

Geometría Proyectiva

Alejandro Zubiri

ADVE

AVE

Índice

Chapter 1. Introducción	5
1. Nomenclatura	5
Chapter 2. Espacio Afín	7
1. El espacio afín	7
2. Propiedades del espacio afín	7
3. Vector de posición	7
4. Estructura afín canónica	7
5. Traslación de un vector	8
6. Suma de un punto y un vector	8
7. Teoremas adicionales	8
Chapter 3. Sistemas de referencia	11
1. Coordenadas	12
2. Afines de un punto	12
3. De un vector por dos puntos	12
4. Del punto medio de un segmento	12
5. Baricéntricas	12
6. Cambio de sistema de referencia	12
7. Matriz de cambio de sistema de referencia	13
8. Teorema	13
9. Composiciones de aplicaciones afines con matrices	14
Chapter 4. Variedades afines y posiciones relativas	15
1. Variedades Afines	15
2. Variedades afines en el plano A_2	16
3. Variedades afines en A_3	16
4. Haces de variedades afines	17
5. Posiciones relativas	17
Chapter 5. Espacio Afín Euclídeo	19
1. Coordenadas covariantes y contravariantes	20
2. Ángulos	22
3. Distancias	24
4. Isometría	24
5. Ejemplos de transformaciones	25
6. Simetrías	27
7. Giros y rotaciones	27
8. Puntos fijos	28
Chapter 6. Grupo ortogonal	29
1. Factorización QR	29
Chapter 7. Espacio proyectivo	31
1. Introducción	31

2. Espacio afín y proyectivo	31
3. Ecuaciones de las rectas del plano proyectivo	32
4. Planos	32
5. Notas para el examen	32

ÁLVAREZ

CHAPTER 1

Introducción

Correo: *mruizleo@campusunie.es*

1. Nomenclatura

- Punto: letras mayúsculas $P(a, b)$.
- Vectores: minúsculas con notación vector $\vec{u}(a, b)$

AVE

Espacio Afín

1. El espacio afín

Dados un conjunto de elementos, siendo estos puntos, A , y un espacio vectorial \mathbb{V} , llamamos el espacio afín a la terna (A, \mathbb{V}, φ) , siendo φ una aplicación entre elementos de A , tal que:

$$\varphi : A \times A \mapsto \mathbb{V}$$

Esta terna debe cumplir que:

- $\forall p \in A \wedge \mathbf{v} \in \mathbb{V}, \exists! Q \in A / \varphi(P, Q) = \mathbf{PQ} = \mathbf{u} = Q - P$
- Relación de Chasles: $\forall P, Q, R \in A \wedge \varphi(P, Q) + \varphi(Q, R) = \varphi(P, R)$

$$\mathbf{PQ} + \mathbf{QR} = \mathbf{PR}$$

Demostración

- $\mathbf{PQ} = Q - P$
- $\mathbf{QR} = R - Q$

$$\mathbf{PQ} + \mathbf{QR} = Q - P + R - Q = R - P = \mathbf{PR}$$

La dimensión del espacio afín va a ser la dimensión de \mathbb{V} .

2. Propiedades del espacio afín

- $\forall P \in A, \varphi(P, P) = 0$
- $\varphi(P, Q) = 0 \iff P = Q$
- $\forall P, Q \in A, \varphi(P, Q) = -\varphi(Q, P)$
- Regla del paralelogramo: $\forall P, Q, R, S \in A$:

$$\varphi(P, Q) = \varphi(R, S) \iff \varphi(P, R) = \varphi(Q, S)$$

3. Vector de posición

Es un vector que representa la posición de un punto en el espacio respecto a un origen, además de la distancia que separa dichos puntos. El vector \mathbf{OP} es el vector que une el origen al punto P . Esta aplicación es **biyectiva** (inyectiva y sobreyectiva).

