

J.R. Esteban

## ÁLGEBRA LINEAL Y GEOMETRÍA

Doble Grado en CC. Matemáticas e Ingeniería Informática 2019-2020

## Coordenadas baricéntricas

Dados n+1 puntos del espacio afín,  $P_0, P_1, \ldots, P_n \in \mathcal{P}$ , a cada

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n+1} \quad \text{con} \quad 1 = x_0 + x_1 + \dots + x_n \,,$$

podemos asociar un punto X de la siguiente forma:

Elegido un  $Z \in \mathcal{P}$ , definimos X mediante

$$\overrightarrow{ZX} = \sum_{j=0}^{n} x_j \overrightarrow{ZP_j}.$$

Lema. El punto X así construido es independiente de la elección de Z.

Demostración. Elegido otro punto Z<sub>0</sub>, tenemos

$$\overrightarrow{\mathrm{Z_0X}} = \overrightarrow{\mathrm{Z_0Z}} + \overrightarrow{\mathrm{ZX}} = \overrightarrow{\mathrm{Z_0Z}} + \sum_{j=0}^{n} x_j \overrightarrow{\mathrm{ZP_j}},$$

que, por ser  $1 = x_0 + x_1 + \cdots + x_n$ , se puede escribir

$$\overrightarrow{Z_0X} = \sum_{j=0}^n x_j \left( \overrightarrow{Z_0Z} + \overrightarrow{ZP_j} \right) = \sum_{j=0}^n x_j \overrightarrow{Z_0P_j}.$$

**Definición.** El punto X definido de esta manera se llama combinación baricéntrica de los puntos  $P_0, P_1, \ldots, P_n$  con coeficientes  $x_0, x_1, \ldots, x_n$ .

Se designa mediante la notación

$$X = x_0 P_0 + x_1 P_1 + \cdots + x_n P_n$$
.

**Teorema.** Dados  $P_0, P_1, \ldots, P_n$ , son equivalentes:

1.  $\mathcal{R} = \{P_0; \mathcal{B} = \{\overline{P_0P_1}, \overline{P_0P_2}, \dots, \overline{P_0P_n}\}\}$  es un sistema de referencia afín.

2. Todo  $X \in \mathcal{P}$  se puede expresar como combinación baricéntrica de los  $P_0, P_1, \ldots, P_n$  con coeficientes únicos.

Cuando es el caso, se dice que  $\{P_0, P_1, \ldots, P_n\}$  es una referencia baricéntrica y los coeficientes  $x_0, x_1, \ldots, x_n$  se llaman coordenadas baricéntricas de X respecto de la referencia baricéntrica.

Obsérvese que cada  $P_j$  tiene, en esta referencia, coordenadas baricéntricas  $\mathbf{e}_i \in \mathbb{R}^{n+1}$ .

Demostración de «1. implica 2.». Fijado un Z  $\in \mathcal{P}$ , para cada X  $\in \mathcal{P}$  existen únicos escalares  $x_1, x_2, \ldots, x_n$  tales que

$$\overrightarrow{P_0X} = x_1 \overrightarrow{P_0P_1} + x_2 \overrightarrow{P_0P_2} + \dots + x_n \overrightarrow{P_0P_n}$$

Tenemos cada  $\overrightarrow{P_0P_j} = \overrightarrow{ZP_j} - \overrightarrow{ZP_0}$ y resulta

$$\overrightarrow{ZX} = \overrightarrow{ZP_0} + \overrightarrow{P_0X}$$

$$= x_0 \overrightarrow{ZP_0} + x_1 \overrightarrow{ZP_1} + x_2 \overrightarrow{ZP_2} + \cdots + x_n \overrightarrow{ZP_n},$$

cuando ponemos  $x_0 = 1 - (x_1 + x_2 + \dots + x_n)$ .

Demostración de «2. implica 1.». Hay que demostrar que los vectores

$$\overrightarrow{P_0P_1}, \overrightarrow{P_0P_2}, \dots, \overrightarrow{P_0P_n}$$
 son linealmente independientes en  $E$ .

Sean  $x_1, x_2, \ldots, x_n \in \mathbb{R}$  tales que

$$\mathbb{R}$$
 tales que  $\mathbf{0} = x_1 \overrightarrow{\mathrm{P_0P_1}} + x_2 \overrightarrow{\mathrm{P_0P_2}} + \dots + x_n \overrightarrow{\mathrm{P_0P_n}}.$ 

Elegido un punto Z , como cada  $\overrightarrow{P_0P_j}=\overrightarrow{ZP_j}-\overrightarrow{ZP_0}$  , esta igualdad se escribe

$$\overrightarrow{\mathrm{ZP}_0} = \left(1 - \sum_{j=1}^n x_j\right) \overrightarrow{\mathrm{ZP}_0} + x_1 \overrightarrow{\mathrm{ZP}_1} + x_2 \overrightarrow{\mathrm{ZP}_2} + \dots + \overrightarrow{\mathrm{ZP}_n}.$$

Pero para  $\overrightarrow{ZP_0}$  también tenemos la combinación baricéntrica

$$\overrightarrow{ZP_0} = 1 \cdot \overrightarrow{ZP_0} + 0 \cdot \overrightarrow{ZP_1} + 0 \cdot \overrightarrow{ZP_2} + \dots + 0 \cdot \overrightarrow{ZP_n}$$

Por la unicidad de los coeficientes en la combinación baricéntrica, resulta  $0=x_1=x_2=\cdots=x_n$  .

