

Patricia A. Vélez Mellado  
Geometría Analítica II

Considerar los ptos  $P_0(0, -1)$ ,  $P_1(2, 0)$  y  $P_2(-1, 1)$ :  
el vector  $\overrightarrow{P_0P}$ , donde  $P$  es cualquier pto.  $(x, y)$ ,  
puede expresarse como:

$$\begin{aligned}\overrightarrow{P_0P} &= \overrightarrow{P_0O} + \overrightarrow{OP} \\ &= (0, 1) + (x, y) \\ &= (x, 1+y)\end{aligned}$$

Pero  $\overrightarrow{P_0P}$  también puede verse como combinación  
lineal de  $\overrightarrow{P_0P_1}$  y  $\overrightarrow{P_0P_2}$ , con:

$$\begin{aligned}\overrightarrow{P_0P_1} &= (2, 1) \quad \text{y} \quad \overrightarrow{P_0P_2} = (-1, 2) \\ \Rightarrow \overrightarrow{P_0P} &= \alpha(2, 1) + \beta(-1, 2) \\ &= (2\alpha, \alpha) + (-\beta, 2\beta) = (x, y+1)\end{aligned}$$

igualando componentes:

$$\begin{aligned}(x) \quad x &= 2\alpha - \beta \\ y &= \alpha + 2\beta - 1\end{aligned}$$

la expresión anterior permite, dados  $\alpha$  y  $\beta$   
obtener  $x$  y  $y$ .

Por otro lado, si se desea conocer a  $\alpha$  y  $\beta$   
dados  $x$  y  $y$ , se resuelve el sistema

$$\begin{aligned}x &= 2\alpha - \beta \\ y &= \alpha + 2\beta - 1\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}2x &= 4\alpha \\ y &= \alpha - 1\end{aligned}$$

$$2x + y = 5\alpha - 1$$

$$\alpha = \frac{2}{5}x + \frac{1}{5}y + \frac{1}{5}$$

$$\begin{aligned}\beta &= 2\alpha - x = 2\left(\frac{2}{5}x + \frac{1}{5}y + \frac{1}{5}\right) - x \\ &= -\frac{1}{5}x + \frac{2}{5}y + \frac{2}{5}\end{aligned}$$

(i) Se obtiene:  $\alpha = \frac{2}{5}x + \frac{1}{5}y + \frac{1}{5}$

$$\alpha = \frac{2}{5}x + \frac{1}{5}y + \frac{1}{5}$$

$$\beta = -\frac{1}{5}x + \frac{2}{5}y + \frac{2}{5}$$

(ii) da los valores de  $\alpha$  y  $\beta$  conocidas  $x$  y  $y$

Considerar  $Q_0 = (2, 2)$ ,  $Q_1 = (-1, 4)$ ;  $Q_2 = (0, -3)$   
se busca transformar:

$$\{Q_0, Q_1, Q_2\} \Rightarrow \{Q_0, Q_1, Q_2\}$$

El vector  $\overrightarrow{Q_0P}$ , con  $P(x, y)$  se puede expresar como

$$\begin{aligned} \overrightarrow{Q_0P} &= \overrightarrow{Q_0O} + \overrightarrow{OP} \\ &= (-2, -2) + (x, y) = (x-2, y+2) \end{aligned}$$

Pero,  $\overrightarrow{Q_0P}$  también puede expresarse como combinación lineal de  $Q_0Q_1$  y  $Q_0Q_2$

$$\begin{aligned} \overrightarrow{Q_0P} = (x-2, y+2) &= \alpha_1 \cdot \overrightarrow{Q_0Q_1} + \beta_1 \cdot \overrightarrow{Q_0Q_2} \\ &= \alpha_1 (-3, 2) + \beta_1 (-2, -5) \\ &= (-3\alpha_1, 2\alpha_1) + (-2\beta_1, -5\beta_1) \end{aligned}$$

$$(x-2, y+2) = (-3\alpha_1 - 2\beta_1, 2\alpha_1 - 5\beta_1)$$

igualando componentes:

$$\begin{aligned} x &= -3\alpha_1 - 2\beta_1 + 2 \\ y &= 2\alpha_1 - 5\beta_1 + 2 \end{aligned}$$

