

Spojení podprostorů

$\emptyset \neq M = \{A_i, C_{A_i}\}$ lib. nepr. mn. podP A_i hledáme „nejm.“ podP \bar{A} prostoru A_n obsahující všechny podP z M , tj.

- 1) $\forall A' \in M : A' \subset \bar{A}$ podp. obsahující všechny
2. $A'' \subset A_n; (A' \subset A'' \forall A' \in M) \Rightarrow \bar{A} \subset A''$ a je nejmenší
(tj. A'' splňuje 1)

sjednocení není podprostor

$\exists \bar{A}$? ano, je to průnik všech podP obsahujících všechny podP z M

Def. 2 M nepr. množina podprostorů A_i podP \bar{A} splňující vlastnosti 1, 2 naz. spojení všech podP-ů z mn. M .

Spojení dvou podP ozn. $A_r' \vee A_s''$. Podobně spojení 3 podP A_r', A_s'', A_t''' ozn. $A_r' \vee A_s'' \vee A_t'''$.

jako logické nebo, věty pak budou pěkně vypadat a z kontextu jasné, nedejže ke kolizím
- $\vee 3$

Konstrukce spojení konečného počtu podP-ů

na příkladu 3 podP: $A_r' = [A_r'; V_r']$, $A_s'' = [A_s''; V_s'']$, $A_t''' = [A_t'''; V_t''']$
báze: $V_r' = [\vec{u}_1', \dots, \vec{u}_r']$ $V_s'' = [\vec{u}_1'', \dots, \vec{u}_s'']$ $V_t''' = [\vec{u}_1''', \dots, \vec{u}_t''']$

\bar{A} obsahuje všechny podP $A_r', A_s'', A_t''' \Leftrightarrow$ jeho zaměření \bar{V} obsahuje $A_r' - A_r', A_s'' - A_s'', A_t''' - A_t''', \vec{u}_1', \dots, \vec{u}_r', \vec{u}_1'', \dots, \vec{u}_s'', \vec{u}_1''', \dots, \vec{u}_t'''$
~~analogicky~~ a $A' \in A_r' \vee A_s'' \vee A_t'''$

Speciální případy spojení

- spojení dvou různých bodů — přímka \overline{AB}
- 3 bodů neležících na přímce — rovina
- přímka a bod v ní neležící — rovina
- 2 různoběžky — rovina
- 2 rovnoběžky — rovina

přítáme ekvivalentně:
- podP \bar{A} je spojením podP-ů z mn. M
- podP \bar{A} je podprostor $\subset M$ určen

rovina je určena třemi body, dvěma různoběžkami, ...

Ize dodef. (bereme-li, v rozporu s naší def. \emptyset za A podP): $A_r' \vee \emptyset = A_r'$ $\emptyset \vee \emptyset = \emptyset$

$\vee 3$ (str. 35 dole)

1. komut.
4. Asoc.
2. spojení podPů A_t''' je také podP A_t'''
3. průnik „nadPů“ A_t''' je také nadP A_t'''
5. $(\rho \cap \sigma) \vee (\rho \cap \tau) = \rho \cap (\sigma \vee \tau) = \rho \cap A_3 = \rho$
6. $A_r' \vee (\rho \cap \sigma) \subset (\rho \vee \rho) \cap (\rho \vee \sigma) = A_3 \cap A_3 = A_3$
spojení přímek $\subset A_3 \cap A_3 = A_3$
rovina $\subset A_3$

6 plyne z 2: $A_1 \subset A_3 \wedge A_2 \subset A_3 \Rightarrow A_1 \vee A_2 \subset A_3$

$$A_r' \vee (A_s'' \cap A_t''') \subset (A_r' \vee A_s'') \cap (A_r' \vee A_t''')$$

ověřit předpoklad 2:

