

Jiménez Arteaga Bruno
Geometría Analítica

1. Considere el hiperboloido

$$\mathcal{H} = \{ (x, y, z) \mid x^2 + 4y^2 - 9z^2 = 1 \}$$

• Separe la relación $x - 3z = \beta(1 + 2y)$

$$x + 3z = \gamma(1 - 2y)$$

y encuentre las condiciones bajo las cuales la recta $P_0(x_0, y_0, z_0)$ y su vector dirección, intersección de los planos, se encuentran en el hiperboloido

• Dado obtenemos los vectores dirección de los planos

$$\text{de } x - 3z = \beta(1 + 2y) \Rightarrow x - 3z - \beta 2y = \beta$$

$$\Rightarrow (1, -2\beta, -3) \cdot (x, y, z) = \beta$$

$$\Rightarrow \vec{n}_1 = (1, -2\beta, -3) \text{ es el vector dirección del plano}$$

$$\text{y } x + 3z = \gamma(1 - 2y) \Rightarrow \beta x + 2y + 3\beta z = \gamma$$

$$\Rightarrow (\beta, +2, 3\beta) \cdot (x, y, z) = \gamma$$

$$\Rightarrow \vec{n}_2 = (\beta, +2, 3\beta) \text{ es el vector dirección del plano}$$

• Utilizando el producto vectorial entre \vec{n}_1 y \vec{n}_2 encontramos el vector dirección de la recta

$$\vec{a}_1 \times \vec{a}_2 = \begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & -2\beta & -3 \\ \beta & +2 & 3\beta \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} -2\beta \cdot 3\beta - (-2\beta \cdot 3) \\ 3\beta - (-3\beta) \\ +2 - (-2\beta \cdot \beta) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6\beta^2 + 6 \\ 6\beta \\ 2\beta^2 + 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{a}_1 \times \vec{a}_2 = [-2\beta \cdot 3\beta - (-2\beta \cdot 3)]i - [3\beta - (-3\beta)]j + [+2 - (-2\beta \cdot \beta)]k$$

$$\vec{a}_1 \times \vec{a}_2 = \begin{pmatrix} -6\beta^2 + 6 \\ 6\beta \\ 2\beta^2 + 2 \end{pmatrix}$$

Para también podemos escribir a $\vec{a}(\beta) = \begin{pmatrix} 3(-\beta^2 + 1) \\ -3\beta \\ \beta^2 + 1 \end{pmatrix}$

Ahora, con la ecuación $x^2 + y^2 - 9z^2 = 0$, obtenida en clase, verificamos si $\vec{a}(\beta)$ está en el hiperboloido.

$$\circ \circ \left(3(-\beta^2 + 1) \right)^2 + \left(-3\beta \right)^2 - 9(\beta^2 + 1)^2 = 0$$

$$9(\beta^2 - 2\beta^2 + 1) + 36\beta^2 - 9(\beta^4 + 2\beta^2 + 1) = 0$$

$$36\beta^2 - 36\beta^2 = 0$$

Entonces escribimos la ecuación paramétrica de la recta por P_0 .

$$lp = P_0 + s \cdot \vec{a}(\beta) \Rightarrow lp = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 3(-\beta^2 + 1) \\ -3\beta \\ \beta^2 + 1 \end{pmatrix}$$

Por otra parte tenemos que $\mathcal{L}(\beta) = p^T A p$, donde

$$\mathcal{L}(P_0 + s \vec{a}(\beta)) = (P_0 + s \vec{a}(\beta))^T A (P_0 + s \vec{a}(\beta)) = (P_0^T + s \vec{a}(\beta)^T) A (P_0 + s \vec{a}(\beta))$$

$$= (P_0^t A + \alpha \tilde{u}(\rho)^t A) (P_0 + \alpha \tilde{u}(\rho))$$

$$= P_0^t A P_0 + P_0^t A \alpha \tilde{u}(\rho) + \alpha \tilde{u}(\rho)^t A P_0 + \alpha^2 (\tilde{u}(\rho))^t A \tilde{u}(\rho)$$

$$= \alpha^2 (\tilde{u}(\rho))^t A \tilde{u}(\rho) + \alpha (P_0^t A \tilde{u}(\rho) + \tilde{u}(\rho)^t A P_0) + P_0^t A P_0$$

