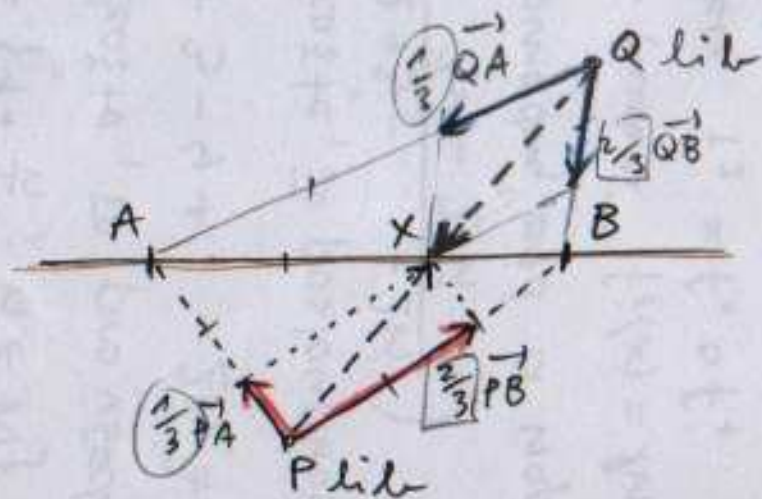


$$\bullet \quad -\frac{1}{2} \vec{X_A} + \frac{3}{2} \vec{X_B} = \delta$$

62 PROČ VYJÁDRĚNÍ \vec{X} NEZÁVISÍ NA P ?

ti: proč pro podm. $t_A + t_B = 1$ platí:

$$\textcircled{1} \rightarrow \vec{PX} = t_A \vec{PA} + t_B \vec{PB} \iff \vec{QX} = t_A \vec{QA} + t_B \vec{QB} \textcircled{2}$$



pro lib. P je tato
přímka char. podmínkou
 $t_A + t_B = 1$
(vzhledem k bázi (\vec{PA}, \vec{PB}) ...)

