

GEOMETRÍA ANALÍTICA 2

Mendoza Luna Luis Guillermo. TRABAJO 8

1) Si en un sistema de coordenadas A escribimos

$$\alpha = -\frac{4}{5}\alpha_1 - \frac{9}{5}\beta_1 + \frac{7}{5} \quad \beta = \frac{7}{5}\alpha_1 - \frac{8}{5}\beta_1 + \frac{4}{5}$$

para α_1, β_1 de un sistema de coordenadas B, expresa α, β en términos de α, β .

Reescribimos las ecuaciones anteriores como

$$-\frac{4}{5}\alpha_1 - \frac{9}{5}\beta_1 = \alpha - \frac{7}{5} \quad \frac{7}{5}\alpha_1 - \frac{8}{5}\beta_1 = \beta - \frac{4}{5}$$

Entonces, según la regla de Cramer:

$$\alpha_1 = \frac{\begin{vmatrix} \alpha - \frac{7}{5} & -\frac{9}{5} \\ \beta - \frac{4}{5} & -\frac{8}{5} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -\frac{4}{5} & -\frac{9}{5} \\ \frac{7}{5} & -\frac{8}{5} \end{vmatrix}} = \frac{-\frac{8}{5}\alpha + \frac{56}{25} - \left(\frac{4}{5}\beta + \frac{36}{25}\right)}{\frac{32}{25} + \frac{63}{25}}$$

$$= \frac{-\frac{8}{5}\alpha + \frac{9}{5}\beta + \frac{56-36}{25}}{\frac{95}{25}} = \frac{-40}{95}\alpha + \frac{45}{95}\beta + \frac{20}{95}$$

$$= -\frac{8}{19}\alpha + \frac{9}{19}\beta + \frac{4}{19}$$

$$\beta_1 = \frac{\begin{vmatrix} -\frac{4}{5} & \alpha - \frac{7}{5} \\ \frac{7}{5} & \beta - \frac{4}{5} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -\frac{4}{5} & -\frac{9}{5} \\ \frac{7}{5} & -\frac{8}{5} \end{vmatrix}} = \frac{-\frac{4}{5}\beta + \frac{16}{25} - \left(\frac{7}{5}\alpha - \frac{49}{25}\right)}{\frac{32}{25} + \frac{63}{25}}$$

$$= \frac{-\frac{7}{5}\alpha - \frac{4}{5}\beta + \frac{16+49}{25}}{\frac{95}{25}} = \frac{-35}{95}\alpha - \frac{20}{95}\beta + \frac{65}{95} = -\frac{7}{19}\alpha - \frac{4}{19}\beta + \frac{13}{19}$$

Tomemos los sistemas de coordenadas definidos por $\{P_0(0,1), P_1(1,0), P_2(1,2)\}$ y $\{Q_0(3,0), Q_1(2,1), Q_2(5,0)\}$. Expresa cada sistema en términos del otro.

Sea $P(x, y, z)$ un punto cualquiera del plano. Entonces

$$\overrightarrow{P_0P} = \overrightarrow{P_0O} + \overrightarrow{OP} = (0, -1) + (x, y) = (x, y-1)$$

$$\overrightarrow{P_0P_1} = (1, -1)$$

$$\overrightarrow{P_0P_2} = (1, 2)$$

$$\text{Sabemos que } \overrightarrow{P_0P} = \alpha \overrightarrow{P_0P_1} + \beta \overrightarrow{P_0P_2} \Rightarrow (x, y-1) = (\alpha, -\alpha) + (\beta, 2\beta) = (\alpha+\beta, -\alpha+2\beta)$$

$$\Rightarrow x = \alpha + \beta \quad \Rightarrow \quad x + y = 1 + 3\beta \quad \Rightarrow \quad \beta = \frac{x+y-1}{3}$$

$$y = 1 - \alpha + 2\beta$$

$$\text{Y además, } \alpha = x - \beta = x - \frac{x+y-1}{3} = \frac{2x-y+1}{3}$$

Con esto hemos expresado las coordenadas α, β de la base $\{\overrightarrow{P_0P_1}, \overrightarrow{P_0P_2}\}$ en términos de x, y .

Ahora vamos a considerar la base $\{\overrightarrow{Q_0Q_1}, \overrightarrow{Q_0Q_2}\}$. Tenemos:

$$\overrightarrow{Q_0P} = \overrightarrow{Q_0O} + \overrightarrow{OP} = (-3, 0) + (x, y) = (x-3, y)$$

$$\overrightarrow{Q_0Q_1} = (-1, 1)$$

$$\overrightarrow{Q_0Q_2} = (2, 0)$$

$$\text{Como } \overrightarrow{Q_0P} = \gamma \overrightarrow{Q_0Q_1} + \delta \overrightarrow{Q_0Q_2} \Leftrightarrow (x-3, y) = \gamma(-1, 1) + \delta(2, 0) = (-\gamma, \gamma) + (2\delta, 0) \\ = (-\gamma + 2\delta, \gamma)$$

$$\Rightarrow x = 3 - \gamma + 2\delta, \quad y = \gamma$$

Con esto tenemos x, y expresadas en términos de las coordenadas γ, δ de la base $\{\overrightarrow{Q_0Q_1}, \overrightarrow{Q_0Q_2}\}$.

Sustituyendo estas expresiones para x y y en las que están involucradas α, β , tenemos

$$\alpha = \frac{2(3-\gamma+2\delta)-\gamma+1}{3} = \frac{7-3\gamma+4\delta}{3}, \quad \beta = \frac{3-\gamma+2\delta+\gamma-1}{3} = \frac{2+2\delta}{3}$$

Mendoza Luna Luis Guillermo.

Así, pues, hemos expresado las coordenadas α, β de la base $\{\vec{P}_0\vec{P}_1, \vec{P}_0\vec{P}_2\}$ en términos de la base $\{\vec{Q}_0\vec{Q}_1, \vec{Q}_0\vec{Q}_2\}$.

Para invertir los papeles despejamos γ y δ de las ecuaciones anteriores:

$$-3\gamma + 4\delta = 3\alpha - 7$$

$$2\delta = 3\beta - 2$$

$$\Rightarrow -3\gamma = -6\beta + 4 - 7 + 3\alpha \Rightarrow \gamma = \frac{3\alpha - 3 - 6\beta}{-3} = -\alpha + 2\beta + 1$$

$$\delta = \frac{3}{2}\beta - 1$$