

# MATEMATIČKI FAKULTET

---

## Odgovori na teorijska ispitna pitanja iz geometrije

---

*Radio*

Lazar Jovanović 34/2023

*Profesor*

dr Srđan Vukmirović

Beograd, 2024/2025

# Sadržaj

<b>1</b>	<b>Konvencije</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Pitanja</b>	<b>3</b>
2.1	Vektori i osnovne operacije sa vektorima . . . . .	3
2.2	Linearna zavisnost i nezavisnost vektora . . . . .	4
2.3	Koordinate vektora i tačaka . . . . .	4
2.4	Skalarni proizvod . . . . .	5
2.5	Vektorski proizvod . . . . .	5
2.6	Mešoviti proizvod . . . . .	7
2.7	Težište, centar mase i baricentričke koordinate . . . . .	8
2.8	Transformacije koordinata vektora i tačaka . . . . .	9
2.9	Transformacije koordinata u ON bazama ravni . . . . .	9
2.10	Afina preslikavanja . . . . .	10
2.11	Izometrije ravni i prostora . . . . .	12
2.12	Kvaternioni . . . . .	14
2.13	Afina geometrija ravni . . . . .	15
2.14	Ravan u prostoru . . . . .	15
2.15	Prava u prostoru . . . . .	16
2.16	Međusobni položaji pravih i ravni . . . . .	16
2.17	Projekcije . . . . .	17
2.18	Uglovi između pravih i ravni . . . . .	18
2.19	Rastojanja . . . . .	18

# 1 Konvencije

*Sve konvencije važe dok se ne naglasi drugačije.*

**Primeri:** U skripti neće biti navedeni primeri.

**Množenje i skalarni proizvod:** Množenje se neće označavati posebnom oznakom, dok će se za skalarni proizvod koristiti oznaka  $\cdot$ .

**Uglovi:** Uglovi između vektora će se označavati sa  $\angle \vec{v} \vec{u}$ , a uglovi formirani od tri tačke sa  $\angle ABC$  gde će se posmatrati ugao kod tačke  $B$ . Podrazumeva se da se posmatra ugao u pozitivnom smeru od  $\vec{v}$  do  $\vec{u}$ , odnosno od  $AB$  do  $BC$ . Ugao je iz intervala  $[0, 2\pi)$ .

**Mase tačaka:** Za tačku  $A$  oznaka  $A(m_A)$  znači da tačka  $A$  ima dodeljenu masu  $m_A$ . Podrazumevaće se i da se oznaka  $m_A$  odnosi na tačku  $A$ . Umesto  $A$  može da stoji proizvoljna oznaka tačke.

**Baza vektorskog prostora:** Vektori baze  $e$  su  $\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n$ , gde je  $n$  dimenzija vektorskog prostora.

**Ortonormirana baza:** U nastavku će se "ortonormirane baze" skraćeno nazivati "ON baze".

**Ortonormirana baza pozitivne orijentacije:** U nastavku će se "ortonormirane baze pozitivne orijentacije" skraćeno nazivati "ON+ baze".

**Kvaternioni:** Za kvaternion  $q$  važi  $q = xi + yj + zk + w$ .

## 2 Pitanja

### 2.1 Vektori i osnovne operacije sa vektorima

*Sabiranje i množenje skalarom, nula vektor, suprotan vektor, kolinearni i komplanarni vektori, jedinični vektor, Dokaz T1.1 (tvrđenja S1-S4).*

**Definicija vektora:** Klasa ekvivalencije usmerenih duži koje imaju isti pravac, smer i intenzitet.

**Sabiranje vektora:** Pri sabiranju se vektori nadovezuju, posmatraju se samo početna i krajnja tačka.

**Množenje vektora skalarom:** Vektor  $\alpha \vec{v}$  ima isti pravac kao  $\vec{v}$ , ima intenzitet  $|\alpha| |\vec{v}|$  i ima isti smer ako je  $\alpha > 0$ , a različit smer ako je  $\alpha < 0$ . Specijalno, ako je  $\alpha = 0$ , svaki vektor  $\vec{v}$  postaje nula vektor.

**Nula vektor:** Vektor  $\vec{0}$  je nula vektor (zapisujemo kao  $\vec{0}$  ili  $\overrightarrow{AA}$ ) ako je njegov intenzitet jednak nuli. Nula vektor nema ni pravac ni smer.

**Suprotni vektor:** Suprotni vektor vektora  $\vec{v}$  (zapisujemo sa  $-\vec{v}$ ) ima isti intenzitet i pravac kao vektor  $\vec{v}$ , a suprotan smer. Takođe, suprotan vektor vektora  $\overrightarrow{AB}$  možemo da zapišemo i kao  $\overrightarrow{BA}$ .

**Kolinearni vektori:** Vektori su kolinearni ako pripadaju istoj pravoj.

**Komplanarni vektori:** Vektori su komplanarni ako pripadaju istoj ravni.

**Jedinični vektor:** Jedinični vektor je vektor koji je intenziteta 1. Od svakog ne-nula vektora možemo da napravimo jedinični vektor normalizacijom.

**Normalizacija vektora:** Normalizacijom se od vektora  $\vec{v}$  dobija jedinični vektor  $\frac{1}{|\vec{v}|} \vec{v}$ . Ovaj vektor ima isti pravac i smer kao početni vektor, a intenzitet mu je 1.

**T1.1:** Neka su  $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{V}$ . Tada važe sledeća tvrđenja:

$$(S1) \quad (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$$

$$\text{Dokaz: } (\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC}) + \overrightarrow{CD} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CD} = \overrightarrow{AD} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BD} = \overrightarrow{AB} + (\overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CD})$$

$$(S2) \quad \vec{u} + \vec{0} = \vec{u} = \vec{0} + \vec{u}$$

$$\text{Dokaz: } \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BB} = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AA} + \overrightarrow{AB}$$

$$(S3) \quad \vec{u} + (-\vec{u}) = \vec{0}$$

$$\text{Dokaz: } \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BA} = \overrightarrow{AA}$$

$$(S4) \quad \vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$$

$$\text{Dokaz: } \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC} = -\overrightarrow{CA} = -\overrightarrow{CB} - \overrightarrow{BA} = \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{AB}$$

## 2.2 Linearna zavisnost i nezavisnost vektora

*Definicija, primeri, T1.3 (dokaz), T1.4.*

**Definicija linearne nezavisnosti:** Vektori  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n$  su linearno nezavisni ako važi:

$$\alpha_1 \vec{v}_1 + \dots + \alpha_n \vec{v}_n = \vec{0} \iff \alpha_1 = \dots = \alpha_n = 0$$

**T1.3:** U ravni postoje dva linearno nezavisna vektora, a svaka tri su zavisna.

**Dokaz:** U ravni postoje 3 nekolinearne tačke  $O, A, B$ . Tada su vektori  $\vec{OA}$  i  $\vec{OB}$  linearno nezavisni.

Posmatrajmo  $\vec{u}, \vec{v}$  i  $\vec{w}$  koji pripadaju istoj ravni. Ako su  $\vec{u}$  i  $\vec{v}$  linearno zavisni tada važi  $\vec{u} = \alpha \vec{v} \implies 1\vec{u} - \alpha\vec{v} + 0\vec{w} = \vec{0}$ . Dakle i  $\vec{u}, \vec{v}$  i  $\vec{w}$  su linearno zavisni.

Pretpostavimo da su  $\vec{u}$  i  $\vec{v}$  linearno nezavisni. Posmatrajmo tačke u ravni  $O, A, B, C$  takve da  $\vec{OA} = \vec{u}, \vec{OB} = \vec{v}, \vec{OC} = \vec{w}$ . Obeležimo tačke  $X$  i  $Y$  na pravim  $OA$  i  $OB$  tako da je  $OXC Y$  paralelogram. Važi  $\vec{OX} = \alpha \vec{OA}$  i  $\vec{OY} = \beta \vec{OB}$ . Tada:

$$\vec{OX} + \vec{OY} = \vec{OC} = \alpha \vec{OA} + \beta \vec{OB} \implies \alpha \vec{OA} + \beta \vec{OB} - \vec{OC} = \vec{0}$$

što je kraj dokaza.

