

# Obtención de los Coeficientes de la forma canónica para la Elipse, hipérbolas y parábolas

Determinación analítica de las cónicas

---

Grupo 12

December 05, 2023

1. Introducción
2. Secciones Cónicas

# Introducción

---

## Definition

Una forma cuadrática en  $n$  variables  $x_1, x_2, \dots, x_n$  es una combinación lineal de los productos  $x_i x_j$ , esto es, una combinación lineal de cuadrados  $x_1^2, x_2^2, \dots, x_n^2$  y términos  $x_1 x_2, x_1 x_3, \dots, x_1 x_n, x_2 x_3, \dots, x_2 x_n, \dots, x_{n-1} x_n$

## Example

- $q = x^2 - y^2 + 4xy$  y  $q = x^2 + 3y^2 - 2xy$  son formas cuadráticas en  $x$  y  $y$ .
- $q = -4x_{21} + x_{22}^2 + 4x_{23} + 6x_1 x_3$  es una forma cuadrática en  $x_1, x_2$  y  $x_3$ .
- La forma cuadrática general de  $x_1, x_2, x_3$  es  
 $a_1 x_{21} + a_2 x_{22}^2 + a_3 x_{23} + a_{12} x_1 x_2 + a_{13} x_1 x_3 + a_{23} x_2 x_3$ .

# Formas cuadráticas

Las formas cuadráticas pueden ser escritas de la forma matricial  $q(x) = x^T A x$  donde  $A$  es una matriz simétrica  $n \times n$  y  $x$  es un vector columna  $n \times 1$ .

La matriz  $A$  es llamada la matriz de la forma cuadrática  $q$ .

## Example

Supongamos que  $q = x_1^2 - x_2^2 + 4x_1x_2$ . Los coeficientes de  $x_1^2$  y  $x_2^2$  son 1 y -1, respectivamente, por lo que colocamos estos, en orden, en las dos posiciones diagonales de una matriz  $A$ . El coeficiente de  $x_1x_2$  es 4, que dividimos equitativamente entre las posiciones (1, 2) y (2, 1), colocando un 2 en cada lugar.

Así tenemos que:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

y  $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$ . Luego:

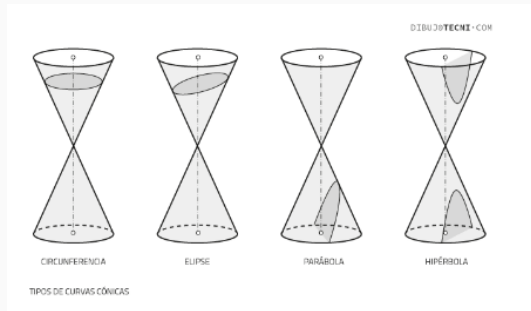
$$q(x) = x^T A x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = x_1^2 - x_2^2 + 4x_1x_2$$

# Secciones Cónicas

---

# Secciones Cónicas

Se utiliza el término cónica para referirse a todas las curvas que surgen de las diversas intersecciones entre un cono y un plano. Cuando dicho plano no cruza el vértice, se generan las cónicas específicas: parábola, elipse, hipérbola y circunferencia. En este proyecto, nos enfocaremos únicamente en las tres primeras.



**Las secciones cónicas: círculo, elipse, parábola y hipérbola**



# Forma General de las Secciones Cónicas

## Definition

Una sección cónica es el lugar en el plano cartesiano  $\mathbb{R}^2$  de una ecuación de la forma

$$ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0. \quad (1)$$

Se puede demostrar que esta ecuación representa uno de los siguientes:

1. el conjunto vacío
2. un solo punto
3. una o dos rectas
4. una elipse
5. una hipérbola
6. una parábola.

La parte de segundo grado de (1),  $q(x, y) = ax^2 + bxy + cy^2$  es una forma cuadrática. Esto determina el tipo de la cónica.