DEFINICIÓN 1. *Supongamos que no es inyectiva. Es decir, existen dos $\varphi(x) = \varphi(y)/x \neq y$*

$$\begin{aligned} \mathbf{OP} + \mathbf{PQ} &= \mathbf{OQ} \\ \mathbf{P} + \mathbf{PQ} &= \mathbf{Q} \\ \mathbf{P} = \mathbf{Q} &\implies \mathbf{OP} = \mathbf{OQ} \\ &\implies P = Q \end{aligned}$$

4. Estructura afín canónica

Dado un espacio vectorial \mathbb{V} , la aplicación φ

$$\varphi : \mathbb{V} \times \mathbb{V} \rightarrow \mathbb{V}; \mathbf{uv} = \mathbf{v} - \mathbf{u}$$

satisface los axiomas de la definición de un espacio afín y define una estructura de espacio afín $(\mathbb{V}, \mathbb{V}, \varphi)$ conocida como la estructura afín canónica de \mathbb{V} .

5. Traslación de un vector

Dado $\mathbf{v} \in \mathbb{V}$, la traslación de un vector es la aplicación

$$\tau_{\mathbf{v}} : A \rightarrow A$$

$$\tau_{\mathbf{v}}(P) = P + \mathbf{v} = Q$$

Una traslación de vector \mathbf{v} transforma el punto P a otro punto Q .

5.1. Propiedades de traslación.

- $\tau_0(P) = P$
- $\tau_{\mathbf{u}} \circ \tau_{\mathbf{v}} = \tau_{\mathbf{v}} \circ \tau_{\mathbf{u}} = \tau_{\mathbf{u}+\mathbf{v}}$

TEOREMA 1. *Cualquier transformación afín se puede escribir como un producto de una transformación afín.*

6. Suma de un punto y un vector

Fijado $P \in A$, denotaremos por $F_P : A \rightarrow \mathbf{A}$ a la aplicación dada por $F_P(Q) = \mathbf{PQ}$. Si $P \in A$ y $\mathbf{v} \in \mathbf{A}$, el único punto $Q \in A$ dado, tal que $\mathbf{PQ} = \mathbf{v}$ se denotará como $P + \mathbf{v}$.

TEOREMA 2. *Dados un espacio afín y una transformación afín $f : A \rightarrow A$. Entonces son equivalentes:*

- *Existe un conjunto fijo V no trivial ($V \neq \{0\}$).*
- *El 1 es autovalor de f .*

El conjunto de puntos fijos es un subespacio afín de A con subespacio vectorial asociado de V de autovectores de \bar{f} con autovalor $\lambda = 1$.

7. Teoremas adicionales

TEOREMA 3. *Dado un triángulo y sus **cevianas** (rectas que parten de un vértice e intersecan el cateto opuesto), estas son concurrentes si y solo si:*

$$(2) \quad \frac{a}{b} \frac{c}{d} \frac{e}{f} = 1$$

El caso mostrado en la figura 1 es un caso donde el teorema aplica.

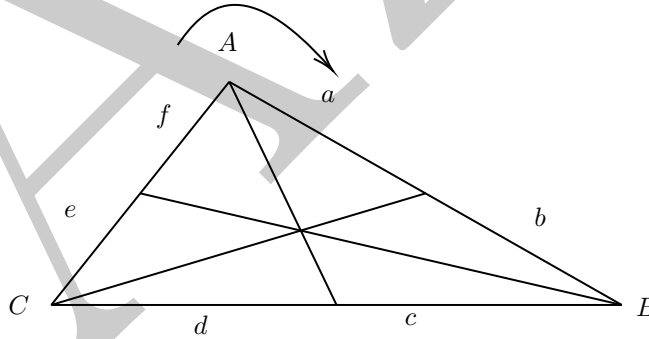


FIGURE 1. Teorema de Ceva

TEOREMA 4. *Dado un triángulo, los puntos D, E, F están en la misma línea si y solo si:*

$$(3) \quad \frac{AD}{DB} \frac{BE}{EC} \frac{CF}{FA} = 1$$

Como se ve en la figura 2.

