

Elipe:

- $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$, $b = \sqrt{a^2 - c^2}$ \leftarrow nemătă mare, b -nemătă mică
- excentricitate: $\epsilon = \frac{c}{a} = \sqrt{1 - \frac{b^2}{a^2}}$
- gazele focale ale unui punct $M(x_0, y_0)$: $\begin{cases} n_1 = a + \epsilon x \\ n_2 = a - \epsilon x \end{cases} \quad \left| \begin{array}{l} \text{ec tang. l} \\ \frac{x_0}{a^2} + \frac{y_0}{b^2} = 1 \end{array} \right.$
- ec tang: paralele cu o dreaptă: $\left| \begin{array}{l} \text{ec tang. rect: } a^2 y_0 x - b^2 x_0 y - (a^2 - b^2) x_0 = 0 \\ y = kx + \sqrt{a^2 k^2 + b^2} \\ x = \pm a \end{array} \right| \rightarrow 0$ (ec. monom)

— ec tang ce trece printr-un punct este planului:

a) $x_1 \neq \pm a \rightarrow$ tang la puncte: $k_1, k_2 = \frac{-x_1 y_1 \pm \sqrt{b^2 x_1^2 + a^2 y_1^2 - a^2 b^2}}{a^2 y_1}$

b) $x_1 = \pm a$ tangent rect cu punct $k_1 = \pm \frac{y_1^2 - b^2 x_1^2 - a^2}{2 a y_1}$, $\tan = \frac{|m_1 - m_2|}{1 + m_1 \cdot m_2}$

Hiperbolă

- $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$, $b = \sqrt{c^2 - a^2}$; a, b - rădăcinile hiperbolii, $2c$ - distanță focală
- Excentricitate: $\epsilon = \frac{c}{a} = \sqrt{1 + \frac{b^2}{a^2}} > 1$; $\begin{cases} n_1 = a + \epsilon x \\ n_2 = a - \epsilon x \end{cases} \quad \left| \begin{array}{l} \text{Asimptote hiperbolii: } y = \pm \frac{b}{a} x \\ \text{tangenta în mijlocul între-un punct: } \frac{x_0}{a^2} - \frac{y_0}{b^2} = 1 \text{ și } a^2 y_0 x + b^2 x_0 y - (a^2 - b^2) x_0 y_0 = 0 \\ \text{tangente la hiperbolă în trei puncte-un punct: } \\ a) x_1 \neq \pm a \Rightarrow k_{1,2} = \frac{x_1 y_1 \pm \sqrt{a^2 y_1^2 - b^2 x_1^2 + a^2 b^2}}{2 a y_1} \quad b) x_1 = \pm a \Rightarrow k = \pm \frac{y_1^2 + b^2}{2 a y_1} \end{array} \right.$

Parabolă: ec canonică: $\frac{x^2}{a^2} - a^2$

- $y^2 = 2px$, p = parametrul parabolii
- tangentă prin un punct: $y - y_0 = p(x + x_0)$
 - tangentă dreptă la punct: $y = kx + \frac{p}{2k}$
 - tangentă prin punct: $a/x_1 = 0 \Rightarrow$ tang la axă Oy , celalți ec: $y - y_1 = \frac{p}{2x_1}$
 - b) $x_1 \neq 0 \Rightarrow y - y_1 = b(x - x_1)$, fc nedefinită

Cuadrice re EC vedere:

(conică generală)

Eliipsoid: $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$, a, b, c rădăcini, > 0 ; plan tangent în $M(x_0, y_0, z_0)$:

- paralel cu un plan într-o direcție, afel elipsă: $\frac{x_0}{a^2} + \frac{y_0}{b^2} + \frac{z_0}{c^2} = 1$ (conică rotată)

($\pm a, 0, 0$), $(0, \pm b, 0)$, $(0, 0, \pm c)$)

- intersectie cu planul de coord:

I $x_0 y$: $h = 0 \Rightarrow$ intersecție cu axa Oz ; $h \neq 0$, $t = h \Rightarrow \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$

II $x_0 z$: $h = 0 \Rightarrow$ intersecție $\left\{ \frac{y}{b} + \frac{z}{c} = 0 \right.$; $h \neq 0 \Rightarrow$ hiperbolă $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$

