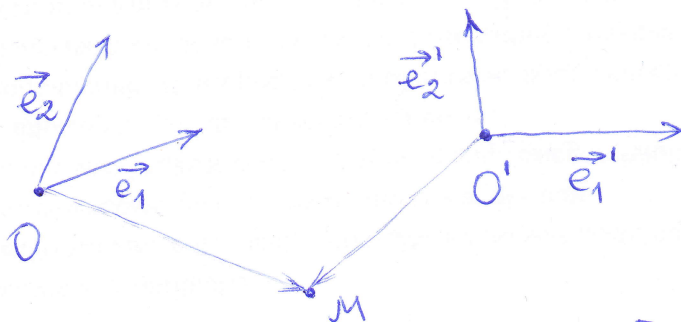


## ОБЩА СМЯНА НА КООРДИНАТНА СИСТЕМА В РАВНИНАТА

Нека  $K = O \vec{e}_1 \vec{e}_2 \rightarrow K' = O' \vec{e}'_1 \vec{e}'_2$



Нека т.  $M(x, y)$  относно  $K \Leftrightarrow \vec{OM} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2$  и  
т.  $M(x', y')$  относно  $K' \Leftrightarrow \vec{O'M'} = x'\vec{e}'_1 + y'\vec{e}'_2$

В матричен запис — нека

$$e = (\vec{e}_1 \ \vec{e}_2), \quad e' = (\vec{e}'_1 \ \vec{e}'_2), \quad x = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \quad x' = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix},$$

$$\text{То } \vec{OM} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 = (\vec{e}_1 \ \vec{e}_2) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \underline{eX} \text{ и аналогично}$$
$$\vec{O'M'} = (\vec{e}'_1 \ \vec{e}'_2) \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \underline{e'X'}.$$

Нека т.  $O'(a, b)$  относно  $K$ , т.е.  $\vec{OO'} = a\vec{e}_1 + b\vec{e}_2$ .

В матричен запис, ако  $A = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ , то  $\vec{OO'} = \underline{eA}$ .

Нека  $T$  е матрицата на прехода от базата  $e$  към базата  $e'$ , т.е.  $e \xrightarrow{T} e' \Leftrightarrow \underline{e' = eT}$ .

Знаем, че  $\det(T) \neq 0$ . В сила е:

- $\det(T) > 0 \Leftrightarrow e$  и  $e'$  са еднакво ориентирани;
- $\det(T) < 0 \Leftrightarrow e$  и  $e'$  са противоположно ориентирани.

$$\text{Нека } T = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} \\ d_{21} & d_{22} \end{pmatrix}. \text{ Тогава } \begin{cases} \vec{e}'_1 = d_{11}\vec{e}_1 + d_{21}\vec{e}_2 \\ \vec{e}'_2 = d_{12}\vec{e}_1 + d_{22}\vec{e}_2 \end{cases}$$

От това следва че на Мал имаме:

$$\vec{OM} = \vec{OO'} + \vec{O'M} \Leftrightarrow$$

$$eX = eA + e'X' \Leftrightarrow$$

$$eX = eA + eTX' \Leftrightarrow$$

$$X = A + TX' \Leftrightarrow$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} \\ d_{21} & d_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} x = d_{11}x' + d_{12}y' + a \\ y = d_{21}x' + d_{22}y' + b \end{cases}$$

формули за обща  
свѝз на координатна  
система в равнина

1) Транслация:  $K = O\vec{e}_1\vec{e}_2 \rightarrow K' = O'\vec{e}'_1\vec{e}'_2$ , като  
 $\vec{e}'_1 = \vec{e}_1$  и  $\vec{e}'_2 = \vec{e}_2$ .  $\Rightarrow T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = E$ .

Векторът  $\vec{OO'}$  ( $a, b$ ) определя новото положение  
на координатното начало  $O'$  и се нарича вектор  
на транслацията. Формули за транслация в  
равнината

$$\begin{cases} x = x' + a \\ y = y' + b \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{(транслация в декартови координати} \\ \text{не е линейно преобразуване)} \end{array}$$

2) Ротация на ортонормирана КС  
(на отделен файл)