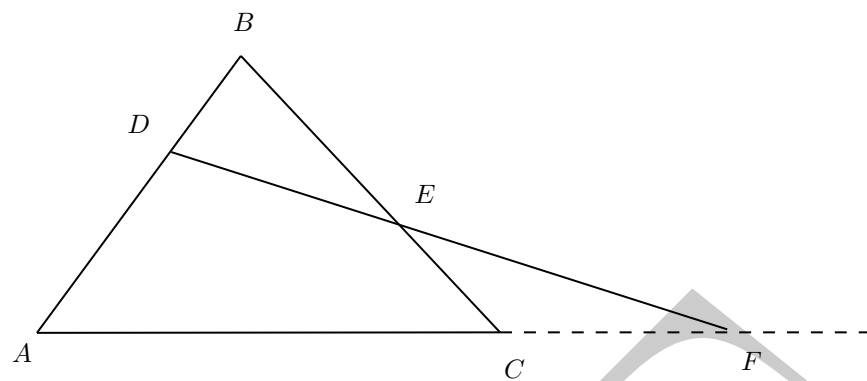


FIGURE 2. Teorema de Menelao

AVE

CHAPTER 3

Sistemas de referencia

Para definir un espacio afín, tenemos dos elementos: - Una referencia formada por un conjunto de puntos. - Un sistema de coordenadas. Podemos definir cualquier punto como

$$Q = P + \mathbf{v}$$

por tanto, un subespacio afín como

$$L = P + \mathcal{L}\{\mathbf{v}_i\}$$

y finalmente, nuestro espacio afín como

$$A = P + \mathbb{V}$$

Como el espacio vectorial tendrá una base B , podemos definir el espacio como

$$A = P + B$$

DEFINICIÓN 2. *Combinación afín*

Dados los puntos $\{P_i\}$ y los escalares $\{\lambda_i\}$ tal que $\sum \lambda_i = 1$, la combinación afín es

$$P = \sum_{i=0} \lambda_i \mathbf{P}_0 \mathbf{P}_i$$

Entonces se dice que P es combinación afín de los puntos P_0, \dots, P_r

TEOREMA 5. *Corolario*

Sea A un SA de dimensión n con puntos P_0, \dots, P_r . Entonces - Si P_0, \dots, P_r son afínmente independientes, $r \leq n$ - Si P_0, \dots, P_r son afínmente generadores, $r \geq n$ - Si P_0, \dots, P_r son referencia afín, $r = n + 1$

TEOREMA 6. *Sistema de referencia*

Sea un espacio afín (A, \mathbb{V}, ϕ) de dimensión n , llamamos sistema de referencia a cualquier conjunto de $n + 1$ puntos de A tal que, fijado uno de ellos, se obtiene una base B del sistema vectorial \mathbb{V} . - **Base**: $B = \{\mathbf{P}_1 \mathbf{P}_2, \dots, \mathbf{P}_1 \mathbf{P}_{n+1}\}$ - **SR**: $\{O, B\}$

TEOREMA 7. *Sistema de referencia cartesiano*

Es aquel donde el origen O es el punto 0 y la base es la base canónica.

Existe una correspondencia entre la referencia cartesiana y la afín. Dada una referencia cartesiana

$$R_c = \{O; B = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}\}$$

le asociamos la referencia afín

$$R_\alpha = \{P_0 = O, P_1 = O + \mathbf{v}_1, \dots, P_n = O + \mathbf{v}_n\}$$

TEOREMA 8. *Teorema de la base*

En todo espacio vectorial finitamente generado existe siempre una base con tantos elementos como dimensión del espacio vectorial.

1. Coordenadas

2. Afines de un punto

Teniendo una base $B = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$, un punto X , el vector \mathbf{OX} se podrá expresar únicamente como

$$\mathbf{OX} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \mathbf{v}_i$$

Y los valores λ_i son las ****coordenadas afines**** del punto X respecto a nuestro sistema de referencia.