**T1.4:** U prostoru postoje tri linearno nezavisna vektora, a svaka četiri su linearno zavisni. Dokaz je potpuno analogan dokazu [T1.3](#).

## 2.3 Koordinate vektora i tačaka

*Baza i dimenzija vektorskog prostora, koordinate vektora u bazi, primer, reper  $Oe$ , koordinate tačke u reperu, primer, koordinate vektora  $\vec{AB}$  preko koordinata tačaka  $A, B$  (dokaz).*

**Definicija baze:** Baza je maksimalan skup linearno nezavisnih vektora.

**Definicija dimenzije:** Dimenzija je broj vektora u bazi.

**Koordinate vektora u bazi:** Ako je baza vektorskog prostora  $e = (\vec{e}_1, \vec{e}_2)$ , tada se svaki vektor može zapisati kao  $\vec{v} = \alpha_1 \vec{e}_1 + \alpha_2 \vec{e}_2$  i kažemo da su njegove koordinate  $(\alpha_1, \alpha_2)$ . Njih zapisujemo sa  $[\vec{v}]_e = [\alpha_1, \alpha_2]^T$ .

**Reper  $Oe$ :** Ako fiksiramo bazu  $e$  i tačku  $O$ ,  $Oe$  ćemo zvati reperom ili koordinatnim sistemom.

**Koordinate tačke u reperu:** Koordinate tačke  $X$  u reperu  $Oe$  su:  $[X]_{Oe} := [\vec{OX}]_e$ .

**Koordinate vektora  $\vec{AB}$  preko koordinata tačaka  $A$  i  $B$ :**

$$[\vec{AB}]_e = [\vec{AO} + \vec{OB}]_e = [\vec{AO}]_e + [\vec{OB}]_e = -[\vec{OA}]_e + [\vec{OB}]_e = [B]_{Oe} - [A]_{Oe}$$

## 2.4 Skalarni proizvod

*Definicija, osobine, pojam ON baze, formula za skalarni proizvod u ON bazi (dokaz), računanje dužina i uglova skalarnim proizvodom, primeri.*

**Definicija skalarnog proizvoda:** Skalarni proizvod vektora  $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{V}$  je definisan kao  $\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\angle \vec{u} \vec{v})$ .

**Osobine:**

- (1)  $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$  (simetričnost)
- (2)  $\vec{u} \cdot (\alpha \vec{v} + \beta \vec{w}) = \alpha(\vec{u} \cdot \vec{v}) + \beta(\vec{u} \cdot \vec{w})$  (linearnost)
- (3)  $\vec{u} \cdot \vec{u} = |\vec{u}|^2 \geq 0$  (pozitivnost)
- (4)  $\vec{u} \cdot \vec{u} = 0 \iff \vec{u} = 0$  (nedegenerisanost)

**Definicija ON baze:** ON baza je svaka baza  $e = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  za koju važi da je svaki vektor jedinični i svaka dva su međusobno ortogonalna. Važi:  $\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i = j \end{cases}$ .

**Formula za skalarni proizvod u ON bazi:** Neka za vektore  $\vec{v}, \vec{u} \in \mathbb{V}$  važi  $\vec{v} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2$  i  $\vec{u} = y_1 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2$ . Tada je:

$$\begin{aligned} \vec{v} \cdot \vec{u} &= (x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2) \cdot (y_1 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2) \\ &= x_1 y_1 (\vec{e}_1 \cdot \vec{e}_1) + x_2 y_1 (\vec{e}_1 \cdot \vec{e}_2) + x_1 y_2 (\vec{e}_2 \cdot \vec{e}_1) + x_2 y_2 (\vec{e}_2 \cdot \vec{e}_2) \\ &= x_1 y_1 + x_2 y_2 \end{aligned}$$

**Računanje dužine skalarnim proizvodom:**  $|\vec{v}| = \sqrt{|\vec{v}|^2} = \sqrt{\vec{v} \cdot \vec{v}}$ .

**Računanje ugla skalarnim proizvodom:**  $\angle \vec{u} \vec{v} = \arccos\left(\frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{u}| |\vec{v}|}\right)$

Skalarni proizvod  $\vec{u} \cdot \vec{v}$  možemo da zapišemo i kao  $u^T v$  gde su  $u$  i  $v$  redom kolone koordinata vektora  $\vec{u}$  i  $\vec{v}$ .

## 2.5 Vektorski proizvod

*Orijentacija u ravni, orijentacija u prostoru, definicija vektorskog proizvoda, osobine, vektorski proizvod baznih vektora ON+ baze, formula za vektorski proizvod u ON+ bazi (dokaz), matrica vektorskog množenja (dokaz), računanje površine i orijentacije trougla vektorskim proizvodom (dokaz), kolinearnost tačaka, da li tačka pripada trouglu (dokaz), primeri.*

**Orijentacija u ravni:** Pozitivna ako je obrnuta od smera kazaljke na satu, inače negativna.

**Orijentacija u prostoru:** Koristimo pravilo desne ruke.

**Definicija vektorskog proizvoda:** Pravac vektorskog proizvoda je normalan na ravan koju obrazuju vektori  $\vec{u}$  i  $\vec{v}$ . Intenzitet vektorskog proizvoda  $|\vec{u} \times \vec{v}| = |\vec{u}||\vec{v}| \sin(\angle \vec{u} \vec{v})$ . Smer je takav da je baza  $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \times \vec{v})$  pozitivno orijentisana.

**Osobine:**

$$(1) \quad \vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u} \quad (\text{antisimetričnost})$$

$$(2) \quad (\alpha \cdot \vec{u} + \beta \cdot \vec{v}) \times \vec{w} = \alpha \cdot (\vec{u} \times \vec{w}) + \beta \cdot (\vec{v} \times \vec{w}) \quad (\text{linearnost})$$

**Vektorski proizvod baznih vektora u ON+ bazi:**

Vektorski proizvod baznih vektora u ON+ bazi vidimo iz tabele desno. Takođe, na osnovu tabele možemo da napravimo krug sa kog čitamo rezultate. Vektore  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  i  $\vec{e}_3$  postavimo u krug i strelicama povežemo  $\vec{e}_1$  sa  $\vec{e}_2$ ,  $\vec{e}_2$  sa  $\vec{e}_3$  i  $\vec{e}_3$  sa  $\vec{e}_1$ . Tada, na primer, ako tražimo  $\vec{e}_2 \times \vec{e}_1$  vidimo da strelica pokazuje sa  $\vec{e}_1$  na  $\vec{e}_2$  pa je znak negativan, a jedini neiskorišćen vektor je  $\vec{e}_3$  pa je rešenje  $-\vec{e}_3$ .

$\times$	$\vec{e}_1$	$\vec{e}_2$	$\vec{e}_3$
$\vec{e}_1$	$\vec{0}$	$-\vec{e}_3$	$\vec{e}_2$
$\vec{e}_2$	$\vec{e}_3$	$\vec{0}$	$-\vec{e}_1$
$\vec{e}_3$	$-\vec{e}_2$	$\vec{e}_1$	$\vec{0}$

**Formula za vektorski proizvod u ON+ bazi:** Neka su  $\vec{v}, \vec{u} \in \mathbb{V}$  i  $\vec{v} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + x_3 \vec{e}_3$ ,  $\vec{u} = y_1 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + y_3 \vec{e}_3$ . Tada:

$$\begin{aligned} \vec{v} \times \vec{u} &= (x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + x_3 \vec{e}_3) \times (y_1 \vec{e}_1 + y_2 \vec{e}_2 + y_3 \vec{e}_3) \\ &= x_1 y_1 (\vec{e}_1 \times \vec{e}_1) + x_1 y_2 (\vec{e}_1 \times \vec{e}_2) + x_1 y_3 (\vec{e}_1 \times \vec{e}_3) \\ &\quad + x_2 y_1 (\vec{e}_2 \times \vec{e}_1) + x_2 y_2 (\vec{e}_2 \times \vec{e}_2) + x_2 y_3 (\vec{e}_2 \times \vec{e}_3) \\ &\quad + x_3 y_1 (\vec{e}_3 \times \vec{e}_1) + x_3 y_2 (\vec{e}_3 \times \vec{e}_2) + x_3 y_3 (\vec{e}_3 \times \vec{e}_3) \\ &= x_1 y_1 \vec{0} + x_1 y_2 \vec{e}_3 - x_1 y_3 \vec{e}_2 \\ &\quad - x_2 y_1 \vec{e}_3 + x_2 y_2 \vec{0} + x_2 y_3 \vec{e}_1 \\ &\quad + x_3 y_1 \vec{e}_2 - x_3 y_2 \vec{e}_1 + x_3 y_3 \vec{0} \\ &= \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix} \end{aligned}$$

