```
quakonte feladatsos
              Legren adott paraméteres felület. Ábrázolja a felületet torzításmentesen! Rajzolja meg az u = 10 és v = 15 paraméterértékekhez tartozó P pontját a felületnek,
              valamint a felület ezen paraméterértékekhez tartozó paramétervonalait! Rajzolja meg a felületnek a P pontbeli normálvektorát! Számolja ki a normálvektor hosszát!
                 X(\mathcal{U}_1 \mathcal{V}) = \mathcal{U} - \mathcal{B} + \mathcal{U} \mathcal{V}
                                                      \mathcal{L}(\mu, \nu) = \mu - \nu^{2}
\mu \in [-25, 25]
                 y(u_1v) = v - 3 + vu
                                                          N∈[-25,25]
                 Paraméteres gelie et abrazdasa
                dear; > litori as elimelut
syms ev; > simbolumok
x(u,v)= 11-4/3/3+4.012; ?
                \mu(u,v)=v-v^{1}3/3+v\cdot u^{1}2; friggvenyck

\pm(u,v)=u^{1}2-v^{2}j axis equal;
                       a tenzitais mentes abrazolaishas
                Pont rajzolasa
                holden > egyseene jelling meg a filielet en a pan

NO=10; vo=15; > a dot pontal

P=[x(u0,v07, u1u0,v07, z [u0, v0]) -> Pont learndinatal

plot3 (P(1), P(2), P(3), *) > pont abrazalasa
                 Parameter vonal
                   CX = Uj Cy = U; CZ = Uj -> narametere
                  cx(u) = x(u, u_0);
cy(u) = y(u, u_0);
cz(u) = z(u, u_0);
fn(ot 3(cx, cx, L-25 25));
                   dx = vj dy = vj dx = vj -> parametrek
                   dx(v) = x(u0, v);
dy(v) = y(u0, v);
dx(v) = z(u0, v);
fn(ot3(dx, dy, dz, -25, 25));
                   Differencial seamitas
                       cxd(u) = diff(cx, \mu);
cud(u) = diff(cx, \mu);
cxd(u) = diff(cx, \mu);
                       ec = [cxd(u), cyd(u), cxd(u)];
                       dxd(v) = diff(dx, v);
dyd(v) = diff(dy, v);
dzd(v) = diff(dx, v);
                       ed = [dxd(v), dyd(v), dxd(v)];
                    Ennoveletor Reirafasa
                       quiver 3 (P(1), P(2), P(3), ec(1), ec(2), ec(3));
quiver 3 (P(1), P(2), P(3), ed(1), ed(2), ed(3));
                  Woman veletos
                      n = cross (ec, ed);

quiver 3 (P(1), P(2), P(3), n(1), n(2), n(3))

hosse = norm (n);
                 ABRÁZOLJA A FELÜLETET TORZÍTÁSMENTESEN! JELENÍTSE MEG A (O.5, O.2) PONTHOZ TARTOZÓ FELÜLETŰ PONTOT!
                          Z= -1-x2-0,542
                         axis equal, hold on;
                         x(x,y) = sgrt (1-x12-0,5 y12);
                         frung (z, 'R'); > felulet abrazolas
                         x0=05; y0=0.2;
                          P=[x0,40,2(x0,40)]
                          MO 3 (PM), P(2), P(3)) - Lirazolasa
                    Abrázolja a felületet torzításmentesen! Határozza meg a felületnek az xp síkkal való metszetét, majd ábrázolja ezt a felületen!