3. De un vector por dos puntos

Dados dos puntos A, B , el vector se define como

$$\mathbf{AB} = (b_1 - a_1, \dots, b_n - a_n)$$

La aplicación que envía un punto P a las coordenadas de P respecto a R es un ****isomorfismo afín****.

4. Del punto medio de un segmento

Teniendo dos puntos A, B y el M el punto medio del segmento \mathbf{AB} , entonces

$$\mathbf{OM} = \mathbf{OA} + \frac{1}{2}\mathbf{AB}$$

5. Baricéntricas

Sean P_0, \dots, P_n puntos afínmente independientes. Entonces una referencia afín

$$R = \{P_0, \dots, P_n\}$$

es un sistema de referencia baricéntrico de A . Dado un punto X , si x_0, \dots, x_n son los únicos escalares tales que

$$x_0 \mathbf{OP}_0 + \dots + x_n \mathbf{OP}_n = \mathbf{0}, \quad x_0 + \dots + x_n = 1$$

entonces $X = (x_0, \dots, x_n)$ son sus coordenadas baricéntricas.

6. Cambio de sistema de referencia

Sea (A, \mathbb{V}, ϕ) un espacio afín y sean

$$(4) \quad \begin{aligned} R &= \{O; B = \{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}\} \\ R' &= \{O', B' = \{\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n\}\} \end{aligned}$$

dos sistemas de referencia afines de A . Sea $P \in A : P(x_1, \dots, x_n)_R = (y_1, \dots, y_n)_{R'}$. Entonces, el vector que va desde O hasta P se define como

$$\boxed{\mathbf{OP} = \mathbf{OO}' + \mathbf{O}'\mathbf{P}}$$

Esto se cumple debido a la ****relación de Chasles****. Esta relación nos permite obtener el vector que une el origen de un sistema de referencia a un punto, si tenemos el vector que une ambos orígenes, y el vector que va desde el segundo origen al punto. También nos permite obtener el vector que relaciona dos orígenes, si tenemos los vectores que van a un mismo punto desde dos sistemas de referencia. El vector \mathbf{OP} se define como

$$\mathbf{OP} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \mathbf{v}_i$$

mientras que $\mathbf{O}'\mathbf{P}$ se define como

$$\mathbf{O}'\mathbf{P} = \sum_{i=1}^n \mu_i \mathbf{u}_i$$

Es decir, cada vector está respecto a su propia base (aquella definida por el sistema de referencia) y por tanto tendrá sus propias coordenadas.

DEFINICIÓN 3. *Cada sistema de referencia (siempre que cumpla las condiciones adecuadas) es válido, y no existe una preferencia para un determinado sistema. Por tanto, es conveniente buscar un sistema de referencia (siempre que sea posible) que simplifique el problema a resolver.*

7. Matriz de cambio de sistema de referencia

Esta matriz se define como

$$M_{R'R} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ a & M_{B'B} \end{pmatrix}$$

Donde a son las coordenadas de O' respecto de R , y es una matriz de $n \times 1$. Esta matriz es la de cambio de sistema de referencia de R' a R .

TEOREMA 9. *Corolario*

Si se desarrolla el determinante (por adjuntos) de $M_{R'R}$ por la primera fila, se observa que esta es igual al determinante de la matriz $M_{B'B}$. Como esta última tiene determinante distinto de 0 (ya que esta matriz debe ser invertible), entonces la matriz $M_{R'R}$ es también invertible.

$$M_{R'R} = M_{RR'}^{-1}$$

A menudo esta ecuación acaba siendo

$$P_R = O' + M_{B'B} P_{R'}$$

Con esto se dan diversas situaciones. Supongamos dos sistemas de referencia como descritos anteriormente. - Si se cumple que $O = O'$, entonces el punto de referencia es el mismo y por tanto solo cambia la base. - Si $\forall i \mathbf{u}_i = \mathbf{v}_i$, entonces los vectores de la base no cambian (la matriz de cambio de sistema es la identidad) y por tanto solo estamos trasladando el origen. - Si se cumplen ambas propiedades, (evidentemente) ambos sistemas de referencia coinciden.

