

**C. Písemka z lineární algebry II, červen 1999**  
*Max. počet bodů 15, do celkového hodnocení se počítá s váhou 2*

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 6 \end{pmatrix}$$

1. Najděte Jordanův kanonický tvar  $J$  matice  $A$  a bázi prostoru  $\mathbb{R}^4$ , ve které má lineární operátor  $x \mapsto A \cdot x$  matici  $J$ . (3 body)
  2. Lineární zobrazení  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  je otočení kolem osy procházející počátkem se směrovým vektorem  $(1, 1, 0)$  takové, že  $\varphi(1, -1, 0) = (0, 0, \sqrt{2})$ . Najděte matici zobrazení  $\varphi$  ve standartní bázi. (Možný postup: Zjistěte, kam se zobrazí vektory standardní báze.) (3 body)
  3. Rovnicí  $6x_1^2 + 4x_1x_2 + 6x_2^2 - 16 = 0$  je dána kuželosečka v  $\mathbb{R}^2$ . Určete, o jaký druh kuželosečky jde, a najděte směry a délky její hlavní a vedlejší polosy. Načrtněte obrázek. (3 body)
  4. Nechť  $L$  je množina všech matic  $X \in \mathrm{GL}(2, \mathbb{R})$ , které komutují s maticí  $B$  (viz výše). Najděte všechny matice množiny  $L$  a dokažte, že  $L$  je podgrupou grupy  $\mathrm{GL}(2, \mathbb{R})$ . (2 body)
  - 5.(a) Napište definici ortogonálního zobrazení.  
 (b) Napište postup pro výpočet vzdálenosti bodu od affinního podprostoru v  $\mathbb{R}^n$ .  
 (c) Jak se při změně báze transformují matice kvadratických forem.  
 (d) Dokažte, že kolmá projekce na daný podprostor euklidovského prostoru je samoadjungované zobrazení. (4 body)
- 

**D. Písemka z lineární algebry II, červen 1999**  
*Max. počet bodů 15, do celkového hodnocení se počítá s váhou 2*

$$C = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 9 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

1. Najděte Jordanův kanonický tvar  $J$  matice  $C$  a bázi prostoru  $\mathbb{R}^4$ , ve které má lineární operátor  $x \mapsto C \cdot x$  matici  $J$ . (3 body)
2. Lineární zobrazení  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  je otočení kolem osy procházející počátkem se směrovým vektorem  $(1, -1, 0)$  takové, že  $\varphi(1, 1, 0) = (0, 0, \sqrt{2})$ . Najděte matici zobrazení  $\varphi$  ve standartní bázi. (Možný postup: Zjistěte, kam se zobrazí vektory standardní báze.) (3 body)
3. Rovnicí  $13x_1^2 + 10x_1x_2 + 13x_2^2 - 72 = 0$  je dána kuželosečka v  $\mathbb{R}^2$ . Určete, o jaký druh kuželosečky jde, a najděte směry a délky její hlavní a vedlejší polosy. Načrtněte obrázek. (3 body)
4. Nechť  $K$  je množina všech matic  $X \in \mathrm{GL}(2, \mathbb{R})$ , které komutují s maticí  $D$  (viz výše). Najděte všechny matice množiny  $K$  a dokažte, že  $K$  je podgrupou grupy  $\mathrm{GL}(2, \mathbb{R})$ . (2 body)
- 5.(a) Napište definici samoadjungovaného operátoru.  
 (b) Napište postup pro výpočet odchylky přímky a affinního podprostoru v  $\mathbb{R}^n$ .  
 (c) Jak se při změně báze transformují matice lineárních operátorů.  
 (d) Dokažte, že kolmá projekce na daný podprostor euklidovského prostoru je samoadjungované zobrazení. (4 body)

### Řešení C

1.  $J = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$ . Jedna z možných bází (t. j. sloupce matice přechodu)

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

2. Jde o otočení o 90 stupňů. Matice je

$$P = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 & 1/2 & \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & -\sqrt{2}/2 & 0 \end{pmatrix}$$

neboť

$$\varphi(1, 0, 0)^T = (1/2, 1/2, \sqrt{2}/2)^T, \varphi(0, 1, 0)^T = (1/2, 1/2, -\sqrt{2}/2)^T, \varphi(0, 0, 1)^T = (-\sqrt{2}/2, \sqrt{2}/2, 0)^T.$$

3. Elipsa: hlavní polosa  $a = 2$  v směru přímky  $x+y=0$ , vedlejší polosa  $b = \sqrt{2}$  v směru přímky  $x-y=0$ .

4.  $L = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} - \{0\} \right\}$ .

5. Viz přednášky.

### Řešení D

1.  $J = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ . Jedna z možných bází (t. j. sloupce matice přechodu)

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

2. Jde o otočení o 90 stupňů. Matice je

$$P = \begin{pmatrix} 1/2 & -1/2 & -\sqrt{2}/2 \\ -1/2 & 1/2 & -\sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 & 0 \end{pmatrix}$$

neboť

$$\varphi(1, 0, 0)^T = (1/2, -1/2, \sqrt{2}/2)^T, \varphi(0, 1, 0)^T = (-1/2, 1/2, \sqrt{2}/2)^T, \varphi(0, 0, 1)^T = (-\sqrt{2}/2, -\sqrt{2}/2, 0)^T.$$

3. Elipsa: hlavní polosa  $a = 3$  v směru přímky  $x+y=0$ , vedlejší polosa  $b = 2$  v směru přímky  $x-y=0$ .

4.  $L = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} \mid a, b \in \mathbb{R} - \{0\} \right\}$ .

5. Viz přednášky.