                         X = sin(x) + \frac{cos(y)}{x} x \in [0.1]5] y \in [-6,6]
                   Syms \times y

E(x, y) = sin(x) + cos(y)/x

fsusf(z, [0.15 - 66])
                    aus equal; hold on;
                    XY sikhal valo metset
                       f(x,y) = x·0+y.0
fsurf({f, [0.1 5466]})
                Abrazolja a 3 silvot luitonboso seinellet
               X+y-2=0 x-ly+3z=4 2x-0,5y+4z=-2
                 syms x y z
                 f(x,y,z)=x+y-z;
                 g(x, g,z) = x-2. y+3.2-4
                 j(X, y, Z) = 2·x-0.5·y+4·z+2
                 axis equal; hold on;
                 Simplicit 3 (8, 1, 1)
Simplicit 3 (8, 1, 1)
Simplicit 3 (8, 1, 1)
                 LEGPENEK ADOTTAK A
                                               p(a) = (1 - a) P1 + a P2
                                               R(u) = (1 - u)R1 + uR2
                                   u ∈ [O, 1]
                 GÖRBÉK, AHOL PI = (O, O, O), P2 = (O, 1, 1), VALAMÎNY RI = (1, O, 1) ÉS R2 = (1, 1, O). (EKÎNYSÜK YOVÁBBÁ AZ
                                              s(u, v) = (1 - v) p(u) + v R(u)
                                               a \in [0, 1], v \in [0, 1]
                 PARAMÉTERES FELÜLETET. ABRÁZOGA A KÉT GÖRBÉT, VALAMÍNT A FELÜLETET ÍS UGPANAZON ÁBRÁN TORZÍTÁSMENTESEN!
                 clear
syms u V
                 P1=[0,0,0]; P2=[0,1,1]; R1=[1,0,1]; R2=[1,1,0];
                 hold on; axis equal;
                  Görbek alrosolasa
                 px(u) = (1-u) \cdot P1(1) + u \cdot P2(1);

py(u) = (1-u) \cdot P1(2) + u \cdot P2(2);

pz(u) = (1-u) \cdot P1(3) + u \cdot P2(3);
                  gold 3 (px, py, pz, [a 1]);
gold 3 (px, ry, reg, [a 1]);
                  Parameteres feliclet
                   SX(u, v) = (1 - v) \cdot px(u) + v \cdot rx(u);

SU(u, v) = (1 - v) \cdot py(u) + v \cdot ry(u);

SZ(u, v) = (1 - v) \cdot pz(u) + v \cdot rz(u);
                    Joung (5x, sy, sz, [0101]);
                 ÂLLÍTSON ELŐ EGP NEGPEDFOKÚ POLÍNOMÍÁLÍS GÖRBÉT, AMELP ÁTMEGP A (10, 20),(20, 40),(40, 40),(50, 20),
                 (20, 10) pontokon rendre a 0, 1, 2, 3 és 4 paraméterértékeknél. Rajzolja meg a görbe érintővektorát a t = 0.5
                DARAMÉTERÉRTÉKNÉL!
                 syms at at at at bot bl be be by hold on, axis equal;
                 Portok
                   px=[10 20 40 50 20]
py=[20 40 40 20 10];
                    plot 3 (px, py, 1'*1);
                 Parameterestek felvetele
                    £1=0; £2=1; £3=2; £4=3; £5=4;
                    x(t) = a4. £/4 + a3. £/3 + a2. £/2 + a1. t + a0;
                    e = [x(t1) = -px(1), x(t2) = -px(2), x(t3) = -px(3), x(t4) = -px(4), x(t5) = -px(5)];
                    m = solve (e, Late as al al)j
                    cx(t) = subs(x, [at a3 a2 a1 a0], [m. at m. a3 m. a2 m. a1 m. a0]);
                    y(t) = b4. £14 + b3. £13 + b2. £12 + b1. £ + b0;
                    e = [y(+1) = = py(1), y(+2) = = py(2), y(+3) = = py(3), y(+4) = = py(4), g(+5) = = py(5)];
                    m = solve (e, Ib+ b3b2b1 b03);
                    cy(t) = subs(x[b4 b3 b2 b1 b0], [m.b4 m.b3 m.b2 m.b1 m.20]);
                    Splot (cy, cy, [t1 t5]);
                Enito beliter
                    cxd = diff (cx, t);
cyd = diff (cy, t);
                u = \int cx(t0), cy(tc)Jj
u = \int cxd(t0), cyd(t0)Jj
quiver (u(1), u(2), v(1), v(2))j
```