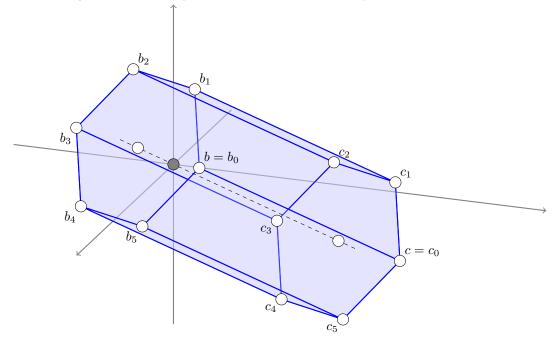
TAREA DE GEOMETRÍA VECTORIAL 3D

Ejercicio 1. Sea $r \leq \mathbb{R}^3$ una recta vectorial dada en ecuaciones implícitas y sea b un vector de \mathbb{R}^3 . Dibuja un prisma con base hexagonal que tenga como uno de los vértices de la base el vector b. La altura estará situada sobre el eje r y la distancia entre las bases será 3. Dibuja los centros de las bases y el eje de giro viendo que pasa por el origen de coordenadas.

```
\begin{aligned} \textit{Datos} \\ \textit{H} &= \textit{matrix}(\textit{RR}, [[-0.171527754943673, -0.886777920259044, -0.326362780186830], \\ [0.0162571041668937, 0.923172294747017, 0.586214584852305]]) \\ \textit{Pol.} &< x, y, z > = \textit{PolynomialRing}(\textit{RR}) \\ \textit{Ecuaciones} &= \textit{H*column\_matrix}(\textit{Pol}, [x, y, z]) \\ \textit{b} &= \textit{vector}(\textit{RR}, [0.717434104560504, 0.503600818995866, 0.274834075678966]) \\ \\ \textit{T} &\equiv \begin{cases} -0.171527754943673x - 0.886777920259044y - 0.326362780186830z = 0 \\ 0.0162571041668937x + 0.923172294747017y + 0.586214584852305z = 0 \end{cases} \\ \textit{b} &= \begin{bmatrix} 0.717434104560504 \\ 0.503600818995866 \\ 0.274834075678966 \end{bmatrix}. \end{aligned}
```

Te debe dar un dibujo similar a éste, pero con los valores calculados por tí:



Solución:

```
w1 = vector(RR, H.row(0))
w2 = vector(RR, H.row(1))
vr = w1.cross_product(w2)
b1 = w1.normalized()
b2 = vr.normalized()
b3 = vr.cross_product(w1).normalized()
B = block_matrix([[b1.column(), b2.column(), b3.column()]])
```

HI = block_matrix([[H.T, 1]])

HIr = HI.echelon_form()

HIr = copy(HIr)

HIr.subdivide(2, 2)

A = HIr.subdivision(1, 1).T

Av = vector(RR, A.column(0))

Las filas de H son dos vectores perpendiculares $\vec{w_1}$ y $\vec{w_2}$ a r, sacar $\vec{v_r}$

$$\vec{v_r} = \vec{w_1} \times \vec{w_2} = (-0.218553073675754, 0.0952463579412589, -0.143933230121602)$$

$$A = \left[\begin{array}{c} 1.000000000000000 \\ -0.435804248091092 \\ 0.658573351089730 \end{array} \right]$$

Hacer base ortonormal con $\vec{w_1}$ y $\vec{v_r}$ que son perpendiculares entre si, y el perpendicular a esos dos

$$\begin{split} \vec{b_1} &= \frac{\vec{2_1}}{||\vec{2_1}||} \\ \vec{b_2} &= \frac{\vec{v_1}}{||\vec{v_1}||} \\ \vec{b_3} &= \frac{\vec{w_1} \times \vec{v_r}}{||\vec{w_1} \times \vec{v_r}||} \end{split}$$

$$B = \begin{bmatrix} \vec{b_1} & \vec{b_2} & \vec{b_3} \end{bmatrix}$$

