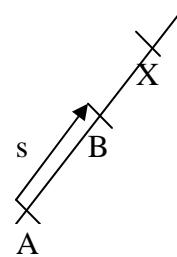


**MO 23: LINEÁRNE ÚTVARY V PRIESTORE (E3)**

MO 23:

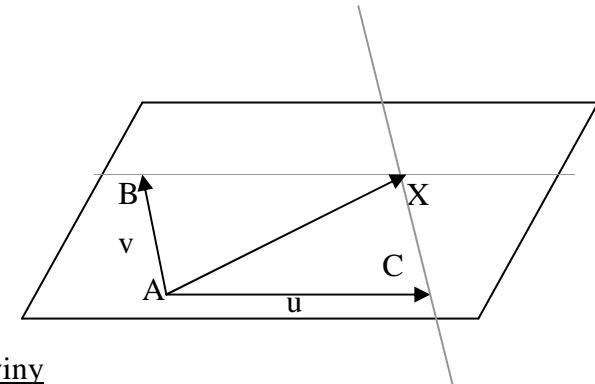
**LINEÁRNE ÚTVARY V PRIESTORE (E<sub>3</sub>)****Priamka**

- na vyjadrenie priamky v priestore možno použiť iba parametrické rovnice
- všeobecný, smernicový ani úsekový tvar v priestore neexistujú
- $X = A + t \cdot \vec{s}; t \in \mathbb{R}$
- $X [x, y, z]$
- $A [a_1, a_2, a_3]$
- $\vec{s} (s_1, s_2, s_3) \neq (0,0,0)$ 
  - $\vec{s} = \overrightarrow{AB} = (B-A)$  je smerový vektor
- $x = a_1 + t \cdot s_1$   
 $y = a_2 + t \cdot s_2$   
 $z = a_3 + t \cdot s_3; t \in \mathbb{R}$ 
  - ak  $t = 0 \rightarrow$  dostaneme bod A
  - ak  $t = 1 \rightarrow$  dostaneme bod B
  - ak  $t \in (0,1) \rightarrow$  úsečka
  - ak  $t \in \mathbb{R}_0^+ \rightarrow$  polpriamka AB
  - ak  $t \in \mathbb{R}_0^- \rightarrow$  polpriamka opačná k polpriamke AB

**Rovina**

- rovina je jednoznačne určená 3 nekolineárnymi bodmi
  - bod X chceme vyjadriť pomocou bodu A a vektorov  $\vec{u}$  a  $\vec{v}$ ;  $\vec{u}, \vec{v} \neq 0$  a lin. nezávislé

- $\overrightarrow{AX} = t \cdot \vec{u} + s \cdot \vec{v}; t, s \in \mathbb{R}$ 
  - t-násobok vektora  $\vec{u}$
- $\overrightarrow{AX} = (X-A) = t \cdot \vec{u} + s \cdot \vec{v}$ 
  - $X = A + t \cdot \vec{u} + s \cdot \vec{v}; t, s \in \mathbb{R}$ 
    - parametrická rovnica roviny



- všeobecná rovnica roviny

- $ax + by + cz + d = 0$   
 $a, b, c, d \in \mathbb{R}$   
 $(a, b, c) \neq (0,0,0)$

- $(a, b, c) = \vec{n}$ 
  - normálový vektor kolmý na rovinu
  - $\vec{n} = \vec{u} \times \vec{v}$  (vektorový súčin)

**MO 23: LINEÁRNE ÚTVARY V PRIESTORE (E3)**

- **Vektorový súčin:**

$$\vec{u} (u_1, u_2, u_3)$$

$$\vec{v} (v_1, v_2, v_3)$$

$$\begin{array}{cccccc} \cancel{\vec{u}_1} & u_2 & u_3 & u_1 & u_2 & \cancel{\vec{u}_3} \\ \cancel{v_1} & v_2 & v_3 & v_1 & v_2 & \cancel{v_3} \end{array}$$

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left( \begin{vmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{vmatrix}; \begin{vmatrix} u_3 & u_1 \\ v_3 & v_1 \end{vmatrix}; \begin{vmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{vmatrix} \right)$$

- **Vylúčenie parametra:**

→ všeobecná rovnica roviny pomocou vylúčenia parametra z parametrickej rovnice

- vyjadríme si parameter t
- dosadíme t do ostatných rovníc → vznikne nám sústava 2 rovníc  
→ upravovaním získame všeobecnú rovnicu