**Matrica vektorskog množenja:**  $\vec{v}_\times$  je matrica vektorskog množenja za fiksirani vektor  $\vec{v}$ . Kada se ona pomnoži nekim vektorom  $\vec{u}$  dobija se  $\vec{v} \times \vec{u}$ . Izvodi se izračunavanjem  $\vec{v} \times \vec{e}_1$  (prva kolona),  $\vec{v} \times \vec{e}_2$  (druga kolona),  $\vec{v} \times \vec{e}_3$  (treća kolona). Neka je  $\vec{v} = x_1 \vec{e}_1 + x_2 \vec{e}_2 + x_3 \vec{e}_3$ .

$$\text{Tada } \vec{v}_\times = \begin{bmatrix} 0 & x_3 & -x_2 \\ -x_3 & 0 & x_1 \\ x_2 & -x_1 & 0 \end{bmatrix}.$$

**Površina trougla ABC:**

$$P_{ABC} = \frac{1}{2} a h_a = \frac{1}{2} |\vec{BC}| |\vec{BA}| \sin(\angle \vec{BA} \vec{BC}) = \frac{1}{2} |\vec{BC} \times \vec{BA}|$$

**Orijentacija trougla ABC:** Trougao ABC u reperu  $Oe$  je zadat sa  $[A]_{Oe} = (x_1, x_2)^T$ ,  $[B]_{Oe} = (y_1, y_2)^T$  i  $[C]_{Oe} = (z_1, z_2)^T$ . Njegove koordinate možemo da proširimo sa  $[A]_{Oe} =$

$(x_1, x_2, 0)^T$ ,  $[B]_{Oe} = (y_1, y_2, 0)^T$  i  $[C]_{Oe} = (z_1, z_2, 0)^T$ . Kažemo da je trougao  $ABC$  pozitivno orijentisan ako je  $\vec{AB} \times \vec{AC}$  istog pravca i smera kao  $\vec{e}_3$ .

**Kolinearnost tačaka:** Tri tačke su kolinearne ako je "površina trougla" koji obrazuju 0. Dakle  $\frac{1}{2} \cdot |\vec{BC} \times \vec{AC}| = 0$ .

**Da li tačka pripada trouglu:** Tačka  $P$  pripada trouglu  $ABC$  ako su trouglovi  $ABP$ ,  $BCP$  i  $CAP$  iste orijentacije.

## 2.6 Mešoviti proizvod

*Definicija, osobine, formula za mešoviti proizvod u ON+ bazi (dokaz), zapremina paralelopipeda - T1.7 (dokaz), zapremina tetraedra, orijentacija baze prostora, nezavisnost tri vektora prostora, primeri.*

**Definicija mešovitog proizvoda:**  $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = (\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}$ .

**Osobine:**

- (1)  $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = -[\vec{v}, \vec{u}, \vec{w}]$  (antisimetričnost)
- (2)  $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = [\vec{v}, \vec{w}, \vec{u}]$  (cikličnost)
- (3)  $[\alpha \cdot \vec{u} + \beta \cdot \vec{v}, \vec{w}, \vec{z}] = \alpha \cdot [\vec{u}, \vec{w}, \vec{z}] + \beta \cdot [\vec{v}, \vec{w}, \vec{z}]$  (linearnost)

**Formula za mešoviti proizvod u ON+ bazi:**

$$[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = (\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ x_{\vec{u}} & y_{\vec{u}} & z_{\vec{u}} \\ x_{\vec{v}} & y_{\vec{v}} & z_{\vec{v}} \end{vmatrix} \cdot \vec{w} = \text{*sredi se*} = \begin{vmatrix} x_{\vec{u}} & y_{\vec{u}} & z_{\vec{u}} \\ x_{\vec{v}} & y_{\vec{v}} & z_{\vec{v}} \\ x_{\vec{w}} & y_{\vec{w}} & z_{\vec{w}} \end{vmatrix}$$

**T1.7:** Zapremina paralelopipeda jednaka je mešovitom proizvodu tri vektora.

**Dokaz:** Neka je dat paralelopiped  $ABCD A_1 B_1 C_1 D_1$  i neka su  $\vec{AB} = \vec{u}$ ,  $\vec{AD} = \vec{v}$  i  $\vec{AA}_1 = \vec{w}$ . Tada je zapremina  $V = P_{ABCD} \cdot h = |\vec{u} \times \vec{v}| \cdot h = ||\vec{u} \times \vec{v}| \cdot \vec{w}| \cos(\angle(\vec{u} \times \vec{v}) \vec{w})| = |(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}| = |[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}]|$ .

**Zapremina tetraedra:**  $\frac{1}{6} |[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}]|$ .

**Dokaz:** Tražimo zapreminu tetraedra  $ABDA_1$ . Dopunimo tetraedar do paralelopipeda  $ABCD A_1 B_1 C_1 D_1$ . On je izgrađen od dve trostrane prizme  $ABDA_1 B_1 D_1$  i  $BCDB_1 C_1 D_1$  koje su jednakih jednakih zapremina. Posmatrajmo trostranu prizmu  $ABDA_1 B_1 D_1$ . Iz nje možemo da izdvojimo tetraedre  $ABDA_1$ ,  $BDA_1 B_1$  i  $DA_1 B_1 D_1$ . Tetraedri  $ABDA_1$  i  $BDA_1 B_1$  imaju iste površine baza  $ABA_1$  i  $BA_1 B_1$  i iste visine iz tačke  $D$  pa su im i zapremine iste. Tetraedri  $ABDA_1$  i  $DA_1 B_1 D_1$  imaju iste površine baza  $AA_1 D$  i  $DA_1 D_1$  i iste visine iz tačke  $B$  pa su im i zapremine iste. Dakle, trostrana prizma  $ADCA_1 B_1 D_1$  se sastoji od tri tetraedra jednakih zapremina. Zapremina tetraedra  $ABDA_1$  je jedna šestina zapremine što se i tražilo paralelopipeda.

**Orijentacija baze prostora:** Ako je  $[\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3] > 0$  onda je orijentacija pozitivna.

**Nezavisnost tri vektora prostora:** Tri vektora su nezavisna ako je zapremina paralelopipeda koji obrazuju veća od nule.



## 2.7 Težište, centar mase i baricentričke koordinate

*Zakon poluge, rešavanje zakona poluge centrom mase dve tačke, centar mase tri tačke, "rešavanje trougla" centrom mase tri tačke, centar mase  $n$  tačaka, težište  $n$  tačaka, dokaz da definicija težišta trougla ne zavisi od tačke  $O$  - vežbe, primeri, baricentričke koordinate.*

**Zakon poluge:** Iz jednakosti momenta sila se izvodi zakon poluge  $|AT| : |TB| = m_B : m_A$  ili vektorski  $m_A \overrightarrow{TA} + m_B \overrightarrow{TB} = \vec{0}$ .

**Centar mase tačaka  $A(m_A)$  i  $B(m_B)$ :**  $\overrightarrow{OT} = \frac{1}{m_A + m_B} (m_A \overrightarrow{OA} + m_B \overrightarrow{OB})$ .

**Centar mase tri tačke:**  $\overrightarrow{OT} = \frac{1}{m_A + m_B + m_C} (m_A \overrightarrow{OA} + m_B \overrightarrow{OB} + m_C \overrightarrow{OC})$ .

**Centar mase  $n$  tačaka:**  $\frac{1}{m_{A_1} + \dots + m_{A_n}} (m_{A_1} \overrightarrow{OA_1} + \dots + m_{A_n} \overrightarrow{OA_n}) = \overrightarrow{OT}$ .

