

Práctica 1

Recta y punto

Clara Simón de Blas (clara.simon@urjc.es)
Universidad Rey Juan Carlos

Práctica I: Dado un punto $(p_1; p_2)$ del plano afín real y una recta r de ecuación $y = mx + n$, determinar si el punto

- ☐ está en la recta: $p_2 = mp_1 + n$
- ☐ encima de la recta: $p_2 > mp_1 + n$
- ☐ debajo de la recta: $p_2 < mp_1 + n$

Dada una recta $y=mx+n$ en el plano (esto es, una recta no vertical), divide a éste en dos semiplanos disjuntos definidos por la desigualdad $y<mx+n$ y por la desigualdad $y>mx+n$. Un punto p del plano se dice que está por debajo de la recta si verifica la primera desigualdad, por encima de la recta si verifica la segunda desigualdad y en la recta si verifica la igualdad.

Código 1:

```
x=(-2:2)
plot(x,x+1, type='l', xlab='x', ylab='x+1')
text(-1,1,'arriba')
text(1,-0.5,'abajo')
```

Problema: Dada una recta r en el plano de la forma $y=mx+n$ donde m y n son números reales y un punto p de coordenadas (a,b) determinar si el punto p está en la recta r , por debajo de r , o por encima de r .

Observación: No consideramos rectas verticales de la forma $x=n$ porque en esa situación el problema arriba/abajo no parece tener sentido, debería ser una versión derecha/izquierda del mismo problema.

Ejemplo 1: Sea r la recta $y=3x+2$:

Sea p el punto $(1,2)$

Representamos el punto y la recta para ver su disposición en el plano.



Luego el punto está encima de la recta.

Si la recta es vertical el problema, como señalamos antes, no está bien planteado:



Procedimiento gráfico.

La representación gráfica de la configuración recta-punto la podemos establecer como un procedimiento que al introducir la recta r de ecuación $y=mx+n$ y el punto $p=(p_1,p_2)$ represente la situación en el plano del punto y la recta dados.

Ejemplo: *Escribimos una función que represente la recta y el punto*

```
Dibujo<-function(p,r)
{
  x<-c(p[1]-1,p[1]+1)
  y<-r(x)
  a<-min(p[2],y[1])
  b<-max(p[2],y[2])
  plot(x,y, type='l', ylim=c(a,b))
  text(p[1],p[2],'o')
}
```

Ejemplo: *Llamamos a la función con un punto y una recta*

Dibujo(c(-1,3),function(x) 3*x+2)

Con este procedimiento la decisión sobre el problema arriba/abajo no es automática, sino que la gráfica visualiza el problema y permite decidir al usuario. Pero no es un algoritmo con la salida esperada.

Procedimiento de la proyección.

La idea de este procedimiento es tomar el punto de corte de la recta vertical que pasa por p y la recta r . Llamemos q a este punto. Si la segunda coordenada de p es mayor que la de q entonces está por encima de la recta, si es menor está por debajo y si son iguales es que p es un punto de r (justo por la definición de estar arriba o abajo dada inicialmente).

Retomemos el ejemplo inicial

```
p<-c(1,4)
x<-c(p[1]-2,p[1]+2)
r<-3*x+2
plot(x,r, type='l')
```

Buscamos el punto de corte de la recta vertical $x=1$ y la recta r

```
abline(v=1)
text(p[1],p[2],'o')
x=1
y=3*x+2
y
```

Obsérvese que esta intersección no es más que evaluar la función $f(x)=mx+n$ que define la recta r de ecuación $y=mx+n$ en la primera coordenada del punto.

Como 4 es menor que 5 el punto está por debajo de la recta (como ya sabíamos).

Este procedimiento se puede automatizar:



Ejemplo: punto $(1,1)$ recta $5x+1$



Procedimiento de los determinantes.

Para este procedimiento recordamos la interpretación de los determinantes como áreas de paralelogramos con un signo que depende de la orientación (volveremos sobre ello en las clases de teoría).

Empezamos con el ejemplo sencillo de tomar los vectores $(1,0)$ y $(0,1)$, que determinan un cuadrado de lado 1, por lo que su área es 1.

Ejemplo:

```
x <- c(0,1,1,0)
y <- c(0,0,1,1)
plot(-1:1, -1:1, main = paste("Poligono"))
polygon(x, y, col = "orange", lty = 1, lwd = 2, border = "blue")
```

Si tomamos la matriz:

```
A<-matrix(c(1,0,0,1), nrow=2, ncol=2, byrow = TRUE)
```

y calculamos su determinante

```
det(A)
```

Sin embargo, si tomamos la matriz siguiente, donde se han permutado la primera y la segunda fila de A:

```
B<-matrix(c(0,1,1,0), nrow=2, ncol=2, byrow = TRUE)
```

y calculamos su determinante

```
det(B)
```

Así , cuando calculamos un determinante de una matriz 2×2 estamos computando el área del paralelogramo que delimitan los dos vectores v , w correspondientes a la primera y segunda fila de la matriz, con un signo que viene determinado porque el vector v y el vector w estén orientados según la dirección de las agujas del reloj (signo negativo) o con la orientación contraria (signo positivo).

Ejemplo: paralelogramo determinado por los vectores $v=(1,2)$ y $w=(-1,1)$



El determinante de la matriz que tiene por primera fila v y por segunda w .



Sin embargo si ponemos w en la primera fila y v en la segunda.



EJERCICIO

**Calcular el área del paralelogramo descomponiéndolo
en triángulos, para ver que en efecto el área es 3.**

Por tanto parece que los determinantes van a poder resolver nuestro problema, según el siguiente esquema:

- Partimos del punto p y la recta r .
- Construimos dos puntos a y b de la recta de manera que la primera coordenada de a sea estrictamente menor que la primera coordenada de b .
- Tomamos el determinante cuya primera fila es el vector ab y su segunda fila es el vector ap .
- Si el signo de dicho determinante es positivo entonces p está encima de r , si es negativo está debajo y si es 0 entonces p está en r .

Ejemplo: Punto $p=(2,3)$ y recta $-2x+1$

Construimos a y b .

Ejemplo: Punto $p=(0,-4)$ y recta $-2*x+1$

Construimos a y b.

Este procedimiento se puede automatizar:



Comparación de los métodos

El método de los dibujos no es propiamente un algoritmo que resuelve el problema, es simplemente otra manera de verlo, evidentemente más gráfica.

El método de la proyección es muy simple, necesita sólo las operaciones de evaluar y comparar. Se generaliza mal a una recta cualquiera de la forma $Ax+By+C=0$. Dan problemas las rectas verticales y aquellas en las que $A<0$.