Se busca transformar  $\{P_0, P_1, P_2\} \rightarrow \{Q_0, Q_1, Q_2\}$ ,  
 la expresión anterior permite obtener  
 (ii)  $x$  y  $\beta$  dados  $\alpha_1$  y  $\beta_1$ . Así que sust. en

$$\alpha = \frac{2}{5} (-3\alpha_1 - 2\beta_1 + 2) + \frac{1}{5} (2\alpha_1 - 5\beta_1 + 2) + \frac{1}{5} x$$

$$\alpha = -\frac{1}{5} \alpha_1 - \frac{3}{5} \beta_1 + \frac{2}{5} x$$

Para  $\beta$ :

$$\beta = -\frac{1}{5} (-3\alpha_1 - 2\beta_1 + 2) + \frac{2}{5} (2\alpha_1 - 5\beta_1 + 2) + \frac{2}{5} x$$

$$\beta = \frac{7}{5} \alpha_1 - \frac{8}{5} \beta_1 + \frac{4}{5} x$$

Se obtiene

$$(iii) \alpha = -\frac{1}{5} \alpha_1 - \frac{3}{5} \beta_1 + \frac{2}{5} x$$

$$\beta = \frac{7}{5} \alpha_1 - \frac{8}{5} \beta_1 + \frac{4}{5} x$$

transforma  $\{Q_0, Q_1, Q_2\} \rightarrow \{P_0, P_1, P_2\}$

Para obtener  $\{P_0, P_1, P_2\} \rightarrow \{Q_0, Q_1, Q_2\}$ , se  
 resuelve el sistema formado de (iii) con  
 respecto a  $\alpha_1$  y  $\beta_1$ .

$$7\alpha = -\frac{20}{5} \alpha_1 - \frac{63}{5} \beta_1 + \frac{49}{5} x$$

$$4\beta = \frac{28}{5} \alpha_1 - \frac{32}{5} \beta_1 + \frac{16}{5} x$$

$$7\alpha + 4\beta = -\frac{12}{5} \alpha_1 - \frac{65}{5} \beta_1 + \frac{65}{5} x$$

$$7\alpha + 4\beta = -12 \alpha_1 - 13 \beta_1 + 13 x$$

$$\beta_1 = -\frac{7\alpha}{19} - \frac{4}{19} \beta + \frac{13}{19} x$$

$$x = -\frac{4}{5}x_1 - \frac{9}{5} \left( -\frac{7}{19}x_1 - \frac{4}{19}\beta + \frac{13}{19} \right) + \frac{7}{5}$$

$$x = -\frac{4}{5}x_1 + \frac{63}{95}x_1 + \frac{36}{95}\beta - \frac{117}{75} + \frac{7}{5}$$

$$\frac{4}{5}x_1 = -\frac{32}{95}x_1 + \frac{36}{95}\beta + \frac{19}{95}$$

$$x_1 = -\frac{8}{19}x_1 + \frac{9}{19}\beta + \frac{4}{19}$$

Se obtiene

$$(iv) \quad x_1 = -\frac{8}{19}x_1 + \frac{9}{19}\beta + \frac{4}{19}$$

$$\beta_1 = -\frac{7}{19}x_1 - \frac{4}{19}\beta + \frac{13}{19}$$

Que permite transformar  $\{P_0, P_1, P_2\} \rightarrow \{Q_0, Q_1, Q_2\}$

$\mapsto$  Considerar  $P_0(0,1)$ ;  $P_1(1,0)$ ;  $P_2(1,3)$  y  $Q_0(3,0)$ ;  $Q_1(2,1)$ ;  $Q_2(5,0)$

Transformar  $\{P_0, P_1, P_2\} \rightarrow \{Q_0, Q_1, Q_2\}$

$\rightarrow$  El vector  $\vec{P_0P}$ , con  $P(x,y)$ , puede expresarse como

$$\begin{aligned} \vec{P_0P} &= \vec{P_0O} + \vec{OP} \\ &= (0, +1) + (x, y) = (x, y+1) \end{aligned}$$

Pero, también puede expresarse como combinación lineal de  $\vec{P_0P_1}$  y  $\vec{P_0P_2}$ :

$$\begin{aligned} \vec{P_0P} &= (x, y+1) = \alpha(1, -1) + \beta(1, 2) \\ &= (\alpha, -\alpha) + (\beta, 2\beta) \\ &= (\alpha + \beta, -\alpha + 2\beta) \end{aligned}$$

igualando componentes:

$$(i) \quad \begin{cases} x = \alpha + \beta \\ y = -\alpha + 2\beta + 1 \end{cases}$$

que se obtiene una expresión en las que  
dados  $x$  y  $y$  se pueden conocer  $\alpha$  y  $\beta$ .