**Težište  $n$  tačaka:** Težište  $n$  tačaka se dobija kada su sve mase jednake. Neka važi  $m_{A_1} = \dots = m_{A_n} = m$ . Tada je:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{OT} &= \frac{1}{m_{A_1} + \dots + m_{A_n}} (m_{A_1} \overrightarrow{OA_1} + \dots + m_{A_n} \overrightarrow{OA_n}) \\ &= \frac{1}{nm} (m \overrightarrow{OA_1} + \dots + m \overrightarrow{OA_n}) \\ &= \frac{1}{n} (\overrightarrow{OA_1} + \dots + \overrightarrow{OA_n}) \end{aligned}$$

**Dokaz da definicija težišta trougla ne zavisi od tačke  $O$ :** Neka su date tačke  $A$ ,  $B$ ,  $C$  i njihove mase i neka važi  $m_A + m_B + m_C = M$ . Tada:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{OT} &= \frac{1}{M} (m_A \overrightarrow{OA} + m_B \overrightarrow{OB} + m_C \overrightarrow{OC}) \\ \overrightarrow{OS} + \overrightarrow{ST} &= \frac{1}{M} (m_A (\overrightarrow{OS} + \overrightarrow{SA}) + m_B (\overrightarrow{OS} + \overrightarrow{SB}) + m_C (\overrightarrow{OS} + \overrightarrow{SC})) \\ \overrightarrow{OS} + \overrightarrow{ST} &= \frac{1}{M} (m_A \overrightarrow{SA} + m_B \overrightarrow{SB} + m_C \overrightarrow{SC}) + \overrightarrow{OS} \\ \overrightarrow{ST} &= \frac{1}{M} (m_A \overrightarrow{SA} + m_B \overrightarrow{SB} + m_C \overrightarrow{SC}) \end{aligned}$$

**Baricentričke koordinate:** Baricentričke koordinate tačke  $M$  su mase koje je potrebno dodeliti tačkama  $A_1, \dots, A_n$  tako da tačka  $M$  postane njihov centar mase. Baricentričke koordinate se dele na homogene i nehomogene. U slučaju  $n$  tačaka  $A_1(m_{A_1}), \dots, A_n(m_{A_n})$ , homogene baricentričke koordinate će biti  $(m_{A_1} : \dots : m_{A_n})$ . Homogene baricentričke koordinate su određene do na proporcionalnost. Za normalizovane ili nehomogene baricentričke koordinate važi da je  $m_{A_1} + \dots + m_{A_n} = 1$ . Za proizvoljne mase  $m_{A_1}, \dots, m_{A_n}$  nehomogene baricentričke koordinate dobijamo sa:  $(\frac{m(A_1)}{m(A_1) + \dots + m(A_n)}, \dots, \frac{m(A_n)}{m(A_1) + \dots + m(A_n)})$ .

## 2.8 Transformacije koordinata vektora i tačaka

*Matrica prelaska, veza koordinata vektora u različitim bazama, primer, transformacija koordinata tačaka - formule (1.23, 1.24) izvođenje, primer.*

**Matrica prelaska:** Matrica u kojoj se u  $i$ -toj koloni nalaze koordinate  $i$ -tog vektora nove baze u staroj bazi.

**Transformacije koordinata tačaka:** Pretpostavimo da iz repera  $Oe$  prelazimo u reper  $Qf$ . Dodatno, neka je  $C$  matrica prelaska iz baze  $e$  u bazu  $f$ . Tada:

$$[X]_{Qf} = [\overrightarrow{QX}]_f = [\overrightarrow{QO}]_f + [\overrightarrow{OX}]_e = [O]_{Qf} + C[\overrightarrow{OX}]_e = [O]_{Qf} + C[X]_{Oe} \quad (1.23)$$

Ako je  $[X]_{Oe} = x'$ ,  $[X]_{Qf} = x$  i  $[O]_{Qf} = q$ , tada dobijamo  $x = q + Cx'$  (1.24).

## 2.9 Transformacije koordinata u ON bazama ravni

*Slučaj baza iste orijentacije, matrica rotacije, osobine matrice rotacije, slučaj baza različite orijentacije, matrica refleksije, osobine matrica refleksije, grupe  $SO(2)$  i  $O(2)$ .*

**Slučaj baza iste orijentacije:** Neka su dati ON reperi ravni  $Oe$  i  $Qf$  koji su iste orijentacije. Želimo da pređemo iz  $Oe$  u  $Qf$ . Označimo sa  $\phi$  ugao  $\angle \vec{e}_1 \vec{f}_1$ . Tada važe jednakosti  $\vec{f}_1 = \cos(\phi)\vec{e}_1 + \sin(\phi)\vec{e}_2$  i  $\vec{f}_2 = -\sin(\phi)\vec{e}_1 + \cos(\phi)\vec{e}_2$ . Dakle  $[\vec{f}_1]_e = (\cos(\phi), \sin(\phi))^T$  i  $[\vec{f}_2]_e = (-\sin(\phi), \cos(\phi))^T$ . Odavde dobijamo formulu za ON repere iste orijentacije:  $x = q + \begin{bmatrix} \cos(\phi) & -\sin(\phi) \\ \sin(\phi) & \cos(\phi) \end{bmatrix} x'$ .

**Matrica rotacije:**  $R_\phi = \begin{bmatrix} \cos(\phi) & -\sin(\phi) \\ \sin(\phi) & \cos(\phi) \end{bmatrix}$  je matrica rotacije vektora za ugao  $\phi$ . Rotira se u pozitivnom smeru.

**Osobine matrica rotacije:**

- (1)  $(R_\phi)^{-1} = R_{-\phi} = (R_\phi)^T$
- (2)  $\det(R_\phi) = 1$
- (3)  $R_\phi \cdot R_\psi = R_{\phi+\psi} = R_\psi \cdot R_\phi$

**Slučaj baza različite orijentacije:** Neka su dati ON reperi ravni  $Oe$  i  $Qf$  koji su različite orijentacije. Želimo da pređemo iz  $Oe$  u  $Qf$ . Označimo sa  $\phi$  ugao  $\angle \vec{e}_1 \vec{f}_1$ . Tada važe jednakosti  $\vec{f}_1 = \cos(\phi)\vec{e}_1 + \sin(\phi)\vec{e}_2$  i  $\vec{f}_2 = \sin(\phi)\vec{e}_1 - \cos(\phi)\vec{e}_2$ . Dakle  $[\vec{f}_1]_e = (\cos(\phi), \sin(\phi))^T$  i  $[\vec{f}_2]_e = (\sin(\phi), -\cos(\phi))^T$ . Odavde dobijamo formulu za ON repere različite orijentacije:  $x = q + \begin{bmatrix} \cos(\phi) & \sin(\phi) \\ \sin(\phi) & -\cos(\phi) \end{bmatrix} x'$ .

**Matrica refleksije:**  $S_\phi = \begin{bmatrix} \cos(\phi) & \sin(\phi) \\ \sin(\phi) & -\cos(\phi) \end{bmatrix}$  je matrica refleksije u odnosu na vektor  $\vec{p}$ . Prvi vektor baze koja se transformiše gradi sa vektorom  $\vec{p}$  ugao  $\frac{\phi}{2}$ .

**Osobine matrica refleksije:**

$$(1) (S_\phi)^{-1} = (S_\phi)^T$$

$$(2) (S_\phi)^2 = E$$

$$(3) \det(S_\phi) = -1$$

$$(4) S_\phi S_\psi = R_{\phi-\psi}$$

**Grupa  $SO(2)$ :**  $SO(2) = \{R_\phi \mid \phi \in \mathbb{R}\}$  je specijalna ortogonalna grupa reda 2. Broj 2 označava da se posmatra ravan.

**Grupa  $O(2)$ :**  $O(2) = SO(2) \cup \{S_\phi \mid \phi \in \mathbb{R}\} = \{A \in Gl_2(\mathbb{R}) \mid A^{-1} = A^T\}$  je ortogonalna grupa reda 2. Broj 2 označava da se posmatra ravan.

