

Afinní geometrie ⁽¹⁾

Operace \mathcal{M} vekt. prostoru nad $K = \mathbb{R}, \mathbb{C}$

$\mathcal{M} \subseteq \mathcal{U}$ neprázdná a afinní podprostor

$$\forall A, B \in \mathcal{M} \quad \lambda A + (1-\lambda)B \in \mathcal{M}$$

prostor \mathcal{M} je tvaru

$$\mathcal{M} = A + \mathcal{V}, \quad \mathcal{V} \subseteq \mathcal{U} \text{ je vekt. podprostor}$$

$Z(\mathcal{M})$ zamerění

Parametrický popis af. prostoru

$$X = A + t_1 v_1 + t_2 v_2 + \dots + t_k v_k$$

$$\text{ kde } [v_1, v_2, \dots, v_k] = \mathcal{V}$$

Popis implicitním pomocí sekundární rovnice $Ax = b$,

kde x je nejmenší souřadná souřadnice v_1, v_2, \dots

(2)

Vzájemná poloha afinních podprostorů

M, N afinní podprostory ve vekt. prostoru U

- ① $N \subseteq M \iff N \cap M \neq \emptyset \quad Z(N) \subseteq Z(M)$
- ② N a M jsou
rovnoběžné $\iff N \cap M = \emptyset \quad Z(N) \subseteq Z(M)$ nebo $Z(M) \subseteq Z(N)$
- ③ N, M různoběžné $\iff N \cap M \neq \emptyset \quad Z(N) \not\subseteq Z(M) \wedge Z(M) \not\subseteq Z(N)$
- ④ N, M mimoběžné $\iff N \cap M = \emptyset \quad Z(N) \not\subseteq Z(M) \wedge Z(M) \not\subseteq Z(N)$

Skldm. rovina 2 přímky v \mathbb{R}^3 - maximálně 4 možnosti
přímka a rovina v \mathbb{R}^3 - maximálně 4 možnosti

Rovina a přímka v \mathbb{R}^4 - mohou být mimoběžné

$$\left. \begin{aligned} p &: (0,0,0,0) + t(1,0,0,0) + s(0,1,0,0) \\ r &: (0,0,0,1) + p(0,0,1,0) \end{aligned} \right\} \text{mimoběžné}$$

(3)

2 roviny v \mathbb{R}^4 mohou být mimoběžné

$$\rho : (0, 0, 0, 0) + t(1, 0, 0, 0) + s(0, 1, 0, 0)$$

$$\pi : (0, 0, 0, 1) + p(0, 0, 1, 0) + q(1, 0, 0, 0)$$

$$Z(\rho) \cap Z(\pi) = [(1, 0, 0, 0)]$$

ale $\rho \cap \pi = \emptyset$ a $Z(\rho) \not\subseteq Z(\pi)$ a $Z(\pi) \not\subseteq Z(\rho)$.

Průnik afinních podprostorů, p-li nesrovnalý, je opět afinním podprostorem

$$\mathcal{M} = M + Z(\mathcal{M}) \quad \mathcal{N} = N + Z(\mathcal{N})$$

$$A \in \mathcal{M} \cap \mathcal{N}$$

$$\mathcal{M} \cap \mathcal{N} = A + Z(\mathcal{M}) \cap Z(\mathcal{N})$$

(4)

Spjimi afinních podprostorů M a N je nejmenší afinní podprostor obsahující M a N . Označme $M \cup N$.

$$M = M + Z(M) \quad N = N + Z(N)$$

$$M \cup N = M + [N - M] + Z(M) + Z(N)$$

Typické úlohy afinní geometrie

Dán bod M , přímka p a přímka q v \mathbb{R}^3

Najděte přímku r , která prochází bodem M a je rovnoběžná s přímkami p a q (přímky p a q mohou být i rovnoběžné).