8. Teorema

Cualquier transformación afín se puede escribir como un producto entre una transformación afín y una traslación que deja invariante un punto. Se pueden escribir en forma matricial como

$$\begin{pmatrix} M & v \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I & v \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} M & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

La matriz M es la transformación que deja un punto P fijo, y v representa el vector de la traslación.

Sean dos espacios afines, y sea $R = \{O, B = \{\mathbf{v}_i\}\}$ la referencia cartesiana de la primera. Sea O' un punto cualquiera de A' y sean $\{\mathbf{v}'_i\}$ vectores cualesquiera de \mathbb{V}' . Existe una única **aplicación afín** f tal que $f(O) = O'$ y cuya aplicación lineal asociada cumple que

$$\bar{f}(\mathbf{v}_i) = \mathbf{v}'_i$$

Además, dados $\{P_i\}$ $n + 1$ puntos **afínmente independientes** de A , y $\{P'_i\}$ $n + 1$ puntos de A' existe una única aplicación afín tal que

$$f(P_i) = P'_i$$

Si se tienen dos espacios afines de dimensión n , teniendo una aplicación afín f de \mathbb{A} a \mathbb{A}' , las siguientes afirmaciones son equivalentes: 1. f es un isomorfismo afín. 2. Existe una referencia cartesiana $\{O; B\}$ de \mathbb{A} que f transforma en una referencia cartesiana de \mathbb{A}' . 3. Existe un conjunto de $n + 1$ puntos afínmente independientes de \mathbb{A} que f transforma en un conjunto de $n + 1$ puntos afínmente independientes de \mathbb{A}' .

Teniendo dos espacios afines de dimensión n y m , cada uno con sus respectivas referencias cartesianas R y R' , con la aplicación afín $f : A \rightarrow A'$ y su respectiva aplicación lineal asociada \bar{f} , y siendo M la matriz de \bar{f} respecto de las bases B y B' . Si las coordenadas de $P \in A$ de R son (x_i) y las coordenadas de $f(P)$ respecto de A' son (y_i) , se tiene que

$$M \cdot X + D = Y$$

Donde $X = (x_1, \dots, x_n)^T$ y D es la matriz fila traspuesta formada por las coordenadas de $f(O)$ respecto a R' . Realmente estamos afirmando que

$$(5) \quad \begin{aligned} f(P) &= f(O') + M \cdot P \\ \bar{f}(\mathbf{OP}) &= M \cdot P \end{aligned}$$

9. Composiciones de aplicaciones afines con matrices

Sean tres espacios afines con sus respectivas referencias cartesianas R_1, R_2, R_3 . Sean $h : A_1 \rightarrow A_2$ y $g : A_2 \rightarrow A_3$ dos aplicaciones afines, sea $f = g \circ h = g(h)$. Entonces

$$M_{R_1 R_3}(f) = M_{R_2 R_3}(g) \cdot M_{R_1 R_2}(h)$$

****Propiedades**** - Dados dos espacios afines, cada uno con dos referencias cartesianas R_1, R_2 y R'_1, R'_2 , siendo $f : A \rightarrow A'$, entonces

$$M_{R_2 R'_2}(f) = M_{R'_1 R'_2} \cdot M_{R_1 R'_1}(f) \cdot M_{R_2 R_1}$$

- Teniendo dos espacios afines de la misma dimensión, con sus respectivas referencias cartesianas R, R' , y siendo $f : A \rightarrow A'$ un isomorfismo afín, entonces $M_{RR'}(f)$

