

Časopis pro pěstování matematiky a fysiky

František Josef Studnička

Geometrické upotřebení některých pouček o determinantech
Geometric application of some theorems on determinants. [II.]

Časopis pro pěstování matematiky a fysiky, Vol. 2 (1873), No. 4, 236--239

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/122498>

Terms of use:

© Union of Czech Mathematicians and Physicists, 1873

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

Spojením rovnice (6) a (7) obdržíme konečně:

$$\delta = 2\varphi.$$

Bez ohledu k poloze osy otáčení rovná se tedy úhel měřený dvojnásobnému úhlu, o nějž se zrcátko otočilo. Nestálost ideální roviny odrazu nemá tudíž na velikost měřených úhlů prazádného vlivu.

Větu poslední dokázal prof. Wastler v Hradci Štýrském roku 1864 *)

Geometrické upotřebení některých pouček o determinantech.

(Podává Dr. F. J. Studnička.)

(Pokračování.)

O transformaci souřadnic prostorových. **)

Vedeme-li daným bodem v prostoru roviny kolmo na jednotlivé osy pravoúhlé soustavy souřadnicové, bude poloha jeho určena úseky x , y , z na těchto osách rovinami způsobených.

Chceme-li tedy přejít k nové soustavě pravoúhlé se společným bodem počátečním, vedme tímtež bodem roviny kolmo na nové osy souřadnicové, načež obdržíme co nové souřadnice úseky ξ , η , ζ . Úloha o transformaci souřadnic bude pak řešena pro tento případ, dovedeme-li ξ , η , ζ vyjádřiti pomocí x , y , z a naopak.

Uzavírá-li kolmice s počátečního bodu soustavy na rovinu nějakou vedená a délku δ mající s jednotlivými osami úhly α , β , γ , jest rovnice této roviny

$$x \cos \alpha + y \cos \beta + z \cos \gamma - \delta = 0.$$

Podle toho platí, značí-li krátce α_k , β_k , γ_k kosinusy úhlů, jež uzavírá původní osa některá s příslušnou novou, pro nové souřadnice vzorce

$$\begin{aligned} \xi &= \alpha_1 x + \beta_1 y + \gamma_1 z, \\ \eta &= \alpha_2 x + \beta_2 y + \gamma_2 z, \\ \zeta &= \alpha_3 x + \beta_3 y + \gamma_3 z, \end{aligned} \tag{1}$$

*) Viz: „Friedrich Hartner, Handbuch der niedern Geodaesie, Wien 1872.“

**) Viz *Studnička* „O determinantech“ pag. 40.

při čemž musí koeficienty, jelikož nové osy stojí kolmo na sobě, vyhoviti zvláštním podmínkám

$$\begin{aligned}\alpha_1 \alpha_2 + \beta_1 \beta_2 + \gamma_1 \gamma_2 &= 0, \\ \alpha_2 \alpha_3 + \beta_2 \beta_3 + \gamma_2 \gamma_3 &= 0, \\ \alpha_3 \alpha_1 + \beta_3 \beta_1 + \gamma_3 \gamma_1 &= 0\end{aligned}\quad (2)$$

a vedle toho ještě všeobecnějším podmínkám

$$\begin{aligned}\alpha_2^2 + \beta_1^2 + \gamma_1^2 &= 1, \\ \alpha_2^2 + \beta_2^2 + \gamma_2^2 &= 1, \\ \alpha_3^2 + \beta_3^2 + \gamma_3^2 &= 1.\end{aligned}\quad (3)$$

Abychom řešili opačnou úlohu a vyjádřili x, y, z pomocí nových souřadnic ξ, η, ζ , nutno soustavu (1) podlé těchto neznámých řešiti; obdrží se tu, značí-li

$$\Delta = \begin{vmatrix} \alpha_1 & \beta_1 & \gamma_1 \\ \alpha_2 & \beta_2 & \gamma_2 \\ \alpha_3 & \beta_3 & \gamma_3 \end{vmatrix}\quad (4)$$

a zavede-li se nejkratší označení subdeterminantů,

$$\begin{aligned}x \Delta &= (\beta_2 \gamma_3) \xi + (\beta_3 \gamma_1) \eta + (\beta_1 \gamma_2) \zeta, \\ y \Delta &= (\gamma_2 \alpha_3) \xi + (\gamma_3 \alpha_1) \eta + (\gamma_1 \alpha_2) \zeta, \\ z \Delta &= (\alpha_2 \beta_3) \xi + (\alpha_3 \beta_1) \eta + (\alpha_1 \beta_2) \zeta.\end{aligned}\quad (5)$$

