Geometría Analítica II

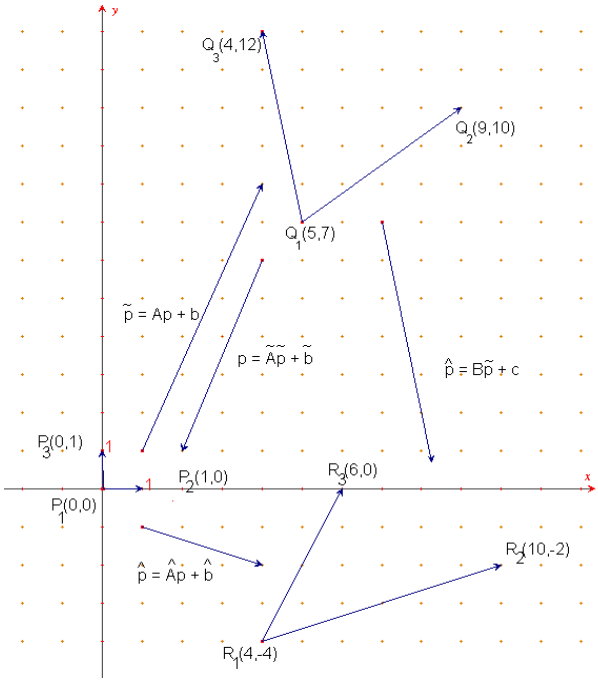
Trabajo 7

Prof. Pablo Barrera — Lunes 6 de marzo, 2006

En clase obtuvimos una representación de puntos en términos de otro sistema coordenado. La interpretación geométrica fue mapear un punto p de la representanción $\{P_1(0,0), P_2(1,0), P_3(1,0)$ a la representación $\tilde{p}$ de los puntos $\{Q_1(5,7), Q_2(9,10), Q_3(4,12)$. Este mapeo tiene una correspondencia biunívoca sobre cada punto

$$\tilde{p} = Ap + b$$

por lo cual fue posible obtener una representación de $\tilde{p}$ en el otro sistema $p = \tilde{A}\tilde{p} + \tilde{b}$. Ahora bien, con un procedimiento análogo podemos obtener sobre la colección de puntos $\{R_1(4,-4), R_2(10,-2), R_3(6,0)\}$ a los puntos p por medio del sistema $\hat{p} = \hat{A}p + \hat{b}$.



Usando adecuadamente estas transformaciones, describa aquella que transforma los puntos $\tilde{p}$ en $\hat{p}$, dada por $\hat{p} = B\tilde{p} + c$.

Fecha de entrega: Miércoles 8 de marzo, 2006