$$M_{R'R}(f^{-1}) = (M_{RR'}(f))^{-1}$$

- Teniendo un espacio afín con tres referencias cartesianas de \mathbb{A} , entonces

$$M_{R_1 R_3} = M_{R_2 R_3} \cdot M_{R_1 R_2}$$

- Dadas dos referencias cartesianas de un mismo espacio, $M_{R_1 R_2}$ es invertible y

$$M_{R_2 R_1} = (M_{R_1 R_2})^{-1}$$

Se tiene que, si en un espacio, con una aplicación $f : \mathbb{A} \rightarrow \mathbb{A}$ tal que $f(P) = P$, entonces - f es la identidad - Toda referencia cartesiana R de A , la matriz de f respecto a R es la identidad.

Variedades afines y posiciones relativas

1. Variedades Afines

Se define como un subespacio afín de dimensión finita, y estos se pueden definir de diferentes formas.

$$S = \{P_0, \dots, P_n\}$$

Este conjunto de puntos generan el subespacio vectorial asociado:

$$W = \{\mathbf{P}_0\mathbf{P}_1, \dots, \mathbf{P}_0\mathbf{P}_n\}$$

Y estos generan el subespacio afín

$$L = P + W$$

También, dado un conjunto de vectores $\{\mathbf{u}_i\}$ que formen un sistema generador, junto con un punto, podríamos generar la variedad.

Todas estas definiciones conforman la misma variedad afín.

DEFINICIÓN 4. Sea A un espacio afín (A, V, ϕ) asociado a un espacio vectorial V . Sea L un subespacio afín de A , y $P \in L$, y U un subespacio vectorial de V .

Se llama *variedad lineal* de A que pasa por P y con dirección U al conjunto de puntos

$$(6) \quad P + U = \{P + \mathbf{u} : \mathbf{u} \in U\}$$

También se da que en un espacio afín (A, V, ϕ) , A es variedad lineal de A .

Dada una variedad afín $P + W$ y un punto $Q \in P + W$, entonces

$$P + W = Q + W$$

lo que quiere decir que podemos definir la misma variedad afín con cualquier punto que pertenezca a esta. Dado un subconjunto de puntos L de A , podemos comprobar si es una variedad afín si:

- Que el conjunto de vectores generado por los puntos pertenece a V .
- en tal caso, comprobar que $L = P + \{\mathbf{AB}, A, B \in L\}$ para algún punto de L .

DEFINICIÓN 5. Dado un espacio afín A de dimensión n y $L = P + W$ una variedad lineal de A con dirección W . Dado que L es espacio afín sobre W , entonces

$$\dim(L) = \dim(W)$$

El conjunto de soluciones de un sistema lineal

$$PX = C$$

de m ecuaciones con n incógnitas, compatible, es una variedad lineal de \mathbb{R}^n .

1.1. Ecuaciones de una variedad lineal. Sea $L = P + W$ una variedad lineal de \mathbb{R}^n de dimensión n , tal que W está generado por una base de vectores $\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k\}$. Para cualquier punto $X \in L$, se cumple que

$$\mathbf{PX} = \sum_{i=1}^k \lambda_i \mathbf{v}_i$$

Ahora, siendo O el origen, entonces un punto $X \in L$ se puede expresar como

$$\mathbf{OX} = \mathbf{OP} + \sum_{i=1}^k \lambda_i \mathbf{v}_i$$

que llamaremos **ecuación vectorial**.

