Министерство образования и науки Российской Федерации Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

# САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИТМО

Факультет систем управления и робототехники

## Лабораторная работа № 2 "2D-преобразования "

по дисциплине Практическая линейная алгебра

Выполнила: студентка гр. R3238

Нечаева А. А.

Преподаватель: Перегудин Алексей Алексеевич

Перед началом выполнения работы выберем 4 различных числа:

$$a = 2$$

$$b = 8$$

$$c = 5$$

$$d = 3$$

Отображение имеет вид:

$$\begin{bmatrix} x_{new} \\ y_{new} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} * & * \\ * & * \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{old} \\ y_{old} \end{bmatrix}$$
 (1)

## 1 Задание.

Придумать матрицы  $2 \times 2$ , которые задают:

## 1.1

Отражение (симметрию) плоскости относительно прямой y = ax, в нашем случае после подстановки a = 2, получаем y = 2x. Задача – найти матрицу вида:

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \tag{2}$$

Рассмотрим отражение 2 точек плоскости относительно прямой y=2x. Для точки A(2;2):

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.4 \\ 2.8 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} 2(m_{00} + m_{01}) = 0.4 \\ 2(m_{10} + m_{11}) = 2.8 \end{cases}$$
(3)

И, соотвественно, для точки B(1;2):

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \to \begin{cases} m_{00} + 2m_{01} = 1 \\ m_{10} + 2m_{11} = 2 \end{cases}$$
 (4)

Объединим, системы уравнений:

$$\begin{cases}
2(m_{00} + m_{01}) = 0.4 \\
2(m_{10} + m_{11}) = 2.8 \\
m_{00} + 2m_{01} = 1 \\
m_{10} + 2m_{11} = 2
\end{cases}$$
(5)

И получим ответ:

$$\begin{cases}
 m_{00} = -0.6 \\
 m_{01} = 0.8 \\
 m_{10} = 0.8 \\
 m_{11} = 0.6
\end{cases}$$
(6)

Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix} -0.6 & 0.8 \\ 0.8 & 0.6 \end{bmatrix} \tag{7}$$

#### 1.2

Отпображение всей плоскости в прямую y = bx (y = 8x). Предположим, что все точки плоскости сохраняют координату x и меняют только координату y по закону y = 8x. Рассмотрим также преобразование для двух точек.

Для точки A(1;5):

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \end{bmatrix} \to \begin{cases} m_{00} + 5m_{01} = 1 \\ m_{10} + 5m_{11} = 8 \end{cases}$$
(8)

И, соотвественно, для точки B(3;7):

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 24 \end{bmatrix} \to \begin{cases} 3m_{00} + 7m_{01} = 3 \\ 3m_{10} + 7m_{11} = 24 \end{cases}$$
(9)

Заметим, что решением будет:

$$\begin{cases}
 m_{00} = 1 \\
 m_{01} = 0 \\
 m_{10} = 8 \\
 m_{11} = 0
\end{cases}$$
(10)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 8 & 0 \end{bmatrix} \tag{11}$$

Поворот плоскости на 10\*5=50 градусов против часовой стрелки. Запишем матрицу поворота при движении по часовой стрелке на угол  $\phi$ :

$$\begin{bmatrix}
\cos \phi & \sin \phi \\
-\sin \phi & \cos \phi
\end{bmatrix}$$
(12)

И преобразуем матрицу для поворота против часовой стрелки (на угол  $-\phi$ ):

$$\begin{bmatrix} \cos \phi & -\sin \phi \\ \sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix} \tag{13}$$

Перед подстановкой угла, запишем преобразование его из градусов в радианы:

$$\phi = \frac{50\pi}{180} = \frac{5\pi}{18} \tag{14}$$

#### Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix}
\cos\frac{5\pi}{18} & -\sin\frac{5\pi}{18} \\
\sin\frac{5\pi}{18} & \cos\frac{5\pi}{18}
\end{bmatrix}$$
(15)

#### 1.4

Центральную симметрию плоскости относительно начала координат Матрица, заадющая центральную симметрию:

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \tag{16}$$

Убедимся в этом на примере точки A(2;3):

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -3 \end{bmatrix} \tag{17}$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \tag{18}$$

Отображение, которое можно описать так: сначала отражение относительно прямой y=2x, потом поворот на 30 градусов по часовой стрелке.

Пусть A – матрица отражения относительно прямой  $y=2x,\,B$  – матрица поворота на 30 градусов по часовой стрелке,  $C_{old},\,C_{new}$  – матрицы координат до преобразования и после соотвественно. Запишем необходимое преобразование координат:

$$B(AC_{old}) = C_{new} (19)$$

Воспользуемся свойством ассоциативности умножения матриц:

$$(BA)C_{old} = C_{new} (20)$$

Согласно п. 1.1 матрица A:

$$\begin{bmatrix} -0.6 & 0.8 \\ 0.8 & 0.6 \end{bmatrix} \tag{21}$$

Найдем матрицу B, подставив в выражение (12) из пункта 1.3  $\phi = \frac{\pi}{6}$ :

$$B = \begin{bmatrix} \cos\frac{\pi}{6} & \sin\frac{\pi}{6} \\ -\sin\frac{\pi}{6} & \cos\frac{\pi}{6} \end{bmatrix}$$
 (22)