Mediana přímky r

$$r \cap p \neq \emptyset \Rightarrow r \cup p = \alpha \quad \text{rovina neobsahující } p \text{ a } r$$

Proto rovina obsahuje, pokud $\alpha = p \cup M$

Přímka $\alpha \cap q = Q$ bod ležící na r . Tedy $r = MQ$. \longleftrightarrow

5

Podobná úloha v \mathbb{R}^4

M bod v \mathbb{R}^4 , rovina B v \mathbb{R}^4 a přímka p v \mathbb{R}^4 .

Najděte přímku r procházející bodem M a kolmá na přímce p a rovinu B .

Řešení: $r \perp p = \alpha$ rovina, $\alpha = p \perp M$.

Hledáme $\alpha \cap B = Q$ bod ležící na přímce r , $r = MQ$.

AFINNÍ ZOBRAZENÍ MEZI AFFINNÍMI PODPROSTORY

$M \subseteq U$, $N \subseteq V$ jsou affinní podprostory

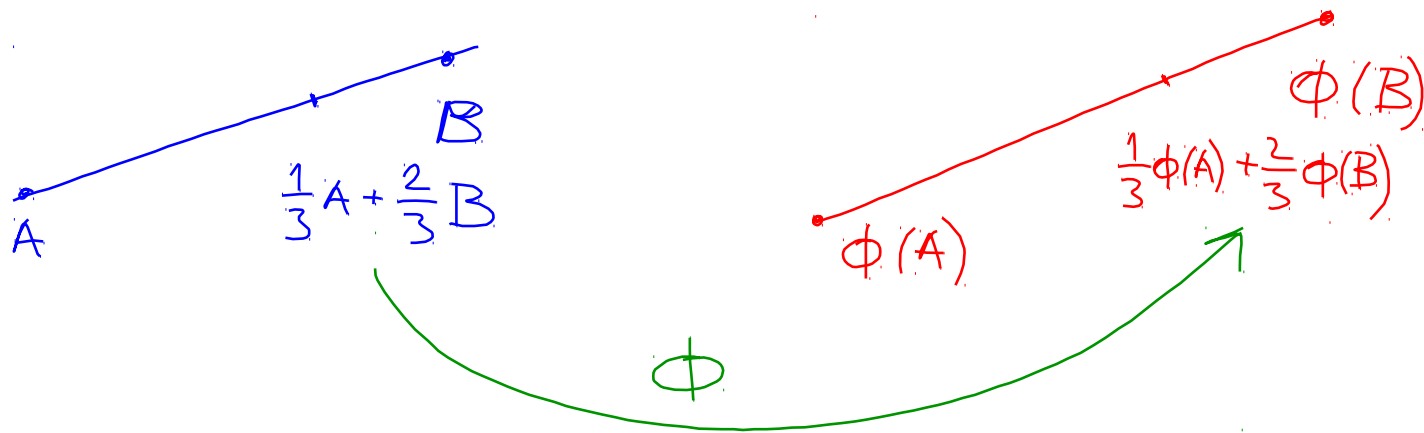
Zobrazení

$$\phi: M \rightarrow N$$

se nazývá affinní, pokud

$$\textcircled{6} \quad \phi(\lambda A + (1-\lambda)B) = \lambda \phi(A) + (1-\lambda)\phi(B)$$

no mediana $A, B \in \mathcal{M}, \lambda \in \mathbb{K}$.



Exempel $\mathcal{M} = \mathbb{R}^m, \mathcal{N} = \mathbb{R}^k, \phi(x) = Ax + b, A \text{ matris } k \times m,$
 $b \in \mathbb{R}^k$

$$\begin{aligned} \phi(\lambda x + (1-\lambda)y) &= A(\lambda x + (1-\lambda)y) + b = \lambda Ax + (1-\lambda)Ay + \lambda b + (1-\lambda)b \\ &= \lambda(Ax + b) + (1-\lambda)(Ay + b) = \lambda \phi(x) + (1-\lambda)\phi(y). \end{aligned}$$

(7)

Věta: Necht $M \subseteq U$, $N \subseteq V$ jsou aritmetické podprostory. Zobrazení

$\phi: M \rightarrow N$ je aritmetické, právě když je tvaru

$$\phi(M+u) = \phi(M) + \varphi(u), \quad u \in Z(M),$$

kde $\varphi: Z(M) \rightarrow Z(N)$ je lineární zobrazení.