# Forma Matricial de las Secciones Cónicas

Podemos escribir la ecuación en forma matricial:

$$[x, y] \begin{bmatrix} a & b/2 \\ b/2 & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + [d, e] \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + f = 0.$$

Escribimos  $A = \begin{bmatrix} a & b/2 \\ b/2 & c \end{bmatrix}$ . Sea  $U = [u, v]$  una matriz ortogonal cuyos vectores de columna  $u$  y  $v$  son vectores propios de  $A$  con valores propios  $\lambda_1$  y  $\lambda_2$ . Aplicamos el cambio de variables

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = U \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}$$

para diagonalizar la forma cuadrática  $q(x, y)$  a la forma diagonal

$$\lambda_1 u^2 + \lambda_2 v^2.$$

# Transformación de Coordenadas

La base ortonormal  $\{u, v\}$  determina un nuevo conjunto de ejes de coordenadas con respecto a los cuales el lugar de la ecuación

$$[x, y]A[x, y]^T + B[x, y]^T + f = 0$$

con  $B = [d, e]$  es el mismo que el lugar de la ecuación

$$0 = [u, v]\text{diag}(\lambda_1, \lambda_2)[u, v]^T + (BU)[u, v]^T + f$$

por lo tanto

$$\lambda_1 u^2 + \lambda_2 v^2 + [d, e][u, v][u, v]^T + f = 0 \tag{2}$$

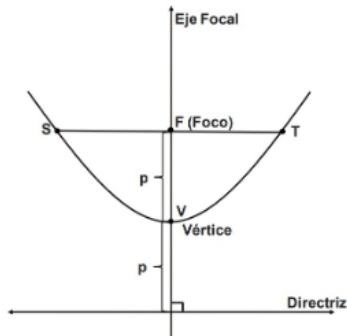
## Determinación del Tipo de Cónica

Si la cónica determinada por (2) no es degenerada, es decir, no es un conjunto vacío, un punto, ni línea(s), entonces los signos de  $\lambda_1$  y  $\lambda_2$  determinan si es una parábola, una hipérbola o una elipse. La ecuación (1) representará

- una elipse si  $\lambda_1 \lambda_2 > 0$ ,
- una hipérbola si  $\lambda_1 \lambda_2 < 0$ ,
- una parábola si  $\lambda_1 \lambda_2 = 0$ .

# Parábola

Una parábola es el lugar geométrico de un punto que se mueve en un plano de tal manera que su distancia a una recta fija, llamada directriz, situada en el mismo plano, es siempre igual a su distancia a un punto fijo del plano, llamado foco, y que no pertenece a la recta.



Parábola y elementos

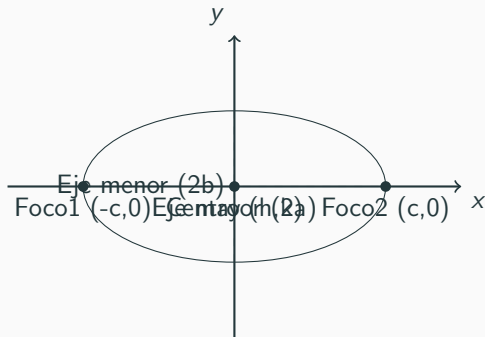
- Eje Focal: es la recta que pasa por el foco y el vértice
- Foco (F): es el punto fijo que se indica en la definición
- Directriz: es la recta fija mencionada en la definición
- Vértice (V): es el punto donde el eje focal corta la parábola
- Distancia focal ( $p$ ): es la distancia desde el vértice al foco y del vértice a la directriz.
- Lado Recto (ST): es el segmento perpendicular al eje focal, que pasa por el foco F, cuyos extremos son dos puntos de la parábola

# Parámetros de la Parábola

	Parábola de eje vertical	Parábola de eje horizontal
Ecuación General	$Ax^2 + Dx + Ey + F = 0$ $C = 0, A \neq 0$	$Cy^2 + Dx + Ey + F = 0$ $A = 0, C \neq 0$
Ecuación canónica	$(x - h)^2 = 4p(y - k)$	$(y - k)^2 = 4p(x - h)$
Coordenadas del Vértice	$(h, k)$	$(h, k)$
Coordenadas del Foco	$(h, k + p)$	$(h + p, k)$
Ecuación de la Directriz	$y = k - p$	$x = h - p$
Ecuación del eje focal	$x = h$	$y = k$

# Elipse

Una elipse es el conjunto de todos los puntos en un plano cuya distancia a dos puntos fijos en el plano tienen una suma constante. Los puntos fijos son los focos de la elipse. La recta que une los focos es el eje focal. El punto sobre el eje focal que está en el punto medio entre los dos focos es el centro. Los puntos donde la elipse interseca a su eje son los vértices de la elipse.



