

# Obsah

<b>1</b>	<b>Předmluva</b>	<b>7</b>
<b>2</b>	<b>Mnohočleny a algebraické rovnice</b>	<b>8</b>
2.1	Pojem mnohočlenu (polynomu) . . . . .	8
2.2	Algebraické operace s polynomy . . . . .	10
2.3	Podíl dvou polynomů . . . . .	11
2.4	Hornerův algoritmus . . . . .	12
2.5	Algebraické rovnice . . . . .	14
2.6	Souvislost kořenů a koeficientů algebraické rovnice . . . . .	17
2.7	Cvičení . . . . .	18
<b>3</b>	<b>Maticový počet</b>	<b>20</b>
3.1	Zavedení pojmu matice . . . . .	20
3.2	Vlastnosti matic . . . . .	20
3.2.1	Rovnost matic . . . . .	20
3.2.2	Transponování matic . . . . .	21
3.2.3	Význačné matice . . . . .	22
3.2.4	Aritmetické operace s maticemi . . . . .	23
3.2.5	Determinant čtvercové matice . . . . .	28
3.3	Inverzní matice . . . . .	36
3.4	Cvičení . . . . .	37
<b>4</b>	<b>Soustavy lineárních rovnic</b>	<b>41</b>
4.1	Základní pojmy . . . . .	41
4.2	Metody řešení soustav lineárních rovnic . . . . .	44
4.2.1	Elementární úpravy matice . . . . .	44
4.2.2	Gaussova eliminační metoda . . . . .	45
4.2.3	Podmínky řešitelnosti soustavy lineárních rovnic .	48
4.2.4	Cramerovo pravidlo . . . . .	49
4.3	Soustavy lineárních rovnic s parametrem . . . . .	51
4.4	Výpočet inverzní matice . . . . .	54
4.4.1	Výpočet inverzní matice eliminací . . . . .	54
4.4.2	Výpočet inverzní matice pomocí determinantu .	57
4.5	Cvičení . . . . .	58

<b>5 Vlastní čísla a vlastní vektory matice</b>	<b>61</b>
5.1 Charakteristický polynom a charakteristická rovnice matice	61
5.2 Výpočet vlastních čísel matice . . . . .	61
5.3 Vlastní vektory matice . . . . .	63
5.4 Cvičení . . . . .	65
<b>6 Vektorový počet</b>	<b>66</b>
6.1 Euklidovský prostor $E_3$ . . . . .	66
6.2 Vázaný a volný vektor . . . . .	67
6.3 Souřadnice vektoru a algebraické operace s vektory . . . . .	68
6.4 Vektorové zaměření prostou $E_3$ a ortonormální báze . . . . .	70
6.5 Lineární závislost a nezávislost vektorů . . . . .	71
6.6 Báze a dimenze . . . . .	72
6.7 Skalární součin vektorů . . . . .	72
6.8 Vektorový součin . . . . .	75
6.9 Smíšený součin . . . . .	78
6.10 Lagrangeova identita a Cauchyova nerovnost . . . . .	81
6.11 Cvičení . . . . .	81
<b>7 Analytická geometrie lineárních útvarů v <math>E_3</math></b>	<b>85</b>
7.1 Rovnice přímky . . . . .	85
7.2 Vzájemná poloha dvou přímek . . . . .	87
7.3 Rovina . . . . .	88
7.3.1 Vektorová rovnice roviny . . . . .	89
7.3.2 Hessův normálový tvar rovnice roviny . . . . .	89
7.3.3 Parametrické vyjádření roviny . . . . .	90
7.3.4 Obecná rovnice roviny . . . . .	90
7.3.5 Úsekový tvar rovnice roviny . . . . .	90
7.4 Vzájemná poloha dvou rovin, průsečnice dvou rovin . . . . .	92
7.5 Geometrická interpretace Gaussovy eliminace . . . . .	94
7.6 Vzájemná poloha přímky a roviny . . . . .	96
7.7 Vzdálenost bodů, přímek a rovin . . . . .	98
7.7.1 Vzdálenost bodů $A, B$ . . . . .	98
7.7.2 Vzdálenost bodu $A$ od přímky $q$ . . . . .	99
7.7.3 Vzdálenost bodu $B$ od roviny $\alpha$ . . . . .	100
7.7.4 Vzdálenost rovnoběžných přímek $p$ a $q$ . . . . .	101
7.7.5 Vzdálenost mimoběžných přímek $q$ a $r$ . . . . .	101
7.7.6 Vzdálenost přímky $p$ od rovnoběžné roviny $\beta$ . . . . .	103