Důkaz: \Leftarrow řádnější část

\Rightarrow Definujeme pro aritmetické zobrazení $\phi: M \rightarrow N$, zobrazení

$\varphi: Z(M) \rightarrow Z(N)$, $M \in M$ pevný vektor

$$\varphi(u) = \phi(M+u) - \phi(M).$$

Potom

$$\phi(M+u) = \phi(M) + \varphi(u).$$

(8)

Stavim dokaz, ze φ je linearni.

Dokazeme, ze $\varphi(u_1 + u_2) = \varphi(u_1) + \varphi(u_2)$

$$\begin{aligned}\varphi(u_1 + u_2) &= \phi(M + u_1 + u_2) - \phi(M) = \\ &= \phi\left(2\left[\frac{1}{2}(M + u_1) + \frac{1}{2}(M + u_2)\right] - 1M\right) - \phi(M) \\ &= 2\phi\left(\frac{1}{2}(M + u_1) + \frac{1}{2}(M + u_2)\right) - \phi(M) - \phi(M) \\ &= 2\frac{1}{2}\phi(M + u_1) + 2\frac{1}{2}\phi(M + u_2) - \phi(M) - \phi(M) \\ &= \phi(M + u_1) - \phi(M) + \phi(M + u_2) - \phi(M) \\ &= \varphi(u_1) + \varphi(u_2). \quad \square\end{aligned}$$

9

KVADRATICKE A BILINEARNI FORMY

Lineární forma na vekt. prostoru U na K je lineární zobrazení

$$\varphi: U \rightarrow K$$

Typický příklad $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$:

$$\varphi \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_n x_n$$

$$\varphi(e_1) = a_1$$

$$\varphi(e_2) = a_2$$

$$\varphi(e_n) = a_n$$

$$\varphi(x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_n e_n) = x_1 \varphi(e_1) + x_2 \varphi(e_2) + \dots + x_n \varphi(e_n)$$

$$= x_1 a_1 + x_2 a_2 + \dots + x_n a_n$$

Bilineární forma g je zobrazení

$$U \times U \longrightarrow \mathbb{K} \quad (u, v) \longmapsto g(u, v) \in \mathbb{K}$$

takové, že pro každé $u \in U$ je zobrazení

$$v \longmapsto g(u, v) : U \longrightarrow \mathbb{K} \text{ lineární}$$

a pro každé $v \in U$ je zobrazení

$$u \longmapsto g(u, v) : U \longrightarrow \mathbb{K} \text{ lineární}$$

Zobrazení g je lineární v 1. i druhé složce.

Příklad:

$$g : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$$y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

$$g(x, y) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i y_j$$

(11)

Nechť má U máme bázi $\alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n)$.

$\varphi: U \rightarrow K$ je lineární forma. Báze K (1)

Matice φ v bázi α a (1) je

$$(\varphi)_{1, \alpha} = (\varphi(u_1) \varphi(u_2) \dots \varphi(u_n))$$

$$\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad \varphi(x) = \sum_{i=1}^n a_i x_i$$

$$\alpha = (e_1, e_2, \dots, e_n) \quad (\varphi)_{1, \alpha} = (a_1 \ a_2 \ a_3 \ \dots \ a_n)$$

Matice bilineární formy $g: U \times U \rightarrow K$ v bázi

$\alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n)$ je matice A pravou $n \times n$ kalosqise

$$A_{ij} = g(u_i, u_j)$$

(12)