y sabiendo que el determinante del segundo término obtenemos que

$$P_0^t A \tilde{u}(\rho) + \tilde{u}(\rho)^t A P_0 = \lambda_0 (3(\beta^2 + 1) + 4\lambda_0(-3\beta) - 9z_0(\beta^2 + 1) + 6(\beta^2 + 1)\lambda_0) + 4(-3\beta)\lambda_0 - 9(\beta^2 + 1)z_0$$

$$= -\lambda_0 6\beta^2 + \lambda_0 6 - 24\beta\lambda_0 - 18z_0\beta^2 - 18z_0 - \lambda_0 6z_0$$

$$= \beta^2 (-18z_0 - 6\lambda_0) - 24\beta\lambda_0 + (-18z_0 + 6\lambda_0)$$

donde analizando el discriminante de $\textcircled{1}$ tenemos que

$$\Delta = 24^2 \lambda_0^2 - 4(-18z_0 - 6\lambda_0)(-18z_0 + 6\lambda_0)$$

$$= 24^2 \lambda_0^2 + 4(18z_0 + 6\lambda_0)(\lambda_0 6 - z_0 18)$$

$$= 24^2 \lambda_0^2 + 4(\lambda_0^2 6^2 - z_0^2 18^2)$$

$$= +4 \sqrt{\lambda_0^2 6^2 + \lambda_0^2 z_0^2 - z_0^2 18^2}$$

$$= +4(6^2) [\lambda_0^2 + 4z_0^2 - 9z_0^2] = +144$$

Por lo tanto, encontramos que el valor de β_1 y β_2 es

$$\beta_1 = \frac{-24\lambda_0 - 12}{-2\lambda_0 - 3z_0} \quad \text{y} \quad \beta_2 = \frac{-24\lambda_0 + 12}{-2\lambda_0 - 3z_0}$$

Los directores que:

$$\vec{z}(\beta) = \begin{pmatrix} 3(-\beta^2 - 1) \\ -3\beta \\ \beta^2 - 1 \end{pmatrix} \text{ para } P_0(x_0, y_0, z_0) \Leftrightarrow \beta_1 = \frac{2y_0 - 1}{-x_0 - 3z_0}$$

$$\beta_2 = \frac{2y_0 + 1}{-x_0 - 3z_0}$$

Generalice el procedimiento anterior para el caso

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1, \text{ considerando el punto } P_0(x_0, y_0, z_0)$$

en el hiperboloide. Encuentre las condiciones necesarias para que los vectores directores $\vec{z}(\alpha)$ y $\vec{z}(\beta)$, sean tales que las rectas que pasan por P_0 y con esos vectores directores, estén unidas en un plano sobre el hiperboloide.

Factorizamos la ecuación del hiperboloide

$$\therefore \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1 \Rightarrow \frac{x^2}{a^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1 - \frac{y^2}{b^2}$$

$$\Rightarrow \left(\frac{x}{a} - \frac{z}{c}\right)\left(\frac{x}{a} + \frac{z}{c}\right) = \left(1 - \frac{y}{b}\right)\left(1 + \frac{y}{b}\right)$$

Donde

$$\textcircled{1} \quad \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \alpha \left(1 - \frac{y}{b}\right) \quad \textcircled{2} \quad \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \beta \left(1 + \frac{y}{b}\right)$$

$$\frac{x}{a} + \frac{z}{c} = \frac{1}{\alpha} \left(1 + \frac{y}{b}\right) \quad \frac{x}{a} + \frac{z}{c} = \frac{1}{\beta} \left(1 - \frac{y}{b}\right)$$

• Siguiendo un proceso análogo al de los primeros ejemplares obtenemos los vectores dirección $\vec{n}(a)$ y $\vec{n}(p)$

De $\textcircled{1}$ tenemos que

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} - \frac{z}{c} = d \Rightarrow \frac{x}{a} - \frac{z}{c} + \frac{y}{b} = d$$

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{a} \quad \frac{1}{b} \quad -\frac{1}{c} \right) \cdot (x, y, z) = d$$

$$\Rightarrow \vec{n}_1 = \left(\frac{1}{a}, \frac{1}{b}, -\frac{1}{c} \right) = \vec{n}_1$$

y $\frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \frac{1}{d} \left(\frac{1}{b} \right) \Rightarrow \frac{x}{a} + \frac{z}{c} - \frac{0}{b} = 1$