- $A_r' \subset (A_r' \vee A_s'') \cap (A_r' \vee A_t''')$
- $(A_s'' \cap A_t''') \subset (A_r' \vee A_s'') \cap (A_r' \vee A_t''')$ ✓

pseudodistrib:

$$A_r' \cap (A_s'' \vee A_t''') \supset (A_r' \cap A_s'') \vee (A_r' \cap A_t''')$$

spojují průniky, tj. menší celky, jsou menší

$$A_r' \vee (A_s'' \cap A_t''') \subset (A_r' \vee A_s'') \cap (A_r' \vee A_t''')$$

spojují s průnikem \subset průnik spojení
ta jsou větší

Přímka

Def. 3 p, q, \dots mimoběžné přímky v A_n

přímka přímek p, q — přímka s nimi různoběžná (různob. s p a různob. s q)

BÚNO: $n=3$ $p = [A; \vec{u}]$ $q = [B; \vec{v}]$ mimoběžky v A_n

p i q musí ležet v $p \vee q = [A; A-B, \vec{u}, \vec{v}]$

a $\forall (p \vee q)$ musí ležet i každá přímka AP dim 3

Př. 1 hledáme přímku směru \vec{w} aby měla zaměření $[\vec{w}]$

$$p = [A; \vec{u}] \quad q = [B; \vec{v}] \quad r \dots \text{přímka}$$

$$[\vec{u}] \neq [\vec{w}] \wedge [\vec{v}] \neq [\vec{w}] \quad r \perp p \wedge r \perp q \Rightarrow r \in \rho = [A; \vec{u}, \vec{w}] \wedge r \in \sigma = [B; \vec{v}, \vec{w}] \Rightarrow r \in \rho \cap \sigma$$

p, q mimoběžné $\Rightarrow \rho \neq \sigma$

kdýž $\rho \parallel \sigma \Rightarrow \vec{w} \in [\vec{u}, \vec{v}] \Rightarrow$ neex. řeš.]
je možné $\vec{u}_1, \vec{v}_1, \vec{w} \perp \vec{z}$

$\rho \neq \sigma$, tj. $\vec{w} \notin [\vec{u}, \vec{v}]$, tj. $\vec{u}_1, \vec{v}_1, \vec{w} \perp \vec{z} \Leftrightarrow \rho \cap \sigma$ je přímka se zaměr. $[\vec{w}]$ — tj. hledaná přímka r
tedy: $\exists!$ řeš. $\Leftrightarrow \vec{u}_1, \vec{v}_1, \vec{w} \perp \vec{z}$

1.5. Vyjádření podprostoru rovnicemi

- lin. forma $f: V \rightarrow \mathbb{R}$ $\dim \text{Ker } f + \underbrace{\dim \text{Im } f}_1 = n$ dle věty o hodnotě a defektu hom.
1 pro $f \neq 0$ nenulovou LF
- $\dim \text{Ker } f = n-1$... tj. LF lze použít pro popis nadroviny

$d(f) = n-1$ také plyne z teorie soustav:

$$f(\vec{x}) = a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \quad \text{Ker } f: a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = 0$$

$n-1$ param. (1 rov. o n nezn.) \Rightarrow mn. řeš.

homog. soust. je podpr.
 $\dim n-1$

- A'_{n-1} nadrovina A_n
 $A'_{n-1} = [R; V'_{n-1}] \quad A_n = [P; V_n]$

k danému $V'_{n-1} \exists!$ (až na c-násobek, $c \neq 0$) lin. forma $f: V_n \rightarrow \mathbb{R}; \text{Ker } f = V'_{n-1}$

Kdy $X \in A'_{n-1}$? $\Leftrightarrow X-R \in V'_{n-1}$, tj. $f(X-R) = 0$

def. \nearrow obecná rovnice nadroviny

- korektnost def.: nezávislost na bodu $R \in A'_{n-1}$

$$Q \neq R \in A'_{n-1} \Rightarrow f(X-Q) = f((X-R) + (R-Q)) = f(X-R) + \underbrace{f(R-Q)}_0 = f(X-R)$$

0, neboť $Q, R \in A'_{n-1}$, tj. $R-Q \in V'_{n-1}$

- z předch. 2 bodů: každá nadrovina má svou rovnici a obráceně: každá rovnice reprezentuje nadrovinu:

V1/ f nenul. LF na V_n
 $R \in A_n \Rightarrow \{X \in A_n; f(X-R) = 0\}$ je nadrovina v A_n

důk. - z předch. úvah:

$$f \neq 0 \Rightarrow \text{Ker } f = V'_{n-1} \quad (\text{je podprostor dim } n-1)$$

- Jak vypadá obecná rovnice nadroviny v dané LSS?

