

## Отсечки и полупространства

Нека  $\mathcal{A}$  е афинно пространство, моделирано върху линейното пространство  $U$ .

Нека  $P_0$  и  $P_1$  са различни точки в геометричната равнина или геометричното пространство. Тогава

$$\begin{array}{lll} P \in & \text{правата} & P_0P_1 \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R} : \quad \overrightarrow{P_0P} = \lambda \overrightarrow{P_0P_1}, \\ P \in & \text{отворената отсечка} & P_0P_1 \Leftrightarrow \exists \lambda \in (0, 1) : \quad \overrightarrow{P_0P} = \lambda \overrightarrow{P_0P_1}, \\ P \in & \text{затворената отсечка} & P_0P_1 \Leftrightarrow \exists \lambda \in [0, 1] : \quad \overrightarrow{P_0P} = \lambda \overrightarrow{P_0P_1}. \end{array}$$

Това мотивира следната дефиниция.

**Определение 1** Нека  $P_0$  и  $P_1$  са различни точки от  $\mathcal{A}$ .

*Отворена отсечка с краища  $P_0$  и  $P_1$  е  $\{P \in \mathcal{A} : \exists \lambda \in (0, 1) : \overrightarrow{P_0P} = \lambda \overrightarrow{P_0P_1}\}$ .*

*Затворена отсечка с краища  $P_0$  и  $P_1$  е  $\{P \in \mathcal{A} : \exists \lambda \in [0, 1] : \overrightarrow{P_0P} = \lambda \overrightarrow{P_0P_1}\}$ .*

Считаме, че отворената отсечка  $P_0P_0$  е  $\emptyset$ , а затворената отсечка  $P_0P_0$  е  $\{P_0\}$ .

**Твърдение 1** Нека  $P_0$  и  $P_1$  са различни точки от  $\mathcal{A}$ . Тогава отворената и затворената отсечка  $P_0P_1$  са подмножества на правата през  $P_0$  и  $P_1$ .

**Твърдение 2** Нека  $P_0$  и  $P_1$  са различни точки от  $\mathcal{A}$ , а  $O \in \mathcal{A}$  е произволна точка. Тогава:

$$\begin{array}{ll} \text{отв. отс. } P_0P_1 & = \{P \in \mathcal{A} : \exists \lambda \in (0, 1) : \overrightarrow{OP} = (1 - \lambda)\overrightarrow{OP_0} + \lambda\overrightarrow{OP_1}\} \\ & = \{P \in \mathcal{A} : \exists \lambda_0 > 0, \lambda_1 > 0, \lambda_0 + \lambda_1 = 1 : \overrightarrow{OP} = \lambda_0\overrightarrow{OP_0} + \lambda_1\overrightarrow{OP_1}\}, \\ \text{затв. отс. } P_0P_1 & = \{P \in \mathcal{A} : \exists \lambda \in [0, 1] : \overrightarrow{OP} = (1 - \lambda)\overrightarrow{OP_0} + \lambda\overrightarrow{OP_1}\} \\ & = \{P \in \mathcal{A} : \exists \lambda_0 \geq 0, \lambda_1 \geq 0, \lambda_0 + \lambda_1 = 1 : \overrightarrow{OP} = \lambda_0\overrightarrow{OP_0} + \lambda_1\overrightarrow{OP_1}\}. \end{array}$$

**Следствие 1** Нека  $P_0, P_1 \in \mathcal{A}$ . Тогава отворените отсечки  $P_0P_1$  и  $P_1P_0$  съвпадат, а също и затворените отсечки  $P_0P_1$  и  $P_1P_0$  съвпадат.

**Твърдение 3** Нека  $K = Oe_1 \dots e_n$  е афинна координатна система в  $\mathcal{A}$  и спрямо нея различните точки  $P_0$  и  $P_1$  имат координати  $P_0(x^0)$ ,  $P_1(x^1)$ . Тогава спрямо  $K$  параметрични уравнения на

$$\begin{array}{ll} \text{отворената отсечка } P_0P_1 & \text{са } x = (1 - \lambda)x^0 + \lambda x^1, \quad \lambda \in (0, 1), \\ \text{затворената отсечка } P_0P_1 & \text{са } x = (1 - \lambda)x^0 + \lambda x^1, \quad \lambda \in [0, 1], \end{array}$$

или еквивалентно,

$$\begin{array}{ll} \text{отворената отсечка } P_0P_1 : & x = \lambda_0 x^0 + \lambda_1 x^1, \quad \lambda_0 > 0, \lambda_1 > 0, \lambda_0 + \lambda_1 = 1, \\ \text{затворената отсечка } P_0P_1 : & x = \lambda_0 x^0 + \lambda_1 x^1, \quad \lambda_0 \geq 0, \lambda_1 \geq 0, \lambda_0 + \lambda_1 = 1. \end{array}$$

Ако  $l$  е права в геометричната равнина, то тя разделя равнината на две подмножества – отворени полуравнини, така че точките  $P_0$  и  $P_1$  са от различни отворени полуравнини  $\Leftrightarrow$  отворената отсечка  $P_0P_1$  пресича  $l$ .

Аналогично, ако  $\pi$  е равнина в геометричното пространство, то тя разделя пространството на две подмножества – отворени полупространства, така че точките  $P_0$  и  $P_1$  са от различни отворени полупространства  $\Leftrightarrow$  отворената отсечка  $P_0P_1$  пресича  $\pi$ .

