

Lineární algebra 1

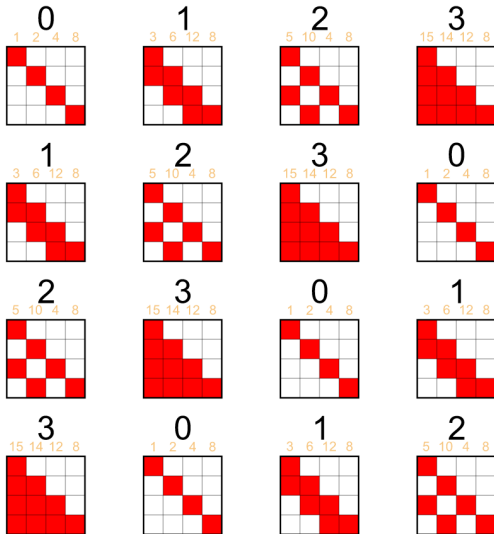
Martin Balko

3. přednáška

19. října 2021



Speciální typy matic



Matice a zobrazení: překlopení podle osy

Matice a zobrazení: překlopení podle osy

- Zobrazení $f: x \mapsto Ax$ určené maticí

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

zobrazí vektor $x = (x_1, x_2)^\top$ na vektor $Ax = (-x_1, x_2)^\top$.

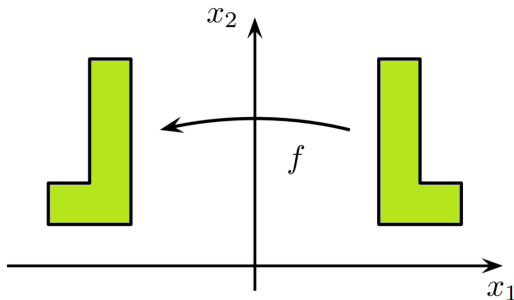
Malice a zobrazení: překlopení podle osy

- Zobrazení $f: x \mapsto Ax$ určené maticí

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

zobrazí vektor $x = (x_1, x_2)^\top$ na vektor $Ax = (-x_1, x_2)^\top$.

- Odpovídá tedy překlopení podle osy x_2 .



Matice a zobrazení: roztáhnutí

Matice a zobrazení: roztáhnutí

- Zobrazení $f: x \mapsto Ax$ určené maticí

$$A = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

zobrazí vektor $x = (x_1, x_2)^\top$ na vektor $Ax = (\frac{5}{2}x_1, x_2)^\top$.

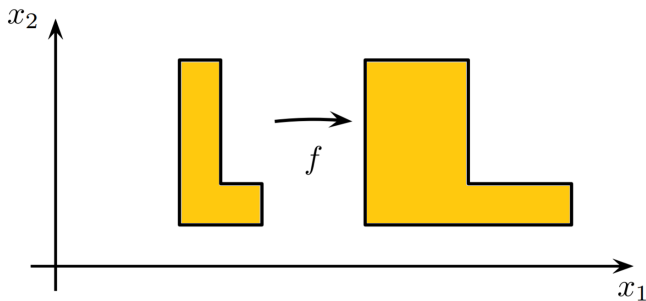
Malice a zobrazení: roztáhnutí

- Zobrazení $f: x \mapsto Ax$ určené maticí

$$A = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

zobrazí vektor $x = (x_1, x_2)^\top$ na vektor $Ax = (\frac{5}{2}x_1, x_2)^\top$.

- Odpovídá tedy roztáhnutí ve směru osy x_1 .



Matice a zobrazení: rotace

Matice a zobrazení: rotace

- Zobrazení $f: x \mapsto Ax$ určené maticí

$$A = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

zobrazí vektor $x = (x_1, x_2)^\top$ na vektor

$$Ax = (x_1 \cos(\alpha) - x_2 \sin(\alpha), x_1 \sin(\alpha) + x_2 \cos(\alpha))^\top.$$

Matice a zobrazení: rotace

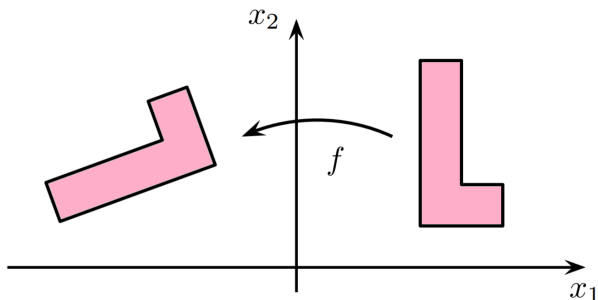
- Zobrazení $f: x \mapsto Ax$ určené maticí

$$A = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

zobrazí vektor $x = (x_1, x_2)^\top$ na vektor

$$Ax = (x_1 \cos(\alpha) - x_2 \sin(\alpha), x_1 \sin(\alpha) + x_2 \cos(\alpha))^\top.$$

- Odpovídá tedy otočení v rovině kolem počátku o úhel α proti směru hodinových ručiček





$$\begin{bmatrix} \cos 90^\circ & \sin 90^\circ \\ -\sin 90^\circ & \cos 90^\circ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Zdroj: <https://gezelterlab.org>

Děkuji za pozornost.