2. Задание

Докажите, что при ортогональном преобразовании сохраняется расстояние между точками.

Даны точки с координатами $(x_1; y_1)$ и $(x_2; y_2)$ расстояние между точками $L^2 = (x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2$. При переносе графика на вектор (a; b) и угол А

```
пусть z_2 = (x_2-a)
x_2' = (x_2-a)\cos A + (y_2-b)\sin A
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           w_2 = (y_2 - b)
x_1' = (x_1-a)\cos A + (y_1-b)\sin A
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            w_1 = (y_1 - b)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         z_1 = (x_1-a)
y_2' = -(x_2-a)\sin A + (y_2-b)\cos A
y_1' = -(x_1-a)\sin A + (y_1-b)\cos A
L^{2'} = ((z_2\cos A + w_2\sin A) - (z_1\cos A + w_1\sin A))^2 + ((w_2\cos A - z_2\sin A) - (w_1\cos A - z_1\sin A))^2 =
 = (z_2\cos A + w_2\sin A)^2 - 2(z_2\cos A + w_2\sin A)(z_1\cos A + w_1\sin A) + (z_1\cos A + w_1\sin A)^2 + (w_2\cos A - z_2\sin A)^2 -
 2(w_2\cos A - z_2\sin A) (w_1\cos A - z_1\sin A) + (w_1\cos A - z_1\sin A)^2 =
 = \frac{z_2^2 \cos^2 A}{2} + \frac{2}{2} \frac{z_2 \cos A}{2} \frac{w_2 \sin A}{2} + \frac{w_2^2 \sin^2 A}{2} - (2z_2 \cos A + 2w_2 \sin A)(z_1 \cos A + w_1 \sin A) + \frac{z_1^2 \cos^2 A}{2} + \frac{z_2 \cos^2 A}{2} + \frac{z_2 \cos A}{
 2z_1\cos Aw_1\sin A + w_1^2\sin^2 A + w_2^2\cos^2 A - 2w_2\cos Az_2\sin A + z_2^2\sin^2 A - (2w_2\cos A - 2z_2\sin A)(w_1\cos A - z_1\sin A)
 + w_1^2 \cos^2 A - 2 w_1 \cos A z_1 \sin A + z_1^2 \sin^2 A =
 = z_2^2(\cos^2 A + \sin^2 A) + \cos A \sin A(2z_2w_2 - 2w_2z_2) + w_2^2(\sin^2 A + \cos^2 A) + z_1^2(\cos^2 A + \sin^2 A) + \cos A \sin A(2z_1w_1 - \cos^2 A) + cos A \sin^2 A \cos^2 A + cos^2 A \cos^2 A + cos^2 A \cos^2 A \cos
 2z_1w_1) + w_1^2(\sin^2 A + \cos^2 A) + z_1^2(\cos^2 A + \sin^2 A) - 2z_2z_1\cos^2 A - 2w_2 - z_1\sin A\cos A - 2z_2w_1\cos A\sin A -
 2w_2w_1\sin^2 A - 2w_2w_1\cos^2 A + 2z_2w_1\sin A\cos A + 2w_2z_1\cos A\sin A - 2z_2z_1\sin^2 A =
 = z_2^2 + w_2^2 + z_1^2 + w_1^2 + z_1^2 - 2z_2z_1 - 2w_2w_1 = (x_2-a)^2 + (y_2-b)^2 + (y_1-b)^2 + (x_1-a)^2 + (2a-2x_2)(x_1-a) + (2b-2y_2)
 (y_1-b) = x_2^2 - 2x_{2a} + a^2 + y_2^2 - 2y_{2b} + b^2 + y_1^2 - 2y_{2b} + b^2 + x_1^2 - 2x_{2a} + a^2 + 2ax_1 - 2x_1x_2 - 2a^2 + 2ax_2 + 2y_{2b} - 2x_1x_2 - 2x_1x
 2y_2y_1 - 2b^2 + 2y_2b = x_2^2 - 2x_1x_2 + x_1^2 + y_2^2 - 2y_2y_1 + y_1^2 = (x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2
L^2 = L'^2
```