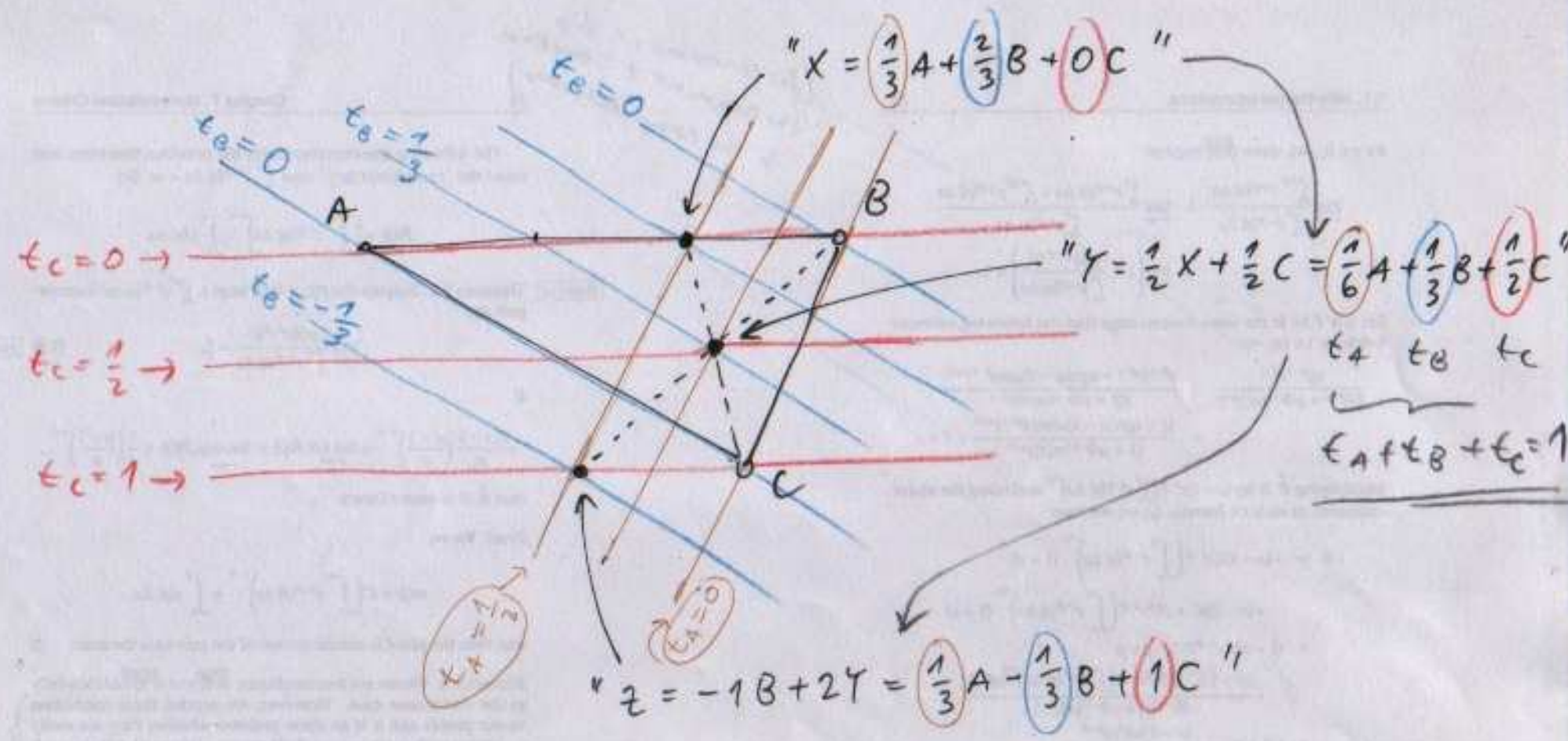
$$\begin{aligned} \vec{PX} &= \vec{PQ} + \vec{QX} \\ \vec{PA} &= \vec{PQ} + \vec{QA} \\ \vec{PB} &= \vec{PQ} + \vec{QB} \end{aligned}$$

→ dosad' do $\textcircled{1}$:

$$\begin{aligned} \vec{PQ} + \vec{QX} &= t_A (\vec{PQ} + \vec{QA}) + t_B (\vec{PQ} + \vec{QB}) \\ &= (t_A + t_B) \vec{PQ} + t_A \vec{QA} + t_B \vec{QB} \end{aligned}$$

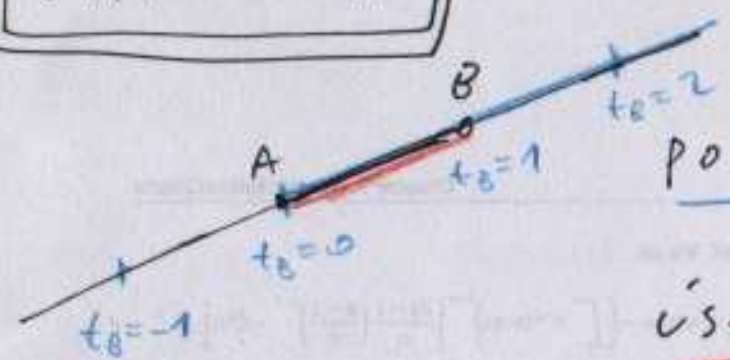
což odpovídá $\textcircled{2}$, právě když $t_A + t_B = 1$
(... a naopak obdobně...)