$f(X-Q) = 0$

v A_n máme LSS L určenou repérem $R = \langle P; \vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n \rangle$

$$X_R = [x_1, \dots, x_n]$$

$$Q = [q_1, \dots, q_n]$$

$$X-Q = [x_1 - q_1, \dots, x_n - q_n]$$

neboli:

$$X-Q = (x_1 - q_1) \vec{u}_1 + \dots + (x_n - q_n) \vec{u}_n \quad / f$$

$$f(X-Q) = (x_1 - q_1) \underbrace{f(\vec{u}_1)}_{a_1} + \dots + (x_n - q_n) \underbrace{f(\vec{u}_n)}_{a_n} = a_1 x_1 + \dots + a_n x_n - \underbrace{a_1 q_1 - \dots - a_n q_n}_{a_{n+1}} = a_1 x_1 + \dots + a_n x_n + a_{n+1}$$

obec. rov. nadroviny v dané LSS:

$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n + a_{n+1} = 0$

$f \leftrightarrow$ nadrovina

$$f(x-R) = 0$$

- dána nenul. f $f(x-R) = 0$ je obec. rov. nadroviny její zamerění je $\text{Ker } f$
 $x-R \in \text{Ker } f \Leftrightarrow x \in A'_{n-1} = [R; V'_{n-1}]$
 $x = R + t_1 \vec{u}_1 + \dots + t_{n-1} \vec{u}_{n-1}$

- dána nadrovina $A'_{n-1} = [R; V'_{n-1}]$
 $x = R + t_1 \vec{u}_1 + \dots + t_{n-1} \vec{u}_{n-1}$

najdeme LF f

f dána obrazy báze vektorů

formu zadáme obrazy báze vektorů

~~nabývá předpisem~~ chceme: $V'_{n-1} = \text{Ker } f$, tj. $f(\vec{u}_i) = 0 \quad i=1, \dots, n-1$

$$x-R = t_1 \vec{u}_1 + \dots + t_{n-1} \vec{u}_{n-1} / f$$

$f(\vec{u}_n) =$ nenulové číslo
(forma je nenul.)

$$f(x-R) = \underbrace{t_1 f(\vec{u}_1)}_0 + \dots + \underbrace{t_{n-1} f(\vec{u}_{n-1})}_0 = 0$$

nejednoznačnost až na násobek

jinak rovnice jednoznačná

našli jsme f !

všechny f , které mají $\text{Ker } f = V'_{n-1}$

~~$f(\vec{u}_i)$~~

$$f(\vec{x}) = a_1 x_1 + \dots + a_{n-1} x_{n-1} + a_n x_n$$

$\downarrow \qquad \qquad \downarrow \qquad \qquad \downarrow$
 $f(\vec{u}_1) = 0 \quad f(\vec{u}_{n-1}) = 0 \quad \text{nenul.}$

$$f(\vec{x}) = a_n x_n, \quad a_n \neq 0$$

rovnice vzhl. k ~~egy~~ bázi $\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_{n-1}, \vec{u}_n$
doplňen lib. LNŽ

1.5. Vyjádření podP rovnicemi - hledání rovnice nadroviny

nadrovina $A'_{n-1} = [Q; \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-1}]$ $R = \langle P; \vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n \rangle$ repér v A_n LSS L daná repérem R

$Q = [q_1, \dots, q_n]$ $\vec{v}_i = (v_{i1}, \dots, v_{in})$

$X \in A'_{n-1} \Leftrightarrow X - Q \in V'_{n-1}$

tj. $X - Q, \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-1}$ jsou LZ
LNŽ... báze V'_{n-1}

rovnice nadroviny?
 $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-1}$ LNŽ

$\vec{v}_{n-1} = (v_{(n-1)1}, \dots, v_{(n-1)n})$

$\vec{u} \in [\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-1}] \Leftrightarrow \begin{pmatrix} u_1 & \dots & u_n \\ v_{11} & \dots & v_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ v_{(n-1)1} & \dots & v_{(n-1)n} \end{pmatrix} = 0$

LZ: pomocí det:

$\bar{f}(X) = 0$
 $f(X - Q) = 0$

$f(u_1, \dots, u_n) = 0$

f je lin. forma (z vlastností det.)

