## §1. Analytické vyjádření obrazu útvaru

V.1.1.: Předpokládejme, že posunutí T je dáno rovnicí x'=x+m, y'=y+n a zobrazuje U na U' Potom platí:

Má li útvar U rovnici V(x,y)=0, pak útvar U' má v téže soustavě souřadnic rovnici V(x-m,y-n)=0.

[Dk: Jde o rovnici, v níž dvojčleny x-m,y-n nahrazují x,y na všech místech, kde se vyskytují x,y v původní rovnici útvaru U.]

Pozn: Aplikace předchozí věty:

- 1. Přímka, která prochází počátkem a má směrnici k, má také velmi jednoduchou rovnici y = kxPřímka, která prochází bodem  $[x_1, y_1]$  a má směrnici k se dá považovat za obraz první v posunutí  $x' = x + x_1, y' = y + y_1$ , má rovnici  $y - y_0 = k(x - x_0)$ .
- 2. Kružnice, která má střed v počátku a poloměr r, má rovnici  $x^2 + y^2 = r^2$ . Kružnice se středem S[m,n] a poloměrem r se dá považovat za obraz první kružnice v posunutí x' = x + m, y' = y + n a má rovnici  $(x m)^2 + (x n)^2 = r^2$ .
- 3. Tečna kružnice k(O, r) v jejím bodě  $T[x_0, y_0]$  má rovnici  $xx_0 + yy_0 = r^2$ . Tečna kružnice k(S, r) je obrazem tečny první kružnice v posunutí x' = x + m, y' = y + n a má rovnici  $(x m)(x_0 m) + (y n)(y_0 n) = r^2$ .

V.1.2.: Má li útvar U rovnici V(x,y)=0, pak jeho obraz U' v souměrnosti, která vyměňuje kladné poloosy x,y má rovnici V(y,x)=0.

[Dk: Jde o rovnici, v níž je každé x nahrazeno za y a x je nahrazeno za y.]

Př: Kružnice k(S, r) zobrazíme v souměrnosti podle osy 1. kvadrantu na kružnici k'(S', r); tečna t kružnice v bodě T se zobrazí na tečnu t' kružnice k' v bodě T'. Určete rovnici kružnice k' a tečny t', je-li dáno:

$$S[-3, 6], r = 5, T[0; 10]$$

Umíme zapsat rovnici kružnice k:  $(x+3)^2 + (y-6)^2 = 25$  a rovnice tečny t v jejím bodě T: (x+3)3 + (y-6)425, tj3x + 4y - 40 = 0

Zobrazením v osové souměrnosti získáme S'[6; -3], T'[10; 0]. Rovnice kružnice k':  $(x-6)^2 + (y+3)^2 = 25$ . rovnice tečny t' v jejím bodě T': 4x + 3y - 0 = 0.

Př: 233/2:

Pro rovnici ax + by = 0 je posunutí  $a(x - x_1) + b(y - y_1) = 0$ .

Př: 233/4:

Má li útvar U rovnici V(x,y,z)=0, pak v posunutí [a,b,c] má rovnici V(x-a,y-b,z-c)=0.