## 2.10 Afina preslikavanja

*Definicija, pasivna i aktivna tačka gledišta, osobine afinih preslikavanja (T5.2) (dokaz), određenost afinog preslikavanja sa tri para odgovarajućih tačaka, predstavljanje afinih preslikavanja ravni  $3 \times 3$  matricama, translacija, rotacija (oko  $O$  i oko proizvoljne tačke), refleksija u odnosu na pravu, skaliranje, smicanje, primeri.*

**Definicija afinih preslikavanja:** Neka je  $\bar{f} : \mathbb{V} \rightarrow \mathbb{V}$  linearno preslikavanje vektorskog prostora koji je pridružen prostoru tačaka  $\mathbb{E}$ . Afino preslikavanje  $f : \mathbb{E} \rightarrow \mathbb{E}$  je preslikavanje tačaka koje je indukovano sa  $\bar{f}$  u smislu da važi sledeća ekvivalencija za svake dve tačke  $M$  i  $N$ :

$$f(M) = M' \wedge f(N) = N' \iff \bar{f}(\overrightarrow{MN}) = \overrightarrow{M'N'}$$

**Pasivna tačka gledišta:** Posmatramo istu tačku iz više repera. Tada se njene različite koordinate odnose na koordinate u različitim reperima.

**Aktivna tačka gledišta:** Posmatramo istu tačku u istom reperu pre i posle nekog afinog preslikavanja. Tada se njene različite koordinate odnose na koordinate pre i posle preslikavanja.

**Teorema:** Svako afino preslikavanje  $f : \mathbb{E} \rightarrow \mathbb{E}$  indukovano linearnim preslikavanjem  $\bar{f} : \mathbb{V} \rightarrow \mathbb{V}$  u fiksiranom reperu  $Oe$ , ima oblik:  $[f(M)]_{Oe} = [\bar{f}]_e[M]_{Oe} + [f(O)]_{Oe}$ .

**Dokaz:**

$$\begin{aligned} [f(M)]_{Oe} - [f(O)]_{Oe} &= [\overrightarrow{Of(M)}]_e - [\overrightarrow{Of(O)}]_e = [\overrightarrow{Of(M)}]_e + [\overrightarrow{f(O)O}]_e \\ &= [\overrightarrow{f(O)f(M)}]_e = [\overrightarrow{f(OM)}]_e = [\bar{f}]_e[\overrightarrow{OM}]_e \\ &= [\bar{f}]_e[M]_{Oe} \\ [f(M)]_{Oe} &= [\bar{f}]_e[M]_{Oe} + [f(O)]_{Oe} \end{aligned}$$

**Napomena:** Kolone matrice  $[\bar{f}]_e$  su zapravo slike baznih vektora baze  $e$  ( $i$ -ta kolona će biti  $\bar{f}(\vec{e}_i)$ ).

**Osobine afinih preslikavanja ravni (T5.2):**

- (1) Preslikaju prave u prave.

**Dokaz:** S obzirom da je svako afino preslikavanje indukovano linearnim preslikavanjem vektorskog prostora, a linearno preslikavanje vektorskog prostora čuva kolinearnost, tada i afino preslikavanje čuva kolinearnost, odnosno slika prave u prave.

- (2) Čuvaju razmeru kolinearnih duži.

**Dokaz:** Analogno prošloj osobini.

- (3) Čuvaju paralelnost pravih.

**Dokaz:** Ako se posmatraju po dve tačke na dve paralelne prave, dobijamo 2 kolinearna vektora. Odavde se analogno završava dokaz.

- (4) Odnos površina slike i originala jednak je  $|det(a_{ij})|$ .

**Dokaz:** Napomenimo da je  $a_{ij}$  zapravo matrica  $[\bar{f}]_e$ . Zbog jednostavnijeg zapisa i jer je reper fiksiran ćemo izostaviti reper iz zapisa. Neka je  $f(O) = O'$ ,  $f(A) = A'$  i  $f(B) = B'$ . Površina trougla  $OAB$  je  $\frac{1}{2} \cdot |det(\vec{OA}, \vec{OB})|$ , a površina trougla  $O'A'B'$  je  $\frac{1}{2} \cdot |det(\vec{O'A'}, \vec{O'B'})|$ . Takođe su  $\vec{O'A'} = a_{ij} \cdot \vec{OA}$  i  $\vec{O'B'} = a_{ij} \cdot \vec{OB}$ . Za kraj, koristimo svojstvo  $det(A \cdot B) = det(A) \cdot det(B)$ .

$$\begin{aligned} 1 &= \frac{det(\vec{OA}, \vec{OB})}{det(\vec{OA}, \vec{OB})} \\ det(a_{ij}) &= \frac{det(a_{ij} \cdot \vec{OA}, a_{ij} \cdot \vec{OB})}{det(\vec{OA}, \vec{OB})} \\ det(a_{ij}) &= \frac{det(\vec{O'A'}, \vec{O'B'})}{det(\vec{OA}, \vec{OB})} \end{aligned}$$

- (5) Čuvaju centar mase i baricentričke koordinate.

**Dokaz:** Sledi direktno iz čuvanja razmere.

- (6) Preslikavanja za koje važi  $det(a_{ij}) > 0$  čuvaju orijentaciju, inače menjaju.

**Dokaz:** Po algebarskoj definiciji, dve baze su iste orijentacije ako je determinanta matrice prelaska iz jedne u drugu veća od nule. Ovo je aktivna varijanta ove definicije.

**Određenost afinog preslikavanja sa tri para odgovarajućih tačaka:** Ako su date tri nekolinearne tačke i njihove slike može se odrediti jedinstveno afino preslikavanje ravni.

**Translacija:**  $\mathcal{T}_{\vec{t}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & x_t \\ 0 & 1 & y_t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ , gde je  $\vec{t} = (x_t, y_t)$  vektor za koji se translira.

**Rotacija oko  $O$ :**  $\mathcal{R}_\phi = \begin{bmatrix} \cos(\phi) & -\sin(\phi) & 0 \\ \sin(\phi) & \cos(\phi) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ , gde je  $\phi$  ugao za koji se rotira.

**Rotacija oko proizvoljne tačke:**  $\mathcal{T}_{\overrightarrow{OM}} \circ \mathcal{R}_\phi \circ \mathcal{T}_{\overrightarrow{MO}}$ , gde je  $M$  tačka oko koje rotiramo, a  $\phi$  ugao za koji rotiramo.

**Refleksija u odnosu na pravu koja prolazi kroz  $O$ :**  $\mathcal{S}_{p_0} = \begin{bmatrix} \cos(\phi) & \sin(\phi) & 0 \\ \sin(\phi) & -\cos(\phi) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ ,

gde je  $\frac{\phi}{2}$  ugao između  $x$  ose i  $p_0$ . Refleksija u odnosu na pravu koja prolazi kroz proizvoljnu tačku se dobija analogno kao rotacija.

**Skaliranje sa centrom u tački  $O$ :**  $\mathcal{H}_{\lambda_1, \lambda_2} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ , gde je  $\lambda_1$  koeficijent skaliranja u pravcu prvog baznog vektora, a  $\lambda_2$  koeficijent skaliranja u pravcu drugog baznog vektora. Skaliranje sa centrom u proizvoljnoj tački analogno rotaciji.

**Smicanje:** Smicanje preslikava kvadrat u pravougaonik iste površine. Matrice smicanja:

$\mathcal{S}_x(\lambda) = \begin{bmatrix} x & \lambda & 0 \\ 0 & y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ , gde je  $\lambda$  koeficijent smicanja u pravcu  $x$  ose.

$\mathcal{S}_y(\lambda) = \begin{bmatrix} x & 0 & 0 \\ \lambda & y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ , gde je  $\lambda$  koeficijent smicanja u pravcu  $y$  ose.

## 2.11 Izometrije ravni i prostora

*Definicija, direktne i indirekne izometrije, ortogonalne matrice i njihova determinanta, opis afinih transformacija ravni (pitanje 9), rotacija oko prave u prostoru, rotacije oko koordinatnih osa, Rodrigezova formula, refleksija u odnosu na ravan (računanje), Prva Ojlerova teorema, Ojlerovi uglovi, Druga Ojlerova teorema, veza sopstvenih i svetskih rotacija - smisao, slučaj zaključanog žiroskopa.*

**Definicija izometrije:** Preslikavanje koje čuva dužine u prostoru  $\mathbb{E}$  proizvoljne dimenzije.

**Direktne izometrije:** Čuvaju orijentaciju (kretanja).

**Indirekne izometrije:** Menjaju orijentaciju.

**Ortogonalna matrica i njena determinanta:** Matrica  $A$  za koju važi  $AA^T = E$ . Za determinantu ortogonalne matrice važi  $1 = \det(E) = \det(AA^T) = \det(A)\det(A^T) = \det(A)\det(A) = \det(A)^2$ .