1.2. Ecuaciones paramétricas de una VA. Si conocemos las coordenadas de un punto P , podemos sustituir en la ecuación vectorial, y tras igualar coordenadas obtenemos las ecuaciones paramétricas:

$$\begin{aligned}x_1 &= p_1 + \lambda_1 v_{11} + \cdots + \lambda_k v_{k1} \\&\dots \\x_n &= p_n + \lambda_n v_{1n} + \cdots + \lambda_k v_{kn}\end{aligned}$$

1.3. Ecuaciones cartesianas. Si despejamos los valores λ_i , obtenemos las ecuaciones cartesianas.

1.4. Ecuaciones implícitas. Teniendo las ecuaciones continuas, multiplicamos para obtener planos.

2. Variedades afines en el plano A_2

Teniendo el sistema de referencia

$$R = \{O, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2\}$$

que define un punto por sus coordenadas

$$P = (p_1, p_2)$$

2.1. Rectas. Una recta es un **hiperplano**, determinada por

- Un punto $P(p_1, p_2)$
- Un vector de dirección $\mathbf{v} = (v_1, v_2) \neq \mathbf{0}$

Este vector de dirección determina el subespacio de dirección:

$$S = L(\mathbf{v})$$

Si una recta viene determinada por dos puntos P, Q , podemos expresarla de forma continua como

$$\frac{x - p_1}{q_1 - p_1} = \frac{y - p_2}{q_2 - p_2}$$

Siendo el vector director de esta el vector \mathbf{PQ} . En el caso particular en el que $P = (a, 0)$ y $Q = (0, b)$, se da que

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} = 1$$

3. Variedades afines en A_3

Teniendo un sistema de referencia

$$R = \{O, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3\}$$

Un punto se define por sus coordenadas

$$P = (p_1, p_2, p_3)$$

3.1. Rectas. Las rectas se definen (de nuevo) por un punto P y un vector director \mathbf{u} , y cualquier punto de la recta se define como

$$X = P + \lambda \mathbf{u}$$

Si una recta viene determinada por dos puntos P, Q , esta se puede expresar como

$$\frac{x - p_1}{q_1 - p_1} = \frac{y - p_2}{q_2 - p_2} = \frac{z - p_3}{q_3 - p_3}$$

Que es su forma de ecuación continua, con vector director \mathbf{PQ} .

3.1.1. *Tipos de ecuaciones de una recta.*

- Implícitas: expresadas como la intersección de dos planos.
- Vectorial: punto más vector.
- Continua: despejar los parámetros.
- Paramétrica: una ecuación para cada componente de un punto.

3.2. Planos. Un plano se define como una base $\{\mathbf{u}, \mathbf{v}\}$ apoyado sobre un punto P . La base define todos los puntos que se pueden expresar de la forma

$$X = P + \lambda \mathbf{u} + \mu \mathbf{v}$$

que serán los puntos que pertenecen al plano. También podemos definir un plano con tres puntos P, Q, R , siendo la base los vectores \mathbf{PQ} y \mathbf{PR} , apoyados sobre cualquiera de los tres puntos.

$$(7) \quad \pi \equiv \begin{vmatrix} x - p_1 & u_1 & v_1 \\ y - p_2 & u_2 & v_2 \\ z - p_3 & u_3 & v_3 \end{vmatrix} = 0$$

4. Haces de variedades afines

Se llama **haz de rectas** al conjunto de rectas del plano que pasan por un punto, este se denomina **vértice**. La ecuación del haz de rectas que pasa por el punto P es:

$$\alpha(x - x_0) + \beta(y - y_0) = 0$$

4.1. Haces de rectas dado por dos rectas. Dadas dos rectas r, s por sus ecuaciones cartesianas, el haz de rectas formado por r y s es el conjunto de todas las rectas que pasan por su intersección.

4.2. Haces de planos en A^3 . Dados dos planos π_1, π_2 , definimos el haz de planos como todos los planos que contienen a la intersección de los planos π_1 y π_2 .

Para calcular este haz, como necesitamos tres puntos, tomamos dos puntos que pertenezcan a la intersección de los planos, y dejamos el resto de valores como parámetros. Geométricamente, el plano puede "girar" alrededor de la recta. También, podemos escribir sumar la ecuación de π_1 más $k \cdot \pi_2$ e igualarlo a 0.

Por otro lado, para obtener un haz de planos **paralelos**, simplemente obtenemos la normal del plano, y dejamos la constante final D como parámetro.