$N_f = [\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-1}]$ protože $\det = 0 \Leftrightarrow \vec{u} \in [\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_{n-1}]$

tj. rovnice nadroviny A'_{n-1} : $\begin{pmatrix} x_1 - q_1 & \dots & x_n - q_n \\ v_{11} & \dots & v_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ v_{n1} & \dots & v_{nn} \end{pmatrix} = 0$

a toto je lin. forma z Laplace

• máme rovnice \Rightarrow máme podP

Průnik konečně mnoha nadrovin prostoru A_n je mn. $\langle \emptyset, A \text{ podP} \rangle$ a také řešením soustavy \vec{y} - viz LA

tj. máme-li k rovnic nadrovin $\bar{f}_1(X) = 0, \dots, \bar{f}_k(X) = 0$

mn. bodů vyhovujících těmto rovnicím je: $\langle \emptyset, A \text{ podP} \rangle$

• máme podP \Rightarrow najít rovnice

$A'_r = [R; \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r]$ $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r$ LNŽ \Rightarrow lze je doplnit na bázi $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n$ prostoru V_n

$A_n = [R; \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n]$

$\forall X \in A_n$ lze souřadnice $X = [x_1, \dots, x_n]$

$X \in A'_r \Leftrightarrow x_{r+1} = \dots = x_n = 0$

položme $\bar{f}_1(X) = x_{r+1}, \dots, \bar{f}_{n-r}(X) = x_n \Rightarrow \bar{f}_1(X) = 0, \dots, \bar{f}_{n-r}(X) = 0$ jsou rovnice A'_r

každý podP lze tedy určit rovnicemi

Pozn. rovnice nejsou určeny jednoznačně:

a) rovnice nadroviny $\bar{f}(X) = 0 \Rightarrow c \cdot \bar{f}(X) = 0$ je rovnice téže nadroviny

b) rovnice podP $\bar{f}_1(X) = 0, \dots, \bar{f}_k(X) = 0$ a $\bar{g}_1(X) = 0, \dots, \bar{g}_k(X) = 0$ jsou rovnicemi téhož podP \Leftrightarrow

každá $\bar{f}_i(X) = 0$ je LK rovnic $\bar{g}_j(X) = 0$ a naopak - každá $\bar{g}_i(X) = 0$ je LK rovnic $\bar{f}_j(X) = 0$

Def. A'_r A podP A_n

\Rightarrow ř. k., že tyto rovnice jsou rovnice podP A'_r .

$\bar{f}_1(X) = 0, \dots, \bar{f}_k(X) = 0$ rovnice nadrovin

$Y \in A'_r \Leftrightarrow \bar{f}_1(Y) = 0, \dots, \bar{f}_k(Y) = 0$

Př. rovnice (pi.) přímky v A_3

$A'_1 = [R; \vec{v}]$ $A_3 = [P; \vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3]$

$R = [r_1, r_2, r_3]$ $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ - souř. v LSS dané repérem

at $v_i \neq 0 \Rightarrow \vec{v}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3$ báze V_3

rovnice přímky A'_1 jsou: $\begin{pmatrix} x_1 - r_1 & x_2 - r_2 & x_3 - r_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = 0, \begin{pmatrix} x_1 - r_1 & x_2 - r_2 & x_3 - r_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 0$

svazky a troj (52-60) nebereme
afinní zobr. - co dělá matice - viz G11, tam také 1.7 Dělicí poměr

Hledání přímky - příklady

$p = [A; \vec{u}] \quad q = [B; \vec{v}]$ mimoběžné $p: X = A + t\vec{u}$

přímka: přímka různoběžná s p, q $q: Y = B + s\vec{v}$

1) Přímka daným směrem \vec{w}

$\vec{w} \notin [\vec{u}, \vec{v}]$ tj. $p \neq q$
 $p = [A; \vec{u}, \vec{w}]$
 $q = [B; \vec{v}, \vec{w}]$
 $r \in p \cap q$
 $\exists r \dots$ k tomu nutné, aby $p \neq q$

