

1. Napište souřadnice vektorů báze β v bázi β' , když

$$\vec{x}_\beta = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \vec{x}_{\beta'}$$

2. Mějme podmnožinu \mathbb{R}^2 , která tvoří jednodimenzionální afinní prostor $(\mathcal{A}, \mathcal{V}, \varphi)$ a obsahuje vektory $[-1, 1]^\top$ a $[1, 1]^\top$. Nakreslete afinní prostor \mathcal{A} , lineární prostor \mathcal{V} a napište nějakou soustavu lineárních rovnic, aby množina jejich řešení byla shodná s množinou \mathcal{A} .
3. Přijměme následující definici. Hodnota matice $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ je rovna dimenzi prostoru, který získáme jako $\{A\vec{x} \mid \vec{x} \in \mathbb{R}^n\}$. Podle této definice dokažte, že matice

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

má hodnotu 2.

4. Najděte matice všech homografií, které nechávají počátek souřadné soustavy na místě a bod $[1, 0]^\top$ zobrazují na přímku $x = y$.
5. Mějme dva obrazy vázané fundamentální maticí

$$F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Bod X se promítá do prvního obrazu do bodu $[1, 1]^\top$ a do druhého obrazu na přímku $[1, 1, 1]^\top$. Napište souřadnice bodu, do kterého se X do druhého obrazu promítá.

6. Mějme dvě kamery. První kamera má projekční matici

$$P_1 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

Dvojice kamer má fundamentální matici

$$F = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Najděte všechny projekční matice P_2 .

1. Write the coordinates of vectors of basis β in basis β' , when

$$\vec{x}_\beta = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \vec{x}_{\beta'}$$

2. Let us have a subset of \mathbb{R}^2 which forms a one-dimensional affine space $(\mathcal{A}, \mathcal{V}, \varphi)$ and contains vectors $[-1, 1]^\top$ and $[1, 1]^\top$. Draw the affine space \mathcal{A} , linear space \mathcal{V} and write some system of linear equations, such that the set of its solutions is equal to the subset \mathcal{A} .
3. Consider the following definition. The rank of matrix $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ is equal to the dimension of space obtained as $\{A\vec{x} \mid \vec{x} \in \mathbb{R}^n\}$. According to this definition prove that matrix

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

has rank 2.

4. Find matrices of all homographies which fix the origin of the coordinate system and project point $[1, 0]^\top$ on a line $x = y$.
5. Let us have two images bound by a fundamental matrix

$$F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Point X projects in the first image into point $[1, 1]^\top$ and in the second image on a line $[1, 1, 1]^\top$. Write the coordinates of the point where X projects in the second image.

6. Let us have two cameras. The first camera has projection matrix

$$P_1 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

The two cameras have fundamental matrix

$$F = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Find all projection matrices P_2 consistent with P_1 and F .

Use additional paper sheets if necessary.