63 BARYC. SOUV. pro body v rovině ABC:



64

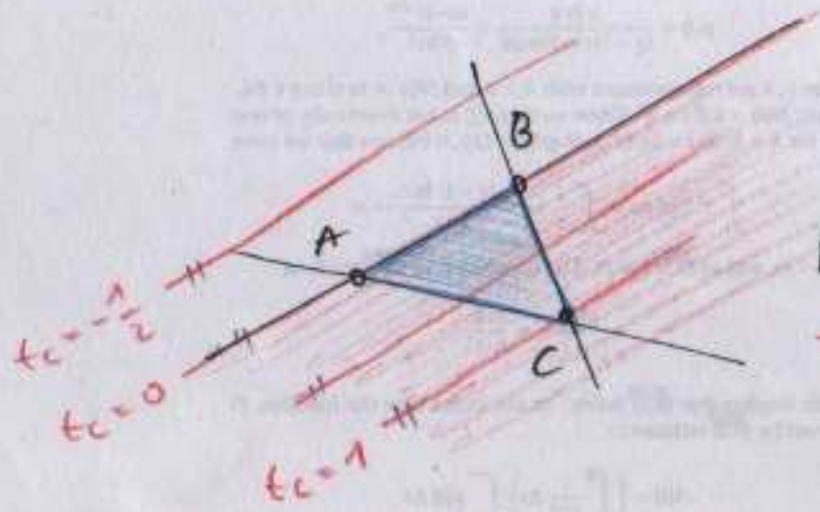
SHRNUTÍ



prímka AB = $\{ "X = t_A A + t_B B" \mid \underline{t_A + t_B = 1} \}$

polo-prímka AB = $\{ \text{---} \mid \underline{t_A + t_B = 1} \}$
 $\left. \begin{matrix} t_B \geq 0 \end{matrix} \right\}$

úsečka AB = $\{ \text{---} \mid \underline{t_A + t_B = 1} \}$
 $\left. \begin{matrix} t_A \geq 0, t_B \geq 0 \end{matrix} \right\}$



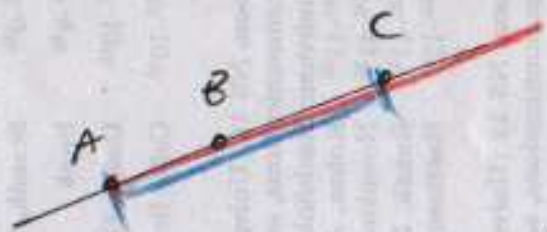
rovina ABC = $\{ "X = t_A A + t_B B + t_C C" \mid \underline{t_A + t_B + t_C = 1} \}$

polo-rovina AB obs. C = $\{ \dots \text{navíc} \mid \underline{t_C \geq 0} \}$

ΔABC = $\{ \dots \text{navíc} \mid \underline{t_A \geq 0} \}$
 $\left. \begin{matrix} t_B \geq 0 \end{matrix} \right\}$

(zde A, B, C v obecné poloze)

65 CO KDYŽ A, B, C VE SPEC. POLOZE ?



$$\left\{ "x = t_A A + t_B B + t_C C" \mid t_A + t_B + t_C = 1 \right\}$$

↑ ↑ ↑
 nyní "souřadnice"
 nejsou určeny
 jednoznačně!
 ... přímka AB
 (BC, AC)

$$\left\{ \text{---} \parallel \text{---} \mid \frac{t_A + t_B + t_C = 1}{t_C \geq 0} \right\} \dots \text{polo-přímka } AC$$

$$\left\{ \text{---} \parallel \text{---} \mid \frac{t_A + t_B + t_C = 1}{t_A, t_B, t_C \geq 0} \right\} \dots \text{úsečka } AC$$

OBECNĚ

Pro lib. body A_1, A_2, \dots v lib. af. prostoru
(v lib. poloze) :

→ afinní obal bodů $A_1, A_2, \dots =$

$$= \left\{ "x = t_1 A_1 + t_2 A_2 + \dots" \mid \underline{t_1 + t_2 + \dots = 1} \right\}$$

→ konvexní obal bodů $A_1, A_2, \dots =$

$$= \left\{ \dots \text{ totéž, navíc podm. } \begin{array}{l} t_1 \geq 0 \\ t_2 \geq 0 \\ \vdots \end{array} \right\}$$