$\exists!$ řeš. $(\Leftrightarrow) \vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ LN2

Pr. $A = [4, 2, 3] \quad \vec{u} = (-2, 3, 2)$
 $B = [3, 4, -4] \quad \vec{v} = (2, 0, -1)$
 $\vec{w} = (3, -2, 6)$
 $r = [X; \vec{w}]$
 stačí najít ten bod

$r \cap p = X$
 $r \cap q = Y \Rightarrow Y - X = c \cdot \vec{w}$

$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ LN2 $\Rightarrow \exists!$ řeš. soustavy

$(B + s\vec{v}) - (A + t\vec{u}) = c\vec{w}$
 $B - A - t\vec{u} + s\vec{v} = c\vec{w}$
 $B - A = t\vec{u} + s(-\vec{v}) + c\vec{w}$ } soustava:

$t \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} + s \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + c \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -7 \end{pmatrix}$

$Y = B + s\vec{v} = B - \vec{v} = [3, 4, -4] - (2, 0, -1) = [1, 4, -2]$
 $X = A + t\vec{u} = A + 0 \cdot \vec{u}$

$\begin{pmatrix} -2 & -2 & 3 & -1 \\ 3 & 0 & -2 & 2 \\ 2 & 1 & 6 & -7 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & -1 & 9 & -8 \\ 3 & 0 & -2 & 2 \\ 2 & 1 & 6 & -7 \end{pmatrix} \sim$

$r = [Y, \vec{w}]$

$r: Z = [1, 4, -3] + \alpha(3, -2, 6)$

řešení: $(0, -1, -1)$
 $\sim \begin{pmatrix} 0 & -1 & 9 & -8 \\ 1 & -1 & -8 & 9 \\ 2 & 1 & 6 & -7 \\ 0 & 3 & 22 & -25 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & -1 & 9 & -8 \\ 1 & -1 & -8 & 9 \\ 0 & 0 & 49 & -49 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & -1 & 9 & -8 \\ 1 & -1 & -8 & 9 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \sim$
 $\sim \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad K = [(0, -1, -1)]$

2) přímka r procházející daným bodem M
 chceme více: $\notin p, \notin q$ jinak by 2 M na p bylo možno vést ∞ mnoho přímek na q

nebo:
 $1\vec{r} + 2 \cdot 3\vec{r}$
 $2 \cdot \begin{pmatrix} 2 & 0 & 15 & -15 \\ 3 & 0 & -2 & 2 \\ 2 & 1 & 6 & -7 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 6 & 0 & 45 & -45 \\ 6 & 0 & -4 & 4 \\ 2 & 1 & 6 & -7 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 0 & 0 & 49 & -49 \\ 3 & 0 & -2 & 2 \end{pmatrix}$

$Y - X = c \cdot (M - X)$

$p: X = A + t\vec{u}$
 $q: Y = B + s\vec{v}$

$(B + s\vec{v}) - (A + t\vec{u}) = c \cdot (M - (A + t\vec{u}))$

$B - A - t\vec{u} + s\vec{v} = c \cdot (M - A) - ct\vec{u}$

$(c-1)t\vec{u} + s\vec{v} + c(A-M) = A-B$

$M = [7, 0, 9]$

$r = [M; X - Y]$

$\begin{pmatrix} -2 & 2 & -3 & 1 \\ 3 & 0 & 2 & -2 \\ 2 & -1 & -6 & 7 \end{pmatrix}$

$(x, s, c) = (0, -1, -1)$
 $s = -1$
 $x = (c-1)t = 0$
 $-2t = 0 \Rightarrow t = 0$
 $Y = B - \vec{v} = [1, 4, -3]$
 $X = A + 0\vec{u} = A = [4, 2, 3]$

$\vec{w} = X - Y = (3, -2, 6)$

$c = -1$
 $3t + 2 = 2$
 $3t = 0$
 $t = 0$