

# Cvičení k přednášce Geometrie 1

Verze ze dne 18. listopadu 2020

## 7 Afinní prostory

### Cíle cvičení:

- Procvičit počítání se souřadnicemi afinního prostoru,
- naučit se pracovat s afinními kombinacemi a barycentrickou soustavou souřadnic.
- přecházet mezi různými popisy afinního podprostoru,
- procvičit určování vzájemné polohy a vzdálenosti afinních podprostorů.
- Za domácí úkol je úloha 7.7 (odevzdání za 2 týdny).

### Řešené příklady:

**Úloha 7.1.** Uvažujme dvě posloupnosti  $S = \left( \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$  a  $R = \left( \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$  v  $\mathbb{R}^2$ .

- Ověřte, že se jedná o souřadné soustavy afinního prostoru  $\mathbb{R}^2$ ,
- spočítejte souřadnice bodu  $b = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$  vzhledem ke kanonické souřadné soustavě a vzhledem k soustavě souřadnic  $S$ ,
- najděte bod  $c$ , pro který  $[c]_S = \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}$ ,
- pro bod  $a$  afinního prostoru najděte  $[a]_S$ , jestliže  $[a]_R = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,
- obecněji, pro bod  $a$  afinního prostoru najděte  $[a]_S = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ , jestliže  $[a]_R = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ .

**Úloha 7.2.** Mějme afinní prostor  $\mathbb{R}^2$  nad tělesem  $\mathbb{R}$  s vektorovým prostorem  $\mathbb{R}^2$  a  $b = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

- Spočítejte afinní kombinaci bodů  $\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,
- rozhodněte, zda je bod  $b$  afinní kombinací bodů  $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$  a pokud ano, spočítejte ji,
- ověřte, že je posloupnost  $B = \left( \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$  barycentrická soustava souřadnic a určete barycentrické souřadnice  $[b]_B$  a  $\left[ \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \right]_B$  (je to bod z B!).
- rozhodněte, zda body  $b$  a  $c = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} \\ \frac{4}{3} \end{pmatrix}$  leží v trojúhelníku s vrcholy  $B$ ,
- spočítejte těžiště trojúhelníku  $B$ .

**Úloha 7.3.** V eukleidovském prostoru  $\mathbb{R}^3$  se standardním skalárním součinem uvažujme přímky  $P = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} +$

$$\text{LO}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}\right\} \text{ a } Q = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix} + \text{LO}\left\{\begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}.$$

- Určete vzájemnou polohu přímek  $P$  a  $Q$ ,
- určete úhel přímek  $P$  a  $Q$ ,
- najděte přímku různoběžnou a zároveň kolmou na obě přímky  $P$  a  $Q$ ,
- spočítejte vzdálenost  $P$  a  $Q$ .

**Úloha 7.4.** V afinním prostoru  $\mathbb{Z}_5^4$  nad tělesem  $\mathbb{Z}_5$  s vektorovým prostorem  $\mathbb{Z}_5^4$  uvažujme tři podprostory

$$D_1 = \text{AO}\left\{\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}\right\}, \quad D_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \text{LO}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}, \quad D_3 = \{a \in A \mid \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 3 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot a = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}\}.$$

- Najděte soustavu souřadnic a barycentrickou soustavu souřadnic afinních prostorů  $D_1$ ,  $D_2$  a  $D_3$ .
- určete parametrické vyjádření podprostorů  $D_1$  a  $D_3$ ,
- určete rovnicové vyjádření podprostorů  $D_1$  a  $D_2$ ,
- určete podprostory  $D_2$  a  $D_3$  jako afinní kombinace bodů.

### Další základní příklady k počítání:

**Úloha 7.5.** Uvažujme posloupnost bodů  $B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$  a bod  $b = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  v afinním prostoru nad tělesem  $\mathbb{R}$  s vektorovým prostorem  $\mathbb{R}^3$ .

- Ověřte, že je  $B$  barycentrická soustava souřadnic afinního prostoru a že body  $B$  tvoří (nedegenerovaný) čtyřstěn,
- spočítejte barycentrické souřadnice bodu  $b$  vzhledem k barycentrické soustavě souřadnic  $B$  a
- najděte bod  $c$  s barycentrickými souřadnicemi  $(\frac{1}{4}, \frac{1}{6}, \frac{1}{4}, \frac{1}{3})^T$  vzhledem k soustavě  $B$ ,
- určete barycentrické souřadnice bodu  $b$  vzhledem k soustavě  $B' = \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)$  (využijte podobnost s  $B$ ),
- rozhodněte, zda bod  $b$  či  $c$  leží ve čtyřstěnu  $B$ .

**Úloha 7.6.** Uvažujme aritmetický afinní prostor  $\mathbb{R}^4$  se zaměřením  $\mathbb{R}^4$ . Definujme jeho podprostory

$$D_1 = \text{AO}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ 2 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}\right\},$$

kde  $a$  je pevné reálné číslo a  $D_2$  je řešením soustavy (s jedinou rovnicí)

$$(2, 3, 4, 1) \cdot x = 10.$$

Ukažte, že  $D_2$  je nadrovina a určete hodnotu  $a$  tak, aby  $D_1$  a  $D_2$  byly rovnoběžné.

**Úloha 7.7.** Uvažujme aritmetický afinní prostor  $\mathbb{R}^4$  se zaměřením  $\mathbb{R}^4$ . Definujme jeho podprostory

$$D_1 = \text{AO}\left\{\begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 6 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 9 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ -3 \\ 7 \\ -1 \end{pmatrix}\right\}$$

$$D_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -12 \\ 9 \\ 9 \end{pmatrix} + \text{LO}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \\ -4 \end{pmatrix}\right\}.$$

Pro oba podprostory určete jejich dimenzi a nalezněte jejich rovnicové vyjádření. Určete jejich vzájemnou polohu a v případě různoběžnosti i jejich průsečík.