**Opis afinih transformacija ravni:** [Pitanje 9](#).

**Matrica rotacije oko  $x$  ose:**  $\mathcal{R}_x(\phi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\phi) & -\sin(\phi) \\ 0 & \sin(\phi) & \cos(\phi) \end{bmatrix}$

**Matrica rotacije oko  $y$  ose:**  $\mathcal{R}_y(\phi) = \begin{bmatrix} \cos(\phi) & 0 & -\sin \phi \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin(\phi) & 0 & \cos(\phi) \end{bmatrix}$

**Matrica rotacije oko  $z$  ose:**  $\mathcal{R}_z(\phi) = \begin{bmatrix} \cos(\phi) & -\sin \phi & 0 \\ \sin(\phi) & \cos(\phi) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

**Rotacija oko proizvoljne prave koja sadrži  $O$  (Rodríguezova formula):** Neka je dat ON reper  $Oe$  i neka su date tačka  $M$  i prava  $p_0$  koja sadrži tačku  $O$  i ugao  $\phi$  za koji rotiramo tačku  $M$  oko prave  $p_0$ . Neka je jedinični vektor pravca prave  $p_0$  vektor  $\vec{p}$ . Posmatrajmo ravan  $\alpha$  koja sadrži tačku  $M$  i njen normalni vektor je vektor  $\vec{p}$ . Neka je  $\alpha \cap p_0 = \{O'\}$  i neka su  $\vec{x} = \overrightarrow{OM}$ ,  $\vec{x}_1 = \overrightarrow{OO'}$  i  $\vec{x}_2 = \overrightarrow{O'M}$ . Tada:

$$\begin{aligned} \vec{x} &= \vec{x}_1 + \vec{x}_2 = \lambda \vec{p} + \vec{x}_2 \\ \vec{p} \cdot \vec{x} &= \lambda(\vec{p} \cdot \vec{p}) + \vec{p} \cdot \vec{x}_2 = \lambda|\vec{p}|^2 = \lambda \end{aligned}$$

Označimo sa  $p, x, x_1, x_2$  kolone koordinata vektora  $\vec{p}, \vec{x}, \vec{x}_1, \vec{x}_2$ . Tada za  $x_1$  dobijamo  $x_1 = p\lambda = p(p^T x) = (pp^T)x$ , a za  $x_2$  dobijamo  $x_2 = x - x_1 = Ex - (pp^T)x = (E - pp^T)x$ . Neka je sada  $M'$  tačka koja se dobija rotacijom tačke  $M$  oko prave  $p$  za ugao  $\phi$ . Možemo da posmatramo ortogonalnu bazu  $(\vec{p}, \vec{x}_2, \vec{p} \times \vec{x}_2)$ . Tada je:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{O'M'} &= \cos(\phi)\vec{x}_2 + \sin(\phi)(\vec{p} \times \vec{x}_2) \\ &= \cos(\phi)\vec{x}_2 + \sin(\phi)(\vec{p} \times (\vec{x}_1 + \vec{x}_2)) \\ &= \cos(\phi)\vec{x}_2 + \sin(\phi)(\vec{p} \times \vec{x}) \end{aligned}$$

Na kraju dobijamo koordinate tačke  $M'$ :

$$[M']_{Oe} = [\overrightarrow{OM'}]_e = [\overrightarrow{OO'}]_e + [\overrightarrow{O'M'}]_e = (pp^T)x + \cos(\phi)(E - pp^T)x + \sin(\phi)\vec{p} \times x$$

Možemo da izdvojimo matricu  $[R_p(\phi)]_e = p \cdot p^T + \cos(\phi) \cdot (E - p \cdot p^T) + \sin(\phi) \cdot \vec{p} \times$  koju nazivamo Rodríguezova formula.

**Refleksija u odnosu na ravan koja sadrži  $O$ :** Neka je dat ON reper  $Oe$   $\alpha$  ravan koja prolazi kroz  $O$  zadata jediničnim normalnim vektorom  $\vec{p}$  i neka je data tačka  $M$  na koju hoćemo da primenimo refleksiju u odnosu na ravan i neka se tom refleksijom dobija tačka  $M'$ . Neka je  $\alpha \cap MM' = \{O'\}$ . Dobijamo  $\overrightarrow{OM'} = \overrightarrow{OM} + \overrightarrow{MM'} = \overrightarrow{OM} - 2\overrightarrow{O'M}$ . Neka su sa  $p$  i  $x$  označene koordinate vektora  $\vec{p}$  i  $\overrightarrow{OM}$ .

Analogno sa pitanjem za Rodríguezovu formulu:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{O'M} &= \lambda \vec{p} \\ \vec{p} \cdot \overrightarrow{O'M} &= \vec{p} \cdot (\overrightarrow{O'O} + \overrightarrow{OM}) = \vec{p} \cdot \overrightarrow{OM} = \lambda \end{aligned}$$

Odavde, u koordinatama dobijamo  $[\overrightarrow{O'M}]_e = (pp^T)x$ . Na kraju dobijamo koordinate preslikane tačke:

$$[\overrightarrow{OM'}]_e = Ex - 2(pp^T)x$$

Možemo da izdvojimo matricu:  $[S_\alpha]_e = E - 2pp^T$  koju nazivamo matrica refleksije u odnosu na ravan.

**Prva Ojlerova teorema:** Svako kretanje koje ima fiksiranu tačku  $O'$  se može predstaviti kao rotacija oko neke orijentisane prave koja sadrži tačku  $O'$ .

**Druga Ojlerova teorema:** Svako kretanje koje fiksira  $O$  se može izraziti kao kompozicija tri sopstvene rotacije oko koordinatnih osa:  $R_{Ox_2}(\phi) \circ R_{Oy_1}(\theta) \circ R_{Oz}(\psi)$  gde su uglovi  $\phi, \psi \in [0, 2\pi)$ ,  $\theta \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ . Uglovi  $\phi, \theta, \psi$  se nazivaju Ojerovi uglovi. Prvom rotacijom se  $Oxyz$  slika u  $Ox_1y_1z_1$ , drugom rotacijom u  $Ox_2y_2z_2$  i trećom rotacijom u  $Ox_3y_3z_3$ .

**Veza sopstvenih i svetskih koordinata:**  $[R_{Ox_2}(\phi) \circ R_{Oy_1}(\theta) \circ R_{Oz}(\psi)]_e = R_{Oz}(\psi) \circ R_{Oy}(\theta) \circ R_{Ox}(\phi)$ .

**Slučaj zaključanog žiroskopa:** Javlja se kada se ravni  $Oxy$  i  $Oy_3z_3$  poklope. Tada je  $|Oz| = |Ox_3|$  zbog čega imamo jedan stepen slobode manje.

## 2.12 Kvaternioni

*Definicija, sabiranje, množenje, osobine, inverzni kvaternion, primeri, konjugacija kvaternionom i izometrije.*

**Definicija kvaterniona:**  $\mathbb{H} = \{xi + yj + zk + w \mid x, y, z, w \in \mathbb{R}\}$ , gde su  $i, j$  i  $k$  imaginarne jedinice.

**Sabiranje kvaterniona:** Normalno.

**Množenje kvaterniona:**  $ij = k = -ji$  i  $i^2 = j^2 = k^2 = -1$ .

**Realni i imaginarni deo:** Realni deo:  $\mathcal{R}(q) = w$ , imaginarni deo:  $\mathcal{I}(q) = xi + yj + zk = \vec{v}$ . Važi  $q = xi + yj + zk + w = \mathcal{I}(q) + \mathcal{R}(q) = [(x, y, z), w] = [\vec{v}, w]$ .