→ Para obtener la expresión inversa, se  
resuelve el sistema dado por (i) con  
respecto a  $\alpha$  y  $\beta$ :

$$\begin{cases} x = \alpha + \beta \\ y = -\alpha + 2\beta + 1 \end{cases}$$

$$x + y = 3\beta + 1$$

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

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

Resulta:

$$(ii): \quad \alpha = \frac{2}{3}x - \frac{1}{3}y + \frac{1}{3}$$

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

→ Considerar los pto.  $Q_0$ ,  $Q_1$  y  $Q_2$ :  
el  $Q_0P$ ,  $f(x, y)$ , puede expresarse así:

$$\begin{aligned} \vec{Q_0P} &= \vec{Q_0O} + \vec{OP} \\ &= (-3, 0) + (x, y) = (-3+x, y) \end{aligned}$$

$\vec{Q_0P}$ , también se puede ver como combinación  
lineal de  $\vec{Q_0P_1}$  y  $\vec{Q_0P_2}$ :

$$\begin{aligned} \vec{Q_0P} &= (-3+x, y) = \alpha_1(-1, 1) + \beta_1(2, 0) \\ &= (-\alpha_1, \alpha_1) + (2\beta_1, 0) \end{aligned}$$

igualando componentes:

$$\begin{aligned} \text{(iii)} \quad x &= -\alpha_1 + 2\beta_1 + 3 \\ y &= \alpha_1 \end{aligned}$$

(iii) permite obtener  $x, y$  dados  $\alpha_1, \beta_1$ . La expresión inversa se obtiene resolviendo el sistema:

$$\begin{aligned} x &= -\alpha_1 + 2\beta_1 + 3 \\ y &= \alpha_1 \end{aligned}$$

$$\alpha_1 = y$$

$$x = -y + 2\beta_1 + 3$$

$$\beta_1 = \frac{1}{2}x + \frac{1}{2}y - \frac{3}{2}$$

Resulta:

$$\begin{aligned} \text{(iv)} \quad \alpha_1 &= y \\ \beta_1 &= \frac{1}{2}x + \frac{1}{2}y - \frac{3}{2} \end{aligned}$$

Se busca  $\{P_0, P_1, P_2\} \rightarrow \{Q_0, Q_1, Q_2\}$ . Sust

(i) en (iv):

$$\alpha_1 = -\alpha + 2\beta + 1$$

$$\beta_1 = \frac{1}{2}(\alpha + \beta) + \frac{1}{2}(-\alpha + 2\beta + 1) - \frac{3}{2}$$

$$\beta_1 = \frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\beta - \frac{1}{2}\alpha + \beta + \frac{1}{2} - \frac{3}{2}$$

$$\beta_1 = \frac{3}{2}\beta - 1$$

$$\Rightarrow \alpha_1 = -\alpha + 2\beta + 1$$

$$\beta_1 = \frac{3}{2}\beta - 1$$

lo que da la expresión buscada. La expresión inversa se obtiene resolviendo el sistema por  $\alpha$  y  $\beta$ .

$$\beta = \frac{2}{3}\beta_1 + \frac{2}{3}$$

$$\alpha = -\alpha_1 + 2\left(\frac{2}{3}\beta_1 + \frac{2}{3}\right) + 1$$

$$\alpha = -\alpha_1 + \frac{4}{3}\beta_1 + \frac{7}{3}$$

$$\Rightarrow \alpha = -\alpha_1 + \frac{4}{3}\beta_1 + \frac{7}{3}$$

$$\beta = \frac{2}{3}\beta_1 + \frac{2}{3}$$

esta última expresión transformada

$$\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\} \rightarrow \{\beta_1, \beta_2, \beta_3\}$$