

# Geometría III

## Examen X

FACULTAD  
DE  
CIENCIAS  
UNIVERSIDAD DE GRANADA



Los Del DGIIM, [losdeldgiim.github.io](https://losdeldgiim.github.io)

Doble Grado en Ingeniería Informática y Matemáticas  
Universidad de Granada



Esta obra está bajo una Licencia Creative Commons Atribución-NoComercial-SinDerivadas 4.0 Internacional (CC BY-NC-ND 4.0).

Eres libre de compartir y redistribuir el contenido de esta obra en cualquier medio o formato, siempre y cuando des el crédito adecuado a los autores originales y no persigas fines comerciales.

# Geometría III

## Examen X

Los Del DGIIM, [losdeldgiim.github.io](https://losdeldgiim.github.io)

Jesús Muñoz Velasco

Granada, 2023-2024

**Asignatura** Geometría III.

**Curso Académico** 2019-2020.

**Grado** Doble Grado en Ingeniería Informática y Matemáticas.

**Grupo** Único.

**Descripción** Convocatoria ordinaria<sup>1</sup>.

**Fecha** 10 de enero de 2020.

**Duración** 3 horas.

---

<sup>1</sup>El examen lo pone el departamento.

**Ejercicio 1.** En coordenadas usuales del espacio euclídeo  $\mathbb{R}^3$  calcula un movimiento helicoidal respecto de la recta

$$\mathcal{R} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x = 1, y = 2\}$$

de ángulo  $\theta = \frac{\pi}{4}$  y con vector de desplazamiento  $v = (0, 0, 2)$ .

**Ejercicio 2.** Razona si las siguientes afirmaciones son verdaderas o falsas:

1. Sean  $\mathcal{R}_1, \mathcal{S}_1$  dos rectas que se cruzan en  $\mathbb{R}^3$  e igualmente  $\mathcal{R}_2, \mathcal{S}_2$  otro par de rectas que se cruzan en  $\mathbb{R}^3$ . Entonces existe una isometría  $f; \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tal que  $f(\mathcal{R}_1) = \mathcal{R}_2$  y  $f(\mathcal{S}_1) = \mathcal{S}_2$ .
2. Sean  $\mathcal{R}_1, \mathcal{S}_1$  dos rectas de  $\mathbb{R}^2$  que forman un ángulo  $\theta \in ]0, \pi/2[$  y  $\mathcal{R}_2, \mathcal{S}_2$  otro par de rectas formando el mismo ángulo. Entonces existen exactamente dos isometrías  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  tal que  $f(\mathcal{R}_1) = \mathcal{R}_2$  y  $f(\mathcal{S}_1) = \mathcal{S}_2$ .

**Ejercicio 3.** Clasifica desde un punto de vista euclídeo la cónica de  $\mathbb{R}^2$  de ecuación

$$3x^2 - 2xy + 3y^2 - 2x + 6y + 1 = 0$$

y determina un sistema de referencia euclídeo en el que esta cónica tenga una expresión reducida.

**Ejercicio 4.** En el plano proyectivo  $\mathbb{P}^2$  consideremos las rectas

$$\mathcal{R} = \{(x_0 : x_1 : x_2) \in \mathbb{P}^2 : x_0 + x_1 = 0\}, \quad \mathcal{S} = \{(x_0 : x_1 : x_2) \in \mathbb{P}^2 : x_1 + x_2 = 0\}$$

y el punto  $p_0 = (1 : 1 : 1)$ .

Calcula la aplicación  $f : \mathcal{R} \rightarrow \mathcal{S}$  tal que a cada punto  $p \in \mathcal{R}$  le hace corresponder el único punto de corte entre las rectas  $p_0 + p$  y  $\mathcal{S}$ . ¿Es  $f$  una proyectividad de  $\mathcal{R}$  en  $\mathcal{S}$ ?