UNIVERSIDAD DEL VALLE DE GUATEMALA

MM2034 - 2 SEMESTRE - 2021

LICENCIATURA EN MATEMÁTICA APLICADA

GEOMETRÍA MODERNA

Catedrático: María Eugenia Pinillos

Estudiante: Rudik Roberto Rompich Cotzojay

Carné: 19857

Correo: rom19857@uvg.edu.gt

12 de julio de 2021

Índice

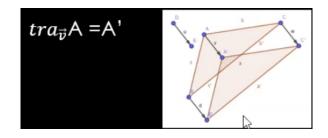
1. Sesión 1

1.1. Transformaciones en el plano

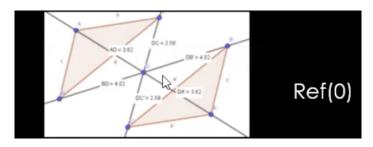
- **Definición 1.** 1. Una transformación en el plano es una función que le asigna a cada punto en el plano otro punto en el plano al cuál llamaremos imagen.
 - 2. Una transformación a una figura en el plano obtenemos una nueva figura que llamaremos la transformada.

1.1.1. Clases

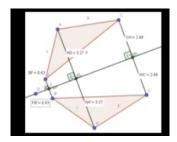
- 1. Isométricas: transformaciones que conservan la forma, las longitudes, las áreas y ángulos(en magnitud) de una figura.
 - a) **Traslación**: Sea A un punto en el plano y \vec{v} un vector, una traslación en el plano se dará cuando cada punto de la figura se mueva en la dirección de \vec{v} .



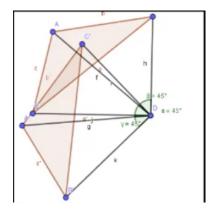
- b) Reflexión o Simetría: Existen dos clases de reflexiones.
 - 1) **Puntual o central:** Cuando reflejamos una figura respecto a un punto. [Ref(0)]



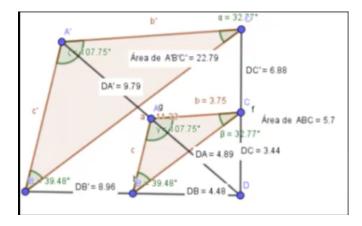
2) **Axial:** Reflejamos la figura respecto a una recta, llamada eje de reflexión. [Ref(I)]



c) Rotación: Es una transformación que cambia la dirección de una figura, en este caso se tiene un punto fijo 0 y un ángulo constante (positivo o negativo). La distancia del punto al 0 es constante.



- 2. **No isométricas**: son aquellas transformaciones que alteran la forma y dimensión de la figura.
 - a) **Homotecia**: es una transformación en la que se obtiene una figura a escala de la original, se necesita un punto fijo 0 y una constante de proporcionalidad k.
 - 1) Cambia longitudes y áreas pero conserva ángulos.
 - 2) Si k > 0 conserva la dirección.
 - 3) Si k < 0 se obtiene la dirección opuesta.