Abychom ustanovili hodnotu determinantu Δ a jeho subdeterminantů, spojme první vzorec soustavy (3) s prvním a třetím soustavy (2), čímž obdržíme tři rovnice

$$\begin{aligned}\alpha_1 \alpha_1 + \beta_1 \beta_1 + \gamma_1 \gamma_1 &= 1, \\ \alpha_2 \alpha_1 + \beta_2 \beta_1 + \gamma_2 \gamma_1 &= 0, \\ \alpha_3 \alpha_1 + \beta_3 \beta_1 + \gamma_3 \gamma_1 &= 0,\end{aligned}$$

z nichž jde řešením, použijeme-li stejného označení,

$$\begin{aligned}\alpha_1 \Delta &= (\beta_2 \gamma_3), \\ \beta_1 \Delta &= (\gamma_2 \alpha_3), \\ \gamma_1 \Delta &= (\alpha_2 \beta_3).\end{aligned}$$

A podobným způsobem bychom obdrželi dále

$$\begin{aligned}\alpha_2 \Delta &= (\beta_3 \gamma_1), \quad \alpha_3 \Delta = (\beta_1 \gamma_2), \\ \beta_2 \Delta &= (\gamma_3 \alpha_1), \quad \beta_3 \Delta = (\gamma_1 \alpha_2), \\ \gamma_2 \Delta &= (\alpha_3 \beta_1), \quad \gamma_3 \Delta = (\alpha_1 \beta_2).\end{aligned}$$

Dosadíme-li tedy tyto hodnoty subdeterminantů do soustavy (5) a zkrátíme-li Δ , obdržíme konečně

$$\begin{aligned}x &= \alpha_1 \xi + \alpha_2 \eta + \alpha_3 \zeta, \\ y &= \beta_1 \xi + \beta_2 \eta + \beta_3 \zeta, \\ z &= \gamma_1 \xi + \gamma_2 \eta + \gamma_3 \zeta,\end{aligned}\quad (6)$$

čímž druhá úloha naše, vyjádřiti původní souřadnice novými, jest řešena.

Při tom možná ještě snadno určití některé podmínky, jimž tyto koeficienty jsou též podrobeny.

Znásobíme-li rovnice

$$\begin{aligned}\alpha_1 \Delta &= (\beta_2 \gamma_3), \\ \alpha_2 \Delta &= (\beta_3 \gamma_1), \\ \alpha_3 \Delta &= (\beta_1 \gamma_2),\end{aligned}\tag{7}$$

jak po sobě jdou, veličina $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ a sečteme-li je, obdržíme, zřetel majíce k významu determinantu Δ , především

$$(\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \alpha_3^2) \Delta = \alpha_1 (\beta_2 \gamma_3) + \alpha_2 (\beta_3 \gamma_1) + \alpha_3 (\beta_1 \gamma_2) = \Delta,$$

a tudíž, zkrátíme-li,

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \alpha_3^2 = 1$$

ku kterézto podmínce stejným způsobem se druží

$$\begin{aligned}\beta_1^2 + \beta_2^2 + \beta_3^2 &= 1, \\ \gamma_1^2 + \gamma_2^2 + \gamma_3^2 &= 1;\end{aligned}\tag{8}$$

znásobíme-li však tytéž rovnice (7), jak po sobě jdou, veličinami $\beta_1, \beta_2, \beta_3$, obdržíme, poněvadž se na pravé straně vyskytne determinant s dvěma stejnými sloupci,

$$(\alpha_1 \beta_1 + \alpha_2 \beta_2 + \alpha_3 \beta_3) \Delta = \beta_1 (\beta_2 \gamma_3) + \beta_2 (\beta_3 \gamma_1) + \beta_3 (\beta_1 \gamma_2) = 0,$$

z čehož jde, zkrátíme-li,

$$\alpha_1 \beta_1 + \alpha_2 \beta_2 + \alpha_3 \beta_3 = 0,$$

k čemuž podobným způsobem se druží ještě podmínky

$$\begin{aligned}\beta_1 \gamma_1 + \beta_2 \gamma_2 + \beta_3 \gamma_3 &= 0, \\ \gamma_1 \alpha_1 + \gamma_2 \alpha_2 + \gamma_3 \alpha_3 &= 0.\end{aligned}\tag{9}$$