Аналогично, ако  $Q$  е точка върху геометрична права, то тя разделя правата на две подмножества – отворени лъчи, така че точките  $P_0$  и  $P_1$  са от различни отворени лъчи  $\Leftrightarrow$  отворената отсечка  $P_0P_1$  съдържа  $Q$ , тоест пресича  $\{Q\}$ .

Ще намерим аналог на тия неща в  $n$ -мерно афинно пространство.

**Твърдение 4** Нека  $K = Oe_1 \dots e_n$  е афинна координатна система в  $\mathcal{A}$  и спрямо нея хиперравнината  $B$  има общо уравнение  $a_1x_1 + \dots + a_nx_n + b = 0$ . Означаваме  $F(x) = a_1x_1 + \dots + a_nx_n + b$ . Нека нележащите в  $B$  точки  $P_0$  и  $P_1$  имат спрямо  $K$  координати  $P_0(x^0), P_1(x^1)$ . Тогава отворената отсечка  $P_0P_1$  пресича  $B \Leftrightarrow F(x^0)F(x^1) < 0$  и не пресича  $B \Leftrightarrow F(x^0)F(x^1) > 0$ .

**Определение 2** Нека  $B$  е хиперравнина в  $\mathcal{A}$ . За нележащите в  $B$  точки  $P_0$  и  $P_1$  пишем  $P_0 \sim P_1$ , ако отворената отсечка  $P_0P_1$  не пресича  $B$ . (Това е временно означение – докато стигнем до определението на полупространствата Определение 3.)

**Твърдение 5** Нека  $B$  е хиперравнина в  $\mathcal{A}$ . Тогава:

1. Дефинираната по-горе релация  $\sim$  е релация на еквивалентност в  $\mathcal{A} \setminus B$ .
2. Класовете на еквивалентност относно  $\sim$  са два: ако  $P_0 \notin B$  е фиксирана точка, то те са  $[P_0] = \{P \notin B : P \sim P_0\}$  и  $\{P \notin B : P \not\sim P_0\}$ .

**Определение 3** Нека  $B$  е хиперравнина в  $\mathcal{A}$ . Класовете на еквивалентност относно дефинираната по-горе релация  $\sim$  се наричат *отворени полупространства относно  $B$* . Затворено полупространство относно  $B$  е множество, състоящо се от точките на отворено полупространство относно  $B$  и от точките на  $B$ .

**Забележка 1** От горната дефиниция получаваме, че  $P_0 \sim P_1 \Leftrightarrow P_0$  и  $P_1$  са от едно и също отворено полупространство относно  $B$ .

**Теорема 1** Нека  $K = Oe_1 \dots e_n$  е афинна координатна система в  $\mathcal{A}$  и спрямо нея хиперравнината  $B$  има общо уравнение  $a_1x_1 + \dots + a_nx_n + b = 0$ , а точките  $P_0$  и  $P_1$  имат координати  $P_0(x^0)$ ,  $P_1(x^1)$ . Означаваме  $F(x) = a_1x_1 + \dots + a_nx_n + b$ . Тогава:

1.  $P_0$  и  $P_1$  са от различни отворени полупространства спрямо  $B \Leftrightarrow F(x^0)F(x^1) < 0$  (тоест когато  $F(x^0)$  и  $F(x^1)$  имат различни знаци).  
 $P_0$  и  $P_1$  са от едно и също отворено полупространство спрямо  $B \Leftrightarrow F(x^0)F(x^1) > 0$  (тоест когато  $F(x^0)$  и  $F(x^1)$  имат еднакви знаци).
2. Отворените полупространства относно  $B$  са множествата  $\{P(x) \in \mathcal{A} : F(x) > 0\}$  и  $\{P(x) \in \mathcal{A} : F(x) < 0\}$ .

Съответните твърдения за затворени полупространства са същите, като вместо  $> 0$  и  $< 0$  се пише  $\geq 0$  и  $\leq 0$ .

#### Частни случаи:

1.  $n = 2$ .

**Теорема 1'** Същата като Теорема 1, като координатите са две и вместо хиперравнина се пише права, а вместо полупространство – полуравнина.

2.  $n = 3$ .

**Теорема 1''** Същата като Теорема 1, като координатите са три и вместо хиперравнина се пише равнина.

3.  $n = 1$ .

В 1-мерно афинно пространство (тоест права) хиперравнините са 0-мерни, тоест са едноточкови множества. Върху геометрична права множествата, на които дадена точка разделя правата, се наричат лъчи, тоест в тоя случай полупространствата са лъчите (виж коментара преди Твърдение 4). Това мотивира следната дефиниция.

**Определение 4** Върху права, тоест 1-мерно афинно пространство, отворените (съответно затворените) полупространства, тоест полуправите, се наричат отворени (съответно затворени) лъчи.

**Теорема 1'''** Същата като Теорема 1, като координатата е една и вместо „хиперравнината  $B$  има общо уравнение  $a_1x_1 + \dots + a_nx_n + b = 0$ “ се пише „точката  $Q$  се задава с уравнението  $ax + b = 0$  (тоест  $Q(-\frac{b}{a})$ )“, а вместо полупространство – лъч.

**Забележка 2** Многомерни хиперравнини (и по-общо – афинни подпространства) и полупространства се появяват например в задачата на линейното оптимиране. При нея се търси минимум или максимум на линейна функция върху многомерно изпъкнало многостенно множество, тоест върху множество, което се получава като сечение на краен брой полупространства. Един от класическите методи за решаване на тая задача е така нареченият симплекс-метод.