Má-li bilineární forma $g: U \times U \rightarrow K$ v bázi $\alpha = (u_1, u_2, \dots, u_m)$ matrici A , pak lze g vyjádřit pomocí následujících vektorů

$$u, v \in U \quad (u)_\alpha = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} \quad (v)_\alpha = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} g(u, v) &= g\left(\sum_{i=1}^m x_i u_i, \sum_{j=1}^m y_j u_j\right) = \sum_{i=1}^m x_i g\left(u_i, \sum_{j=1}^m y_j u_j\right) = \\ &= \sum_{i=1}^m x_i \left(\sum_{j=1}^m y_j g(u_i, u_j)\right) = \sum_{i,j=1}^m x_i y_j g(u_i, u_j) = \sum_{i,j=1}^m A_{ij} x_i y_j \\ &= (x_1 \ x_2 \ \dots \ x_m) \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{m1} & A_{m2} & \dots & A_{mm} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = x^T A y = (u)_\alpha^T A (v)_\alpha \end{aligned}$$

(13)

Bilineární forma g v daném cíle má svou matici v nějaké bázi

Matrice bilin. formy v dané bázi

$$g : U \times U \rightarrow \mathbb{K} \quad \alpha = (u_1, u_2, \dots, u_n) \quad \beta = (v_1, \dots, v_n) \text{ 2 báze}$$

$$u, v \in U \quad (u)_\alpha = x, \quad (v)_\alpha = y, \quad (u)_\beta = \bar{x}, \quad (v)_\beta = \bar{y}$$

$$g(u, v) = x^T A y \quad A \text{ je matice } g \text{ v bázi } \alpha$$

$$g(u, v) = \bar{x}^T B \bar{y} \quad B \text{ je matice } g \text{ v bázi } \beta$$

Chceme spojit matice B pomocí matice A

$$x = (u)_\alpha = (\text{id})_{\alpha\beta} (u)_\beta = P \bar{x}$$

$$y = \quad \quad \quad = P \bar{y}$$

(14)

$$\underline{\bar{x}^T B \bar{y}} = y(\min) = x^T A y = \text{dosadíme za } x \text{ a } y = (P\bar{x})^T A (P\bar{y}) =$$

$$= \underline{\bar{x}^T P^T A P \bar{y}}$$

$$\bar{x}^T B \bar{y} = \bar{x}^T (P^T A P) \bar{y} \quad \text{no vidky máme maticice } \bar{x} \text{ a } \bar{y}$$

Odkud nám plyne, že

$$B = P^T A P$$

Dobavíme si to: $\bar{x} = (0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0)$ 1 na i -tém místě
 $\bar{y} = (0, 0, \dots, 0, 1, \dots)$ 1 na j -tém místě

$$\bar{x}^T B \bar{y} = (0, \dots, 1, \dots, 0) B \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = B_{ij} \quad \bar{x}^T (P^T A P) \bar{y} = (P^T A P)_{ij}$$

Přelo $B_{ij} = (P^T A P)_{ij}$ a tudíž $B = P^T A P$

(15)

Somosi lemma (parizime to čarkeji)

jeśli $\forall x, y \in \mathbb{R}^n$ je $x^T A y = x^T C y$, tal
 $A = C$.

Definicie Pribreme, se dve čtvercové matice jsou KONGRUENTNÍ,
 je-li existuje regulární matice P taková, že

$$B = P^T A P$$

Relace A je kongruentní s B je relace ekvivalence.

- $A \sim A \quad A = E^T A E$

- $A \sim B \Rightarrow B \sim A$

$$B = P^T A P \Rightarrow B P^{-1} = P^T A \Rightarrow (P^{-1})^T B P^{-1} = A$$

$$B \sim A$$

• $A \sim B$ a $B \sim C \Rightarrow A \sim C$ (16)

$$\begin{aligned} B = P^T A P \text{ a } C = Q^T B Q &\Rightarrow C = Q^T (P^T A P) Q = Q^T P^T A P Q = \\ &= (PQ)^T A (PQ) \end{aligned}$$