III $y_0 z$: $h = 0 \Rightarrow$ intersecție $\left\{ \frac{x}{a} \pm \frac{z}{c} = 0 \right.$; $h \neq 0 \Rightarrow$ hiperbolă $\frac{y^2}{b^2} - \frac{x^2}{a^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$

- plan tangent în $M(x_0, y_0, z_0)$: $\frac{x_0}{a^2} + \frac{y_0}{b^2} + \frac{z_0}{c^2} = 0$

$$\text{Hyperboloid cu o pârte: } \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$$

Vf: $(\pm a, 0, 0), (0, \pm b, 0)$, planul de coad sunt:

- axăuri este centrul de sim.; - intersecție plană:

$I_{xoy}, h=0 \Rightarrow$ elipsă de revoluție, $z=h \neq 0 \Rightarrow$

$$\frac{x^2}{(a\sqrt{\frac{h^2}{c^2}+1})^2} + \frac{y^2}{(b\sqrt{\frac{h^2}{c^2}+1})^2} = 1$$

$$\text{în } yoz: \frac{y^2}{l^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1 - \frac{b^2}{a^2}$$

$$a \otimes b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix} \cdot (a_1, a_2) \text{ sau } \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \cdot (a_1, a_2, a_3)$$

Plan:

$$\text{Transf} \begin{pmatrix} 1 & 0 & w_1 \\ 0 & 1 & w_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ Rot}(Q, \theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & w_1 \\ 0 & 1 & w_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & w_1 \\ \sin \theta & \cos \theta & w_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Hyperboloid cu 2 părți:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = -1$$

Vf: $x \sim y = 0$

- planul, axă, coad de la
intersecție cu planul \perp părții

$$I_{xoy}: \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = \frac{z^2}{c^2} - 1$$

$$\text{în } yoz: \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = \frac{x^2}{a^2} + 1 \text{ (hiperbolă)}$$

- același plan $\tg \phi$ de la vîcă = -1

$$q_1(1-\cos \theta) + q_2(\sin \theta) \\ - q_1 \sin \theta + q_2(1-\cos \theta)$$

$$\text{Scale}(Q, \lambda) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & (\lambda-1)q_1 \\ 0 & 1 & (\lambda-1)q_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ Scale}(Q, \lambda_x, \lambda_y) = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & (1-\lambda_x)q_1 \\ 0 & \lambda & (1-\lambda_y)q_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \boxed{A_{A(0,0)} = \frac{1}{2} |x_0y_0 - y_0x_0|}$$

$$\text{Mirror}(Q, w) = \begin{pmatrix} I_2 - 2(w^\perp \otimes w^\perp) & 2(w^\perp \otimes w^\perp) \cdot Q \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Shear}(Q, w, \theta) = \begin{pmatrix} I_2 + \text{tg} \theta (w^\perp \otimes w) & -\text{tg} \theta (w^\perp \otimes w) \cdot Q \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Spatiu:

$$\text{Trans}(w) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & w_1 \\ 0 & 1 & 0 & w_2 \\ 0 & 0 & 1 & w_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \text{ Rot}(Q, u, \theta) = \begin{pmatrix} \text{Rot}(u, \theta) & (I_3 - \text{Rot}(u, \theta)) \cdot Q \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Rot}(u, \theta) = \cos \theta \cdot I_3 + (1-\cos \theta)(u \otimes u) + \sin \theta (u \times -), ux = \begin{pmatrix} 0 & -u_3 & u_2 \\ u_3 & 0 & -u_1 \\ -u_2 & u_1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Scale}(Q, \lambda) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & (\lambda-1)q_1 \\ 0 & 1 & 0 & (\lambda-1)q_2 \\ 0 & 0 & 1 & (\lambda-1)q_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \text{ Scale}(Q, \lambda_x, \lambda_y, \lambda_z) = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 & (1-\lambda_x) \cdot q_1 \\ 0 & \lambda & 0 & (1-\lambda_y) \cdot q_2 \\ 0 & 0 & \lambda & (1-\lambda_z) \cdot q_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Mirror}(Q, m) = \begin{pmatrix} I_3 - 2(m \otimes m) & 2(m \otimes m) \cdot Q \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Shear}(Q, m, u, \theta) = \begin{pmatrix} I_3 + \text{tg} \theta \cdot (m \otimes u) & -\text{tg} \theta \cdot (m \otimes u) \cdot Q \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$w^\perp = (b_1, a_2) \\ w = (a_1, b_2)$$