Pomocí podmínek v soustavě (8) a (9) obsažených možná konečně i hodnotu determinantu Δ ustanoviti; uvedeme-li totiž rovnici (7) na druhou mocnost a sečteme-li, obdržíme především

$$(\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \alpha_3^2) \Delta^2 = (\beta_2 \gamma_3)^2 + (\beta_3 \gamma_1)^2 + (\beta_1 \gamma_2)^2,$$

a vyjádříme-li pravou stranu podlé známého pravidla rozdíllem

$$(\beta_1^2 + \beta_2^2 + \beta_3^2) (\gamma_1^2 + \gamma_2^2 + \gamma_3^2) - (\beta_1 \gamma_1 + \beta_2 \gamma_2 + \beta_3 \gamma_3)^2$$

a užijeme-li příslušných podmínek soustavy (8) a (9), konečně

$$\Delta^2 = 1 \text{ neb } \Delta = \pm 1\tag{10}$$

což obsahuje poučku i od jinud známou,*⁾ že *modulus orthogonální substituce rovná se ± 1 .*

Jaké znamení se tu má zvoliti, o tom rozhoduje směr, jakým se od původní soustavy přechází k nové; jestli točivý

*⁾ Viz *Studnička* „O determinantech“ pag. 88.

pohyb, kterým se jednotlivé osy uvádějí z původní polohy do nové, u všech stejného smyslu, *svorný*, platí znamení svrchní (+), v opačném případě spodní (-).

Zvolíme-li tedy směr nových os tak, že

$$\Delta = +1,$$

obdržíme konečně z podmínek soustavy (7) a podobných ještě

$$\begin{aligned} \alpha_1 &= (\beta_2 \gamma_3), \alpha_2 = (\beta_3 \gamma_1), \alpha_3 = (\beta_1 \gamma_2), \\ \beta_1 &= (\gamma_2 \alpha_3), \beta_2 = (\gamma_3 \alpha_1), \beta_3 = (\gamma_1 \alpha_2), \\ \gamma_1 &= (\alpha_2 \beta_3), \gamma_2 = (\alpha_3 \beta_1), \gamma_3 = (\alpha_1 \beta_2). \end{aligned} \quad (11)$$

Spojíme-li tedy všechny tyto výsledky, poznáme snadno, že *devět koeficientů, vyskytujících se při orthogonální substituci neb při této transformaci pravouhlých souřadnic musí vyhoviti dvaadvaceti podmínkám* a sice soustavám (2), (3), (8) a (9) po třech, vzorci (10) jednu a soustavě (11) devět podmínek obsahující.

Podmínky (11) konečně souvisí ještě s jinou poučkou o determinantech; obdržímeť pomocí jich

$$\Delta = \begin{vmatrix} \alpha_1, \beta_1, \gamma_1 \\ \alpha_2, \beta_2, \gamma_2 \\ \alpha_3, \beta_3, \gamma_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} (\beta_2 \gamma_3), (\gamma_2 \alpha_3), (\alpha_2 \beta_3) \\ (\beta_3 \gamma_1), (\gamma_3 \alpha_1), (\alpha_3 \beta_1) \\ (\beta_1 \gamma_2), (\gamma_1 \alpha_2), (\alpha_1 \beta_2) \end{vmatrix},$$

kdež poslední determinant, sestaven jsa ze subdeterminantů soustavy předcházející, sluje determinantem *přidruženým* a co takový rovná se *druhé mocnině* *) determinantu původního, z čehož jde

$$\Delta = \Delta^2 \text{ neb } \Delta = 1,$$

jak původně bylo za základ položeno.

O normálách určitého druhu křivek.

(Od *Al. Strnada*.)

Následující řádky mají za účel odvození věty o normálách křivek vytvořených na základě stálé délky neb stálého úhlu.

1. Předpokládejme přímku stálé délky, pohybující se tím způsobem, že konečné body její *a*, *b* opisují křivky *K_a*, *K_b* v rovině

*) V rovině možná podobnou cestu nastoupiti, nejedná-li se o čas.