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{a}, -\frac{1}{b}, \frac{1}{c} \right) \cdot (x, y, z) = 1$$

$$\Rightarrow \vec{n}_2 = \left(\frac{1}{a}, -\frac{1}{b}, \frac{1}{c} \right)$$

• La línea perpendicular al vector dirección $\vec{n}(a)$ es el producto vectorial de \vec{n}_1 y \vec{n}_2

$$\vec{n}(a) = \vec{n}_1 \times \vec{n}_2 = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{1}{a} & \frac{1}{b} & -\frac{1}{c} \\ \frac{1}{a} & -\frac{1}{b} & \frac{1}{c} \end{vmatrix}$$

$$\vec{n}(a) = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{1}{a} & \frac{1}{b} & -\frac{1}{c} \\ \frac{1}{a} & -\frac{1}{b} & \frac{1}{c} \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{ab} + \frac{1}{ab} \\ -\frac{1}{ac} - \frac{1}{ac} \\ \frac{1}{ab} - \frac{1}{ab} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{ab} \\ -\frac{2}{ac} \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{n}(a) = \left(\frac{2}{ab} \hat{i} - \frac{2}{ac} \hat{j} \right)$$

• Dado que la recta es el vector dirección $\vec{n}(a)$ y ya para pasar a su forma paramétrica con $L(a): P_0 + \lambda \vec{n}(a)$

y con (2) hallamos a \vec{u}_3

$$\therefore \frac{x}{a} + \frac{z}{c} = \frac{1}{\beta} \left(1 - \frac{y}{b}\right) \Rightarrow \frac{\beta x}{a} + \frac{\beta z}{c} + \frac{y}{b} = 1$$

$$\Rightarrow \left(\frac{\beta}{a}, \frac{1}{b}, \frac{\beta}{c}\right) \cdot (x, y, z) = 1$$

$$\Rightarrow \vec{n}_3 = \left(\frac{\beta}{a}, \frac{1}{b}, \frac{\beta}{c}\right)$$

$$\text{y } \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \beta \left(1 + \frac{y}{b}\right) \Rightarrow \frac{x}{a} - \frac{\beta y}{b} - \frac{z}{c} = \beta$$

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{a}, -\frac{\beta}{b}, -\frac{1}{c}\right) \cdot (x, y, z) = \beta$$

$$\Rightarrow \vec{n}_4 = \left(\frac{1}{a}, -\frac{\beta}{b}, -\frac{1}{c}\right)$$

$\therefore \mathcal{H}(\beta) = \vec{n}_3 \times \vec{n}_4 = \left[\frac{1}{bc}(1-\beta^2), -\frac{1}{ac}, \frac{1}{ab}(1+\beta^2) \right]$, donde conservamos la forma paramétrica de la recta por P_0 con $\vec{u}(\beta)$ como vector director esta dada por $L_\beta: P_0 + \tilde{0} \mathcal{H}(\beta)$

Por otro lado cualquier recta que pase por P_0 esta definida por $L: P_0 + t \vec{u}$, y halla la expresión del parámetro t

$\mathcal{H}(\beta) = \vec{p}^t A \vec{p} = 1$, cualquier recta que pertenezca a \mathcal{H} , cumple que

$$\mathcal{H}(P_0 + t \vec{u}) = t^2 \vec{u}^t A \vec{u} + t(P_0^t A \vec{u} + \vec{u}^t A P_0) + P_0^t A P_0 = 1$$

Al hacer el análisis de la en $\mathcal{H}(P_0 + t \vec{u})$ obtendremos las condiciones para α , analizando el coeficiente del segundo término de la ecuación

$$\therefore P_0^t A \vec{u}(\alpha) + \vec{u}(\alpha)^t A P_0 = 2 \frac{2\alpha^2}{a^2 bc} + 2 \frac{2\alpha}{b^2 ca} - 2 \frac{2\alpha}{c^2 ab} = \alpha^2 + 1$$

$$= \frac{2x_0}{a^2 \cdot bc} - \frac{2y_0}{a^2 \cdot bc} + \frac{4M_0}{b^2 \cdot c \cdot a} - \frac{2z_0}{a^2 \cdot bc} - \frac{2z_0}{a^2 \cdot bc}$$

$$= \frac{4 \begin{pmatrix} -y_0 & -z_0 \\ a^2 \cdot bc & c^2 \cdot ab \end{pmatrix} + 4M_0 + \begin{pmatrix} 2x_0 & 2z_0 \\ b^2 \cdot c \cdot a & a^2 \cdot bc \end{pmatrix}}{\text{denominator}} \quad (*)$$