1.1.2. Notación

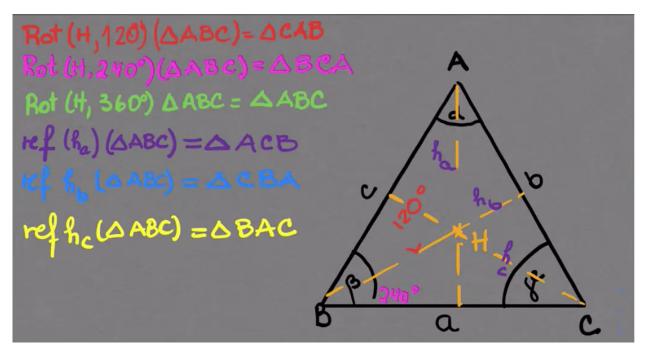
Isométricas

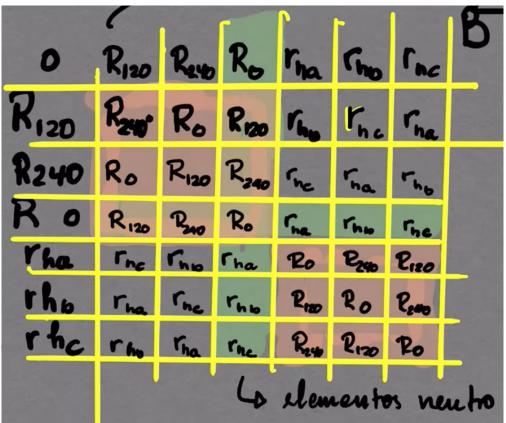
- 1. Traslación: Tra \overrightarrow{AB} .
- 2. Reflexión:
 - $a) \operatorname{Ref}(0).$
 - $b) \operatorname{Ref}(l).$
- 3. Rotación: $Rot(A, \theta)$.
- 4. Homotecia: Hom(A, k).

Ejemplo 1.

$$\triangle \operatorname{ABC}: \quad \operatorname{Hom}(A'',2) \circ \operatorname{rot}(0,30^\circ) \circ \operatorname{Rel}(B)$$

2. Sesión 2





3. Sesión 3

1.1 SEGMENTOS LINEALES DIRIGIDOS

- Sea l una línea recta
- A,B puntos que pertenecen a l (A,B ϵ l)
- Llamamos \overline{AB} segmento de l

SEGMENTO DIRIGIDO

- En la geometría elemental, lo que más utilizamos es la longitud del segmento.
- Para nuestro curso vamos a necesitar el concepto de segmentos dirigidos, es decir vamos a considerar una dirección

SEGMENTOS DIRIGIDOS

• El segmento dirigido de A a B lo indicamos \overrightarrow{AB}



• El segmento dirigido de B a A $\,$ lo indicamos como \overrightarrow{BA}

PROPIEDADES

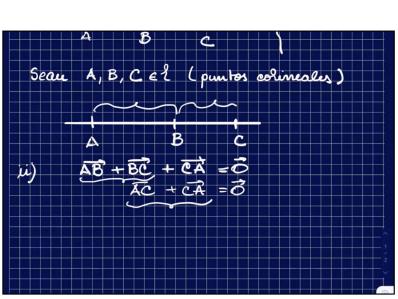
•
$$\overrightarrow{AB} = -\overrightarrow{BA} \circ \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BA} = 0$$

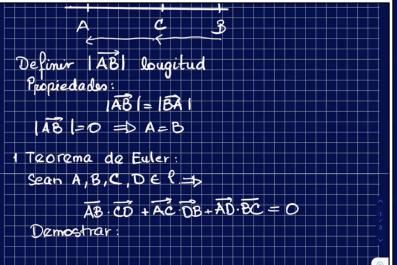
•
$$|\overrightarrow{AB}| = |\overrightarrow{BA}|$$

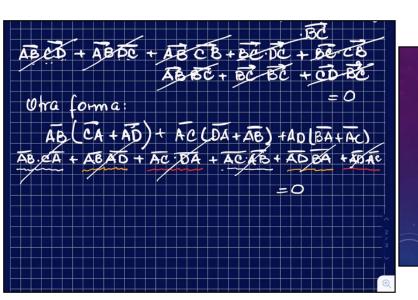
• Sean A,B,C
$$\epsilon$$
 l

•
$$\Rightarrow \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA} = 0 \Rightarrow \overrightarrow{AB} = -\overrightarrow{BC} - \overrightarrow{CA} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CB}$$

• Un segmento dirigido puede tener longitud cero $|\overrightarrow{AB}|$ =0 si A=B







PARTICIÓN DE UN SEGMENTO DE LINEA

- Sea I una línea, A,B ϵ l, $A \neq B$ Tomemos el segmento \overrightarrow{AB}
- Sea P ϵ \overrightarrow{AB}
- 1. P se encuentra entre A y B
- 2. P se encuentra fuera del segmento

DEFINICIÓN

Se dice que P divide el segmento AB en la razón $\frac{\overline{AP}}{\overline{PB}}$ =k

- 1. Si P está en el interior de AB, entonces k>0 (división interna)
- 2. Si P está en el exterior de AB entonces k<0 (división externa)

DIVISIÓN IMPROPIA

• Si P coincide con A o con B entonces decimos que P divide impropiamente el segmento AB, la razón puede ser 0 o ∞