**Osobine:**

$$(1) \quad q + q_1 = [\vec{v}, w] + [\vec{v}_1, w_1] = [\vec{v} + \vec{v}_1, w + w_1]$$

$$(2) \quad qq_1 = [\vec{v}, 0][\vec{v}_1, 0] = [\vec{v} \times \vec{v}_1, -\langle \vec{v}, \vec{v}_1 \rangle]$$

$$(3) \quad qq_1 = [\vec{v}, w_1][\vec{v}_1, w_1] = [\vec{v} \times \vec{v}_1 + w\vec{v}_1 + w_1\vec{v}, ww_1 - \langle \vec{v}, \vec{v}_1 \rangle]$$

Napomena:  $\langle \vec{v}, \vec{u} \rangle$  je drugi zapis za skalarni proizvod.

**Konjugovani kvaternion:**  $\bar{q} = -xi - yj - zk + w$ .

**Inverzni kvaternion:**  $qq^{-1} = 1$ . Osobina:  $q\bar{q} = |q|^2 \implies q^{-1} = \frac{\bar{q}}{|q|^2}$ .

**Konjugacije kvaternionom:** Svaki kvaternion različit od nule određuje konjugaciju:  $C_q = qpq^{-1}$ . Dve konjugacije su iste ako i samo ako važi  $q = \lambda h$ , gde je  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Konjugacija kvaternionom **Izometrije:**  $q = [\vec{v} \sin(\frac{\alpha}{2}), \cos(\frac{\alpha}{2})]$  je rotacija oko jediničnog vektora  $\vec{v}$  za ugao  $\alpha$  u pozitivnom smeru.

## 2.13 Afina geometrija ravni

*Predstavljanje prave, razne jednačine pravih, normalni vektor prave, vektor pravca prave, presek dve prave zadate jednačinama, presek pravih zadatih tačkom i vektorom pravca (dokaz), presek dve duži, parametarsko zadavanje trougla, paralelograma.*

**Implicitna jednačina prave:**  $ax + by + c = 0$ .

**Parametarska jednačina prave:**  $M(t) = P + t\vec{p}$ .

**Normalni vektor:** Iz implicitnog zapisa možemo da pročitamo normalni vektor  $\vec{n}_p = (a, b)$ .

**Vektor pravca:** Iz parametarskog zapisa možemo da pročitamo vektor pravca  $\vec{p}$ .

**Presek pravih:** Dobija se rešavanjem dve jednačine prave sa dve nepoznate.

**Presek dve duži:** Duž  $AB$  možemo da zadamo parametarski sa  $M(t) = A + t\vec{AB}$ ,  $t \in [0, 1]$ . Za presek dve duži određujemo tačku preseka kao za prave, a zatim određujemo da li za obe prave važi da je  $t \in [0, 1]$ .

**Parametarsko zadavanje trougla i paralelograma:** Trougao možemo da zadamo sa  $M(t_1, t_2) = A + t_1\vec{AB} + t_2\vec{AC}$ ,  $t_1, t_2 \in [0, 1]$ ,  $t_1 + t_2 \leq 1$ . Paralelogram možemo da zadamo sa  $M(t_1, t_2) = A + t_1\vec{AB} + t_2\vec{AC}$ ,  $t_1, t_2 \in [0, 1]$ .

## 2.14 Ravan u prostoru

*Zadavanje ravni tačkom i normalnim vektorom (dokaz), skiciranje ravni, specijalni slučajevi ravni, parametarska jednačina ravni, jednačina ravni kroz 3 tačke, primeri.*

**Zadavanje ravni tačkom i normalnim vektorom:** Neka je dat normalni vektor  $\vec{n}_\alpha = (a, b, c)^T$  i tačka  $P = (x_1, y_1, z_1)$  koja pripada ravni. Posmatrajmo tačku sa ravni  $A = (x, y, z)$ . Važi da je  $\vec{PA} \cdot \vec{n}_\alpha = 0$ . Odavde:  $\vec{PA} \cdot \vec{n}_\alpha = (x - x_1, y - y_1, z - z_1) \cdot (a, b, c) = ax + by + cz - (ax_1 + by_1 + cz_1) = 0$ . Ako obeležimo  $d = -(ax_1 + by_1 + cz_1)$  dobijamo  $ax + by + cz + d = 0$ .

**Skiciranje ravni:** Skiciranje ravni može da se vrši tako što se prvo izračunaju i označe preseči sa osama.

**Parametarska jednačina ravni:**  $M(t, s) = A + t\vec{v} + s\vec{u}$ , gde je  $A$  tačka koja pripada ravni, a  $\vec{v}$  i  $\vec{u}$  su nekolinearni vektori paralelni sa ravni.

**Jednačina ravni kroz tri tačke:** Ako su date nekolinearne tačke  $A$ ,  $B$  i  $C$ , tada je jednačina ravni:  $M(t, s) = A + t\vec{AB} + s\vec{AC}$ . Ako su tačke kolinearne ne može se jednoznačno odrediti ravan koja ih sadrži.



## 2.15 Prava u prostoru

*Parametarska i "kanonska" jednačina prave, prava AB i podela duži AB na jednake delove, prava kao presek dve ravni, pramen ravni, primeri.*

**Parametarska jednačina:**  $M(t) = A + t\vec{p}$ , gde je  $A$  tačka na pravoj, a  $\vec{p}$  je vektor pravca.

**"Kanonska" jednačina:** "Kanonska" je pod navodnicima jer nešto što je kanonsko bi trebalo da bude jedinstveno, ali ova jednačina nije jedinstvena. Kanonska jednačina prave:  $\frac{x-x_0}{p_x} = \frac{y-y_0}{p_y} = \frac{z-z_0}{p_z} = t$ .

**Prava AB:** Ako su date dve različite tačke  $A$  i  $B$  možemo jednoznačno da odredimo pravu koja prolazi kroz njih formulom  $M(t) = A + t\vec{AB}$ .

**Podela duži AB na jednake delove:** Ako želimo da podelimo duž  $AB$  na  $n$  jednakih delova i želimo da nađemo  $m$ -tu tačku podele to radimo po formuli:  $T_m = A + \vec{AB} \cdot \frac{m}{n}$ , važi da je  $T_0 = A$  i  $T_n = B$ .

**Prava kao presek dve ravni:** Dobija se kao rešenje sistema dve jednačine od tri nepoznate. Može da nema rešenja (ravni su paralelne), ima beskonačno mnogo rešenja koja formiraju pravu (ravni se seku po pravoj) ili ima beskonačno mnogo rešenja koja formiraju ravan (ravni se poklapaju).

**Pramen ravni:** Ako se dve ravni seku po pravoj, njihovom linearnom kombinacijom se dobija svaka ravan koja sadrži tu pravu i ovo se naziva pramen ravni. U opštem primeru, neka je  $\alpha : a_1x + b_1y + c_1z + d_1 = 0$  i  $\beta : a_2x + b_2y + c_2z + d_2 = 0$ . Tada je pramen ravni:  $\lambda_1 \cdot (a_1x + b_1y + c_1z + d_1) + \lambda_2(a_2x + b_2y + c_2z + d_2) = 0$ .

## 2.16 Međusobni položaji pravih i ravni

*Međusobni položaji dve prave (zadatih tačkom i vektorom pravca) u prostoru, međusobni položaj prave i ravni, međusobni položaji dve ravni, mimoilazne prave, zajednička normala - T4.3 (dokaz), rastojanje mimoilaznih pravih - T4.4 (dokaz).*

**Međusobni položaj dve prave:** Dve prave mogu da budu paralelne, mimoilazne, da se poklapaju i da se seku. Možemo da rešavamo dve jednačine sa dve nepoznate. Ako postoji jedno rešenje onda se seku. Ako postoji beskonačno mnogo rešenja onda se poklapaju. Ako nema rešenja a vektori su kolinearni onda su prave paralelne. Ako ništa od prethodnog ne važi onda su mimoilazne.

**Međusobni položaj prave i ravni:** Prava i ravan mogu da budu paralelne, da se seku ili da ravan sadrži pravu. Ako sistem jednačina ima jedinstveno rešenje onda se seku, ako ima beskonačno mnogo rešenja onda ravan sadrži pravu, inače su paralelne.