7.7.7	Vzdálenost rovnoběžných rovin $\alpha$ a $\beta$ . . . . .	103
7.8	Odchylky přímek a rovin . . . . .	103
7.8.1	Odchylka přímek $p$ a $q$ . . . . .	103
7.8.2	Odchylka přímky $p$ a roviny $\alpha$ . . . . .	104
7.8.3	Odchylka rovin $\alpha$ a $\beta$ . . . . .	104
7.9	Příčky mimoběžek . . . . .	105
7.9.1	Příčka mimoběžek $a, b$ bodem $M$ . . . . .	105
7.9.2	Příčka mimoběžek $a, b$ rovnoběžné s přímkou $c$ .	105
7.9.3	Nejkratší příčka mimoběžek $a, b$ . . . . .	106
7.10	Cvičení . . . . .	107
<b>8</b>	<b>Geometrická zobrazení a transformace souřadnic</b>	<b>112</b>
8.1	Transformace kartézského systému souřadnic . . . . .	113
8.2	Homogenní souřadnice . . . . .	115
8.3	Geometrické transformace v $E_2$ , resp. v $P(E_2)$ . . . . .	116
8.3.1	Posunutí neboli translace . . . . .	116
8.3.2	Otáčení neboli rotace okolo bodu . . . . .	117
8.3.3	Osová souměrnost . . . . .	117
8.3.4	Změna měřítka neboli dilatace . . . . .	118
8.3.5	Obecná affinní transformace . . . . .	118
8.3.6	Skládání transformací . . . . .	120
8.3.7	Inverzní geometrická transformace . . . . .	121
8.4	Geometrické transformace v $E_3$ , resp. v $P(E_3)$ . . . . .	121
8.4.1	Posunutí neboli translace . . . . .	121
8.4.2	Otáčení neboli rotace okolo osy . . . . .	121
8.4.3	Souměrnost podle roviny . . . . .	122
8.4.4	Dilatace . . . . .	123
8.4.5	Obecná affinní transformace a projektivní transformace . . . . .	123
8.5	Skládání transformací a inverzní transformace . . . . .	124
8.6	Cvičení . . . . .	126
<b>9</b>	<b>Některé nekartézské souřadnicové soustavy</b>	<b>128</b>
9.1	Sférické souřadnice . . . . .	128
9.2	Cylindrické souřadnice . . . . .	129
9.3	Využití nekartézských souřadnic . . . . .	129
9.4	Cvičení . . . . .	129

<b>10 Nelineární útvary v rovině a v prostoru</b>	<b>131</b>
10.1 Vektorové a parametrické vyjádření křivek . . . . .	131
10.1.1 Kružnice . . . . .	132
10.1.2 Elipsa . . . . .	134
10.1.3 Parabola . . . . .	135
10.1.4 Hyperbola . . . . .	136
10.1.5 Obecná rovnice kuželosečky . . . . .	137
10.2 Vektorové vyjádření kuželových, válcových a rotačních ploch	141
10.2.1 Obecná kuželová plocha . . . . .	141
10.2.2 Obecná válcová plocha . . . . .	142
10.2.3 Rotační plocha . . . . .	142
10.3 Rotační plochy druhého stupně (kvadriky) v $\mathbb{E}_3$ . . . . .	143
10.3.1 Kulová plocha . . . . .	144
10.3.2 Rotační elipsoid . . . . .	144
10.3.3 Rotační paraboloid . . . . .	144
10.3.4 Rotační hyperboloid jednodílný . . . . .	145
10.3.5 Rotační hyperboloid dvoudílný . . . . .	145
10.4 Obecná rovnice kvadriky . . . . .	145
10.5 Cvičení . . . . .	152
<b>11 Použité a doporučené informační zdroje</b>	<b>155</b>