Podemos el determinante de (*) en forma de

$$\Delta = \begin{vmatrix} 4y_0 & 4(-2y_0 + 2z_0) & 2x_0 & 2z_0 \\ b^2 \cdot c \cdot a & a^2 \cdot bc & c^2 \cdot ab & a^2 \cdot bc \end{vmatrix}$$

$$= \frac{16y_0^2}{b^4 c^2 a^2} + 4 \begin{vmatrix} 4y_0 & 4z_0 \\ a^2 b^2 c^2 & c^4 a^2 b^2 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{16}{a^2 b^2 c^2} \begin{pmatrix} x_0^2 & y_0^2 & z_0^2 \\ a^2 & b^2 & c^2 \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{pmatrix} = \frac{16}{a^2 b^2 c^2}$$

$$d_1 = \frac{4y_0}{b^2 \cdot c \cdot a} + \frac{4}{a^2 \cdot bc} - \frac{4y_0}{b^2 \cdot c \cdot a} - \frac{4}{a^2 \cdot bc}$$

$$= \frac{4(-y_0 - z_0)}{a^2 \cdot bc} + \frac{4}{a^2 \cdot bc}$$

$$d_2 = \frac{4z_0}{b^2 \cdot c \cdot a} - \frac{4}{a^2 \cdot bc} - \frac{4z_0}{b^2 \cdot c \cdot a} + \frac{4}{a^2 \cdot bc}$$

$$= \frac{4(z_0 - z_0)}{a^2 \cdot bc} = 0$$

$$d_3 = \frac{1}{a^2 \cdot bc} \begin{pmatrix} 2x_0 + 2z_0 \\ a^2 \cdot bc & c^2 \cdot ab \end{pmatrix} - \frac{1}{a^2 \cdot bc} \begin{pmatrix} -y_0 & -z_0 \\ a^2 \cdot bc & c^2 \cdot ab \end{pmatrix}$$

$$d_2 = \frac{4z_0}{b^2 \cdot c \cdot a} - \frac{4}{a^2 \cdot bc} - \frac{4z_0}{b^2 \cdot c \cdot a} + \frac{4}{a^2 \cdot bc}$$

$$d_3 = -\frac{2x_0}{a^2 \cdot bc} + \frac{2z_0}{a^2 \cdot bc}$$

$$= \frac{2(z_0 - x_0)}{a^2 \cdot bc}$$

Para obtener el valor de β sustituyendo β en $\mathcal{H}(p_0 + t\vec{a})$, y de la ecuación de la siguiente forma de la ecuación, encontramos que

$$p_0^t A \vec{\beta} + 4(p_0^t A)^2 = 2x_0 + \beta^2 + \frac{2x_0}{b^2} - 2\beta + \frac{2z_0}{c^2} \cdot (1 + \beta^2)$$

$$= \frac{2x_0}{a^2 bc} + \frac{2x_0 \beta^2}{bca^2} + \frac{2z_0 \beta}{b^2 ac} + \frac{2z_0}{c^2 ab} + \frac{2z_0 \beta^2}{c^2 ab}$$

$$= \frac{2x_0}{bca^2} + \frac{2z_0}{c^2 ab} + \frac{2z_0 \beta}{b^2 ac} + \frac{2z_0 \beta^2}{c^2 ab} \quad (\#)$$

• Donde el determinante es $(\#)$ es

$$\Delta = \begin{pmatrix} -4x_0 \\ b^2 ac \end{pmatrix} + 4 \begin{pmatrix} 2x_0 + 2z_0 \\ bca^2 & c^2 ab \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2x_0 & 2z_0 \\ c^2 bc & c^2 ab \end{pmatrix}$$

$$= \frac{16}{a^2 b^2 c^2} \begin{pmatrix} x_0 & z_0 & z^2 \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{pmatrix} = \frac{16}{a^2 b^2 c^2}$$

$$\beta_1 = \frac{-4x_0 + 4}{b^2 ac - abc} = \frac{-4(x_0 - 1)}{bca^2 - c^2 ab}$$

$$= \frac{-x_0 ac + abc}{-x_0 bc - z_0 ab}$$

$$\beta_2 = \frac{-4x_0 - 4}{b^2 ac - abc} = \frac{-4(x_0 + 1)}{bca^2 - c^2 ab}$$

$$= \frac{-x_0 ac + abc}{-x_0 bc - z_0 ab}$$

$$= \frac{x_0 ac + abc}{x_0 bc + z_0 ab}$$