Elipse y sus elementos

- Eje Mayor: es el segmento que pasa por los focos y los vértices de la elipse
- Eje Menor: es el segmento perpendicular al eje mayor en el centro de la elipse
- Focos (F): son los dos puntos fijos en la definición de la elipse
- Vértices (V): son los puntos donde el eje mayor corta la elipse

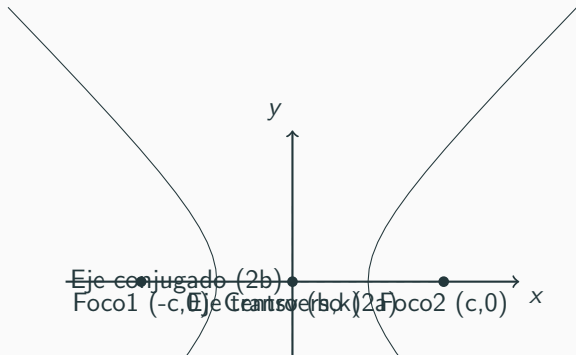
## Parámetros de la Elipse

Ecuación General	$Ax^2 + Cy^2 + Dx + Ey + F = 0$ $A = C, A \neq 0$
Ecuación canónica	$\frac{(x-h)^2}{a^2} + \frac{(y-k)^2}{b^2} = 1$
Coordenadas del Centro	$(h, k)$
Coordenadas de los Focos	$(h \pm c, k), c = \sqrt{a^2 - b^2}$
Ecuaciones de los ejes	Eje mayor: $y = k$ , Eje menor: $x = h$



# Hipérbola

Una hipérbola es el conjunto de todos los puntos en un plano cuya diferencia de distancias a dos puntos fijos en el plano es una constante. Los puntos fijos son los focos de la hipérbola. La recta que une los focos es el eje focal. El punto sobre el eje focal que está en el punto medio entre los dos focos es el centro. Los puntos donde la hipérbola interseca a su eje son los vértices de la hipérbola.






- Eje Transverso: es el segmento que pasa por los focos y los vértices de la hipérbola
- Eje Conjugado: es el segmento perpendicular al eje transversal en el centro de la hipérbola
- Focos (F): son los dos puntos fijos en la <sup>14/16</sup>

# Parámetros de la Hipérbola

Elemento	Ecuación	
Ecuación general	$Ax^2 + Bxy + Cy^2 + Dx + Ey + F = 0$	• $a$ : es la distancia desde el centro hasta un vértice
Ecuación canónica	$\frac{(x-h)^2}{a^2} - \frac{(y-k)^2}{b^2} = 1$	• $b$ : es la distancia desde el centro hasta un extremo del eje conjugado
Focos	$(h \pm ae, k)$	• $c$ : es la distancia desde el centro hasta un foco, y se calcula como $c = \sqrt{a^2 + b^2}$
Vértices	$(h \pm a, k)$	• $e$ : es la excentricidad de la hipérbola, y se calcula como $e = \sqrt{1 + \frac{b^2}{a^2}}$
Eje transverso	$2a$	
Eje conjugado	$2b$	

Parámetros de la Hipérbola

-  Applications of Linear Algebra in Various Fields (Part-1):  
[https://www.researchgate.net/publication/356818396\\_Applications\\_of\\_Linear\\_Algebra\\_in\\_Various\\_Fields\\_Part-1](https://www.researchgate.net/publication/356818396_Applications_of_Linear_Algebra_in_Various_Fields_Part-1)
-  Álgebra lineal y geometría cartesiana - Juan de Burgos Román
-  Practical Linear Algebra: A Geometry Toolbox - Gerald Farin, Dianne Hansford

**Gracias**