Перемножим матрицы B и A:

$$BA = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -0.6 & 0.8 \\ 0.8 & 0.6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.3\sqrt{3} + 0.4 & 0.4\sqrt{3} + 0.3 \\ 0.3 + 0.4\sqrt{3} & -0.4 + 0.3\sqrt{3} \end{bmatrix}$$
(23)

$$\begin{bmatrix} -0.3\sqrt{3} + 0.4 & 0.4\sqrt{3} + 0.3\\ 0.3 + 0.4\sqrt{3} & -0.4 + 0.3\sqrt{3} \end{bmatrix}$$
 (24)

Отображение, которое переводит прямую y=0 в y=2x и прямую x=0 в y=8x

Пусть A – матрица, переводящая прямую y = 0 в y = 2x:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \tag{25}$$

B – матрица, переводящая прямую x = 0 в y = 8x:

$$B = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{8} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \tag{26}$$

Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{8} \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \tag{27}$$

#### 1.7

Отображение, которое переводит прямую y=2x в y=0 и прямую y=8x в x=0

Так как преобразование – обратное, проводимому в пункте 1.6. Матрицу можно найти, вычислив обратную.

$$M = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{8} \\ 2 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{4}{3} \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{8} \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$$
 (28)

Искомая матрица:

$$\frac{4}{3} \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{8} \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \tag{29}$$

#### 1.8

Отображение, которое меняет местами y = 2x и y = 8x. Пусть M — искомая матрица. Запишем 2 преобразования:

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 16 \end{bmatrix} \to \begin{cases} 2m_{00} + 4m_{01} = 2 \\ 2m_{10} + 4m_{11} = 16 \end{cases}$$
(30)

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 24 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \end{bmatrix} \to \begin{cases} 3m_{00} + 24m_{01} = 3 \\ 3m_{10} + 24m_{11} = 6 \end{cases}$$
(31)

Пусть  $m_{00}=1$  ,  $m_{01}=0$ . Решим систему, чтобы найти оставшиеся компоненты:

$$\begin{cases} 2m_{10} + 4m_{11} = 16 \\ 3m_{10} + 24m_{11} = 6 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} m_{10} = 10 \\ m_{11} = -1 \end{cases}$$
 (32)

Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 10 & -1 \end{bmatrix} \tag{33}$$

#### 1.9

Отображение, которое переводит круг единичной площади c центром e начале координат e круг площади e 5.

Определитель матрицы преобразования — множитель площади, то есть в нашем случае определитель искомой матрицы равен 5.

Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix} \sqrt{5} & 0\\ 0 & \sqrt{5} \end{bmatrix} \tag{35}$$

#### 1.10

Отображение, которое переводит круг единичной площади с центром в начале координат в некруг площади d=3.

Определитель матрицы преобразования – множитель площади, то есть в нашем случае определитель искомой матрицы равен 3.

Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \tag{36}$$

#### 1.11

Отображение, у которого собственные вектора перпендикулярны, и ни один из них не лежит на прямой y=0 или y=x. Пусть собственные векторы:

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1\\2 \end{bmatrix}, v_2 = \begin{bmatrix} -6\\3 \end{bmatrix} \tag{37}$$

И собственные числа, соотвествующие им  $\lambda_1 = 2$  и  $\lambda_2 = 1$ . По этим данным восстановим матрицу отображения M:

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix} \to \begin{cases} m_{00} + 2m_{01} = 2 \\ m_{10} + 2m_{11} = 4 \end{cases}$$
 (38)

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -6 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -6 \\ 3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} -6m_{00} + 3m_{01} = -6 \\ -6m_{10} + 3m_{11} = 3 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} 2m_{00} - m_{01} = 2 \\ 2m_{10} - m_{11} = -1 \end{cases}$$
(39)

$$\begin{cases}
 m_{00} + 2m_{01} = 2 \\
 m_{10} + 2m_{11} = 4 \\
 2m_{00} - 2 = m_{01} \\
 2m_{10} + 1 = m_{11}
\end{cases}
\rightarrow
\begin{cases}
 m_{00} = \frac{6}{5} \\
 m_{10} = \frac{2}{5} \\
 m_{01} = \frac{2}{5} \\
 m_{11} = \frac{9}{5}
\end{cases}$$
(40)

Искомая матрица:

$$\begin{bmatrix} \frac{6}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & \frac{9}{5} \end{bmatrix} \tag{41}$$

#### 1.12

Отображение, у которого нет двух неколлинеарных собственных векторов.

Пусть собственные векторы:

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}, v_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} \tag{42}$$

Соотвествующие им собственные числа:  $\lambda_1 = 3, \ \lambda_2 = -1.$ 

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 9 \end{bmatrix} \to \begin{cases} m_{00} + 3m_{01} = 3 \\ m_{10} + 3m_{11} = 9 \end{cases}$$
(43)

$$\begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} \\ m_{10} & m_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ -6 \end{bmatrix} \to \begin{cases} m_{00} + 3m_{01} = -1 \\ m_{10} + 3m_{11} = -3 \end{cases}$$
(44)

## ЧТО ДЕЛАТЬ, ПАМАГИТЕ!!!

Отображение, у которого нет ни одного вещественного собственного вектора (но при этом само отображение задается вещественной матрицей).

$$M = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} \tag{45}$$

Собственные числа и соотвествующие им собственные вектры:

$$\lambda_1 = 2i, \ v_1 = \begin{bmatrix} \frac{i}{2} \\ 1 \end{bmatrix}, \lambda_2 = -2i, \ v_2 = \begin{bmatrix} -\frac{i}{2} \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\tag{46}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 4 & 0 \end{bmatrix} \tag{47}$$