## Aplicaciones afines en coordenadas baricéntricas

Dada una aplicación afín  $\varphi:\mathcal{P}\longrightarrow\mathcal{P}$  y puntos  $P_0,P_1,\ldots,P_k$ , se verifica

## Proposición. Si

$$\begin{cases} X = x_0 P_0 + x_1 P_1 + \dots + x_k P_k, \\ 1 = x_0 + x_1 + \dots + x_k, \end{cases}$$

entonces

$$\begin{cases} X' = \varphi(X) = x_0 \, \varphi(P_0) + x_1 \, \varphi(P_1) + \dots + x_k \, \varphi(P_k) \,, \\ 1 = x_0 + x_1 + \dots + x_k \,. \end{cases}$$

Demostración. Fijado un punto Z tenemos

$$\overrightarrow{ZX} = x_0 \overrightarrow{ZP_0} + x_1 \overrightarrow{ZP_1} + \cdots + x_k \overrightarrow{ZP_k}$$

luego

$$\overrightarrow{\mathbf{Z}'\mathbf{X}'} = T_{\varphi}(\overrightarrow{\mathbf{Z}\mathbf{X}}) = \sum_{j=0}^{k} x_{j} T_{\varphi}(\overrightarrow{\mathbf{Z}\mathbf{P}_{j}}),$$

y cada

$$T_{\varphi}(\overrightarrow{\mathrm{ZP}_{\mathrm{j}}}) = \overrightarrow{\mathrm{Z'P}_{\mathrm{i}}}'$$

 $T_{\varphi}(\overrightarrow{\,\mathrm{ZP}_{\mathrm{j}}'\,}) = \overrightarrow{\,\mathrm{Z'P}_{\mathrm{j}}'\,},$ donde hemos puesto  $\mathrm{X'} = \varphi(\mathrm{P})\,,\,\mathrm{P'_{\mathrm{j}}} = \varphi(\mathrm{P}_{\mathrm{j}})\,.$  Ahora

$$\overrightarrow{ZX'} = \overrightarrow{ZZ'} + \overrightarrow{Z'X'} = \overrightarrow{ZZ'} + \sum_{i=0}^{k} x_i \overrightarrow{Z'P_j^i}$$

y, teniendo en cuenta que  $1 = x_0 + x_1 + \cdots = x_k$ , llegamos a

$$\overrightarrow{ZX'} = \sum_{j=0}^{k} x_j \overrightarrow{ZP'_j},$$

que es

$$X' = x_0 P'_0 + x_1 P'_1 + \dots + x_k P'_k$$

**Teorema.** Dados una referencia baricéntrica  $P_0, P_1, \ldots, P_n$  y n+1 puntos  $Q_0\,,Q_1\,,\ldots\,,Q_n$ , existe una única aplicación afín  $\varphi$  que satisface

$$arphi(\mathrm{P_{j}}) = \mathrm{Q_{j}} \qquad \textit{para cada } j = 0\,,1\,,\ldots,n\,.$$

Demostración. Cada punto X tiene coordenadas baricéntricas

$$\begin{cases} X = x_0 P_0 + x_1 P_1 + \dots + x_n P_n, \\ 1 = x_0 + x_1 + \dots + x_n. \end{cases}$$

Por la proposición anterior,  $X' = \varphi(X)$  ha de ser

$$\begin{cases} x' = \varphi(X) = x_0 Q_0 + x_1 Q_1 + \dots + x_n Q_n, \\ 1 = x_0 + x_1 + \dots + x_n. \end{cases}$$

Por otra parte, si  $\varphi$  y  $\psi$  son dos aplicaciones afines que satisfacen  $\varphi(P_j) = Q_j = \psi(P_j)$ en todo  $j=0,1,\ldots,n$ , entonces  $T_{\varphi}$  y  $T_{\psi}$  coinciden en todos los  $\overrightarrow{P_0P_j}$ , que forman base de E. Por consiguiente,  $T_{\varphi}\equiv T_{\psi}$ . Con esto, para todo X se verifica

$$\overrightarrow{\mathbf{Q}_0\,\varphi(\mathbf{X})} = T_{\varphi}(\overrightarrow{\mathbf{P}_0\mathbf{X}}) = T_{\psi}(\overrightarrow{\mathbf{P}_0\mathbf{X}}) = \overrightarrow{\mathbf{Q}_0\,\psi(\mathbf{X})},$$

de donde  $\varphi(X) = \psi(X)$ .