```
In[1]:= (*Kodutöö NR 3
 Siim Erik Pugal
 179411YAFB*)
 (*parabool, XY ja F*)
funkt = y^2 - 2px;
XY = {x, Sqrt[2px]};
F = \{p / 2, 0\};
(*X ja Y muut*)
muut = XY - F;
sirge = \{x \rightarrow XY[[1]] + t muut[[1]], y \rightarrow XY[[2]] + t muut[[2]]\};
(*t avaldatud x ja y vaart*)
tvaart = Solve[(funkt /. sirge) == 0, t];
 (*Avaldatud x ja y*)
tv = Simplify[sirge /. tvaart[[2]]];
 (*Ainult x ja y väärtused*)
XU = \{x, y\} /. tv;
 (*Keskpunkt K*)
K = Mean[{XY, XU}];
 (*Raadiuse pikkus*)
R = Simplify[Sqrt[(XY[[1]] - K[[1]])^2 + (XY[[2]] - K[[2]])^2]];
 (*K-s \times asendatud \lambda-ga*)
Kasen = K /. x \rightarrow \lambda;
 (*R-s \ x \ asendatud \ \lambda-ga*)
Rasen = R /. x \rightarrow \lambda;
 (* Parve võrrand *)
parvor = (x - Kasen[[1]])^2 + (y - Kasen[[2]])^2 - Rasen^2;
 (* Tuletis parve võrrandist λ järgi *)
dparvor = D[parvor, \lambda];
mahised = Solve[Eliminate[{dparvor == 0, parvor == 0}, \lambda], x];
mahis = mahised[[1]];
 (*Sisestan p ja x väärtused*)
 (* Uus keskkoht *)
KU = K /. \{p \rightarrow 2, x \rightarrow \lambda\};
 (* Uus raadius *)
RU = R /. \{p \rightarrow 2, x \rightarrow \lambda\};
 (* Ringide valemid *)
ylemised = Table[\{KU[[1]] + RU Cos[t], KU[[2]] + RU Sin[t]\}, \{\lambda, 1, 20\}];
alumised = Table[\{KU[[1]] + RU Cos[t], -KU[[2]] + RU Sin[t]\}, \{\lambda, 1, 20\}];
 (* Ringide ja parabooli graafikud *)
ringid1 = ParametricPlot[ylemised, {t, 0, 2 Pi}];(*ringid*)
ringid2 = ParametricPlot[alumised, {t, 0, 2 Pi}];(*ringid*)
parabool = ParametricPlot[{{t, 2 Sqrt[t]}, {t, -2 Sqrt[t]}},
    {t, 0, 20}, PlotStyle → {{Blue, Thickness[0.006]}}];
punktid = Table[\{x /. mahis[[1]] /. p \rightarrow 2, i\}, \{i, -15, 15\}];
mahisjoon = ListLinePlot[punktid, PlotStyle → {Red, Thickness[0.01]}];
fookus = Graphics[{AbsolutePointSize[5], Red, Point[{1, 0}]}];
Show[fookus, mahisjoon, ringid1, ringid2, parabool, AspectRatio → Automatic,
  PlotRange → Automatic, Axes → True, GridLines → Automatic, Frame → True]
```