**Međusobni položaj dve ravni:** Dve ravni mogu da se poklapaju, budu paralelne ili da se seku. Slučajevi su analogni slučajevima međusobnog položaja prave i ravni.

**Mimoilazne prave** Prave preko kojih ne može da se postavi ravan.

**T4.3:** Mimoilazne prave  $p$  i  $q$  imaju jedinstvenu zajedničku normalu.

**Dokaz:** Neka su date prave  $p$  i  $q$ . Vektor pravca prave  $n$  koja je normalna na obe prave će biti  $\vec{p} \times \vec{q}$  gde su  $\vec{p}$  i  $\vec{q}$  vektori pravca pravih  $p$  i  $q$ . Sve prave čiji su vektori pravca ortogonalni i sa  $\vec{p}$  i sa  $\vec{q}$  i koje seku pravu  $p$  će pripadati ravni  $\alpha$  koja se konstruiše jednom tačkom sa prave  $p$  i vektorima  $\vec{p}$  i  $\vec{p} \times \vec{q}$ . Analogno možemo da konstruišemo ravan  $\beta$  koja će sadržati sve prave čiji su vektori pravca ortogonalni i sa  $\vec{p}$  i sa  $\vec{q}$  i koje seku pravu  $q$ . Presek ove dve ravni će biti prava  $n$  koja je jedinstvena jer su  $p$  i  $q$  mimoilazne. Prava  $n$  je normalna na prave  $p$  i  $q$  jer je njen koeficijent pravca  $\vec{p} \times \vec{q}$  i seče ih po konstrukciji.

**T4.4** Rastojanje između mimoilaznih pravih je:  $\frac{\|\vec{p}, \vec{q}, \vec{PQ}\|}{|\vec{p} \times \vec{q}|}$  gde su  $P$  i  $\vec{p}$  tačka i vektor pravca prave  $p$ , a  $Q$  i  $\vec{q}$  tačka i vektor pravca prave  $q$ .

**Dokaz:** U brojiocu je zapravo zapremina paralelopipeda, a u imeniocu je površina baze pa se deljenjem tačno dobija visina koju tražimo.

## 2.17 Projekcije

*Normalna projekcija na ravan Oxy (je linearno preslikavanje), normalna projekcija na proizvoljnu ravan (dokaz), centralna projekcija, formule centralne projekcije iz  $C(0,0,0)$  na ravan  $z = f$ , kartografske projekcije, definicija i formule stereografska projekcija.*

**Normalna projekcija na ravan Oxy:** Matrica  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  je matrica normalne

projekcije na ravan Oxy.

**Normalna projekcija na proizvoljnu ravan:** Neka je  $\alpha$  ravan koja prolazi kroz  $O$  zadata jediničnim normalnim vektorom  $\vec{p}$  i neka je data tačka  $M$  koju hoćemo da projektujemo na ravan i neka se tom projekcijom dobija tačka  $M'$ . Označimo kolone vektora  $\vec{p}$ ,  $\vec{OM}$  i  $\vec{OM'}$  redom sa  $p, x, x'$ . Tada, analogno dokazu formule refleksije u odnosu na ravan, dobijamo formulu:  $x' = (E - pp^T)x$ .

**Centralna projekcija:** Za centralnu projekciju je potrebno da fiksiramo ravan na koju projektujemo i tačku u odnosu na koju projektujemo (iz koje posmatramo).

**Formula centralne projekcije u odnosu na tačku  $C(0,0,0)$  na ravan  $z = d$ :** Posmatrajmo proizvoljnu tačku  $M(x, y, z)$ . Neka je njena projekcija tačka  $M'(x', y', z')$ . Tada je  $x' = \frac{d}{z}x$ ,  $y' = \frac{d}{z}y$  i  $z' = \frac{d}{z}z = d$ . Ovo možemo izraziti matrično preko homogenih koordinata. Neka je  $x' = \frac{x'_1}{x'_4}$ ,  $y' = \frac{x'_2}{x'_4}$  i  $z' = \frac{x'_3}{x'_4}$ . Tada se centralna projekcija može predstaviti

formulom: 
$$\begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \\ x'_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d & 0 & 0 & 0 \\ 0 & d & 0 & 0 \\ 0 & 0 & d & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}.$$

**Kartografske projekcije:** Projektuju zakrivljene površine na ravan.

**Stereografska projekcija definicija:** Specijalan slučaj centralne projekcije, vrsta kartografske projekcije kojom se jedinična sfera projektuje na ravan. Centar projekcije je neka tačka sfere, a ravan na koju se projektuje tangira sferu.

**Stereografska projekcija izvođenje formula:** Neka je  $C = (0, 0, 1)$  i  $z = -1$ . Posmatrajmo tačku na lopti  $M = (x, y, z)$  i pravu  $p(\lambda) = C + \lambda \overrightarrow{CM}$ . Važi  $x' = \lambda x$ ,  $y' = \lambda y$  i  $z' = \lambda z + \lambda = -1$ . Odavde dobijamo  $\lambda = \frac{1}{1-z}$ . Na kraju dobijamo formule stereografske projekcije:  $x' = \frac{x}{1-z}$ ,  $y' = \frac{y}{1-z}$  i  $z' = -1$ .

## 2.18 Uglovi između pravih i ravni

*Merenje uglova (stepeni, radijani, nagib u procentima), ugao između 2 prave, ugao između prave i ravni, ugao između dve ravni, ugao između pljosni tetraedra (na dva načina), računski primeri.*

**Merenje uglova:** Veza stepena i radijana:  $180^\circ = \pi$ . Radijan predstavlja odnos dužine luka i dužine poluprečnika. Merenje nagiba u procentima: Ako merimo ugao između hipotenuze i jedne katete i dužina te katete je  $a$ , a dužina druge katete je  $b$ , tada će nagib biti  $\frac{b}{a}100\%$ . Dakle, ako je dužina jedne katete 1 metar, a dužina druge katete 5 centimetara, tada će nagib hipotenuze biti 5%.

**Ugao između dve prave:** Određuje se kao ugao između vektora pravca tih pravih.

**Ugao između prave i ravni:** Određuje se kao  $\frac{\pi}{2} - \angle \vec{n}_\alpha \vec{p}$  gde je  $\vec{n}_\alpha$  normalni vektor ravni, a  $\vec{p}$  vektor pravca prave.

**Ugao između dve ravni:** Ugao između njihovih normalnih vektora.

**Ugao između pljosni tetraedra:**

- (1) Posmatrajmo jediničnu kocku  $ABCD A' B' C' D'$ . Tačke  $A, C, B'$  i  $D'$  formiraju pravilni tetraedar. Lako možemo da odredimo koordinate ovih tačaka.
- (2) Posmatrajmo pravilni jedinični tetraedar  $ABCD$ . Označimo sredinu stranice  $AB$  sa  $M$ . Izdvojimo trougao  $MDC$ . Zanima nas ugao  $\angle CMD$ . Važi  $|MD| = \frac{\sqrt{3}}{2}$ ,  $|DC| = 1$  i  $|MC| = \frac{\sqrt{3}}{2}$ . Preko kosinusne teoreme za trougao  $CMD$  kod ugla  $\angle CMD$  dobijamo  $|DC|^2 = |MD|^2 + |MC|^2 - 2|MD||MC|\cos(\angle CMD)$ , odakle je  $\angle CMD = \arccos(\frac{1}{3})$ .

## 2.19 Rastojanja

*Rastojanje između tačke i prave (sa izvođenjem), rastojanje između tačke i ravni (dokaz), rastojanje između mimoilaznih pravih (pitanje 16).*

**Rastojanje između tačke i prave:** Neka je data prava  $p$  i tačka  $A$  čije rastojanje se traži. Možemo da izaberemo neku tačku  $P$  na pravoj i da izračunamo površinu paralelograma zadatog vektorima:  $\overrightarrow{AB}$  i  $\vec{p}$ . Tada se tražena visina dobija formulom  $d(A, p) = \frac{|\overrightarrow{AB} \times \vec{p}|}{|\vec{p}|}$ .

**Rastojanje između tačke i ravni:** Potpuno analogno osim što se umesto površine i dužine koristi zapreina i površina.

**Rastojanje između mimoilaznih pravih:** [pitanje 16](#).