4.3. Recta afín que se apoya en dos rectas. Una recta que se apoya en otras dos es aquella que corta de forma **perpendicular** a ambas rectas, además de que pasa por un punto concreto. Ambas rectas deben cruzarse y no ser paralelas.

5. Posiciones relativas

5.1. Posiciones relativas de dos variedades afines. Dadas dos variedades lineales afines $L_1 = P + W_1$ y $L_2 = Q + W_2$, con sus respectivas ecuaciones, entonces la intersección de estas variedades son las soluciones de las ecuaciones que representan ambas variedades. Analizando la matriz de los coeficientes de las ecuaciones, tenemos que

- Las variedades se cortan si la matriz es compatible, es decir, el rango de la matriz de coeficientes A es igual al rango de la matriz ampliada A' .
- Las variedades se cruzan ambos rangos no coinciden.
- Son paralelas si no hay intersección.

AVE

Espacio Afín Euclídeo

Un espacio afín es euclídeo al incluir el **producto escalar**:

DEFINICIÓN 6. *El producto escalar, que definimos como $\langle x, y \rangle = x \cdot y$, nos permite medir distancias, entre otras cosas. Esto pasa a ser*

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = \sum x_i y_i$$

Esta es una aplicación:

$$\cdot : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

Este cumple que:

- *Es simétrico.*
- *Es positivo siempre.*
- *Es una forma bilineal.*

Figura 1

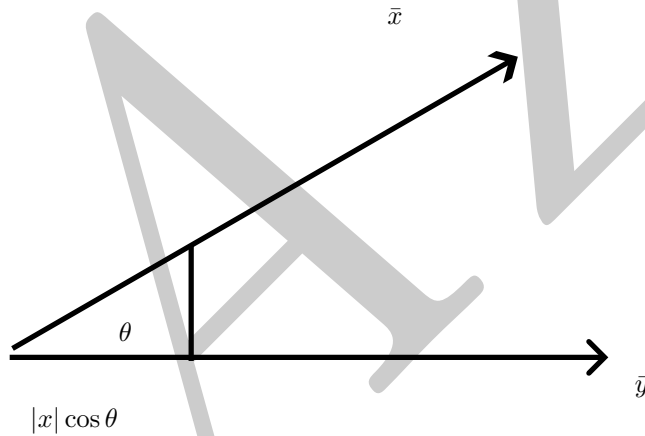


FIGURE 1. Producto Escalar

Y ahora

DEFINICIÓN 7. *Un espacio afín euclídeo es una cuaterna definida por $(A, \mathbb{V}, \phi, \cdot)$, formado por un espacio afín y el producto escalar.*

La dimensión del EA euclídeo es la dimensión de su EA asociado.

1. Coordenadas covariantes y contravariantes

DEFINICIÓN 8. Dado un EA euclídeo sobre \mathbb{R} , con una base $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_i\}$, llamamos **coordenadas contravariantes** del vector $\mathbf{u} \in E$, respecto a la base \mathcal{B} , a la n -upla (a_1, \dots, a_n) de escalares tal que:

$$\mathbf{u} = \sum_{i=1}^n a_i \mathbf{v}_i$$

Por contraste, tenemos

DEFINICIÓN 9. Dado un EA euclídeo, las **coordenadas covariantes** de un vector \mathbf{u} , respecto a una base $\mathcal{B} = \{\mathbf{v}_i\}$, son la n -upla definida por los escalares (a_1^*, \dots, a_n^*) :

$$a_i^* = \mathbf{v}_i \cdot \mathbf{u}$$

Figura 2

Lo importante de estas coordenadas, es que

$$\langle u_1, u_2 \rangle = \langle u_1^*, u_2^* \rangle = c$$

Es decir, el producto de coordenadas covariantes entre coordenadas contravariantes es constante. Además, se cumplirá que si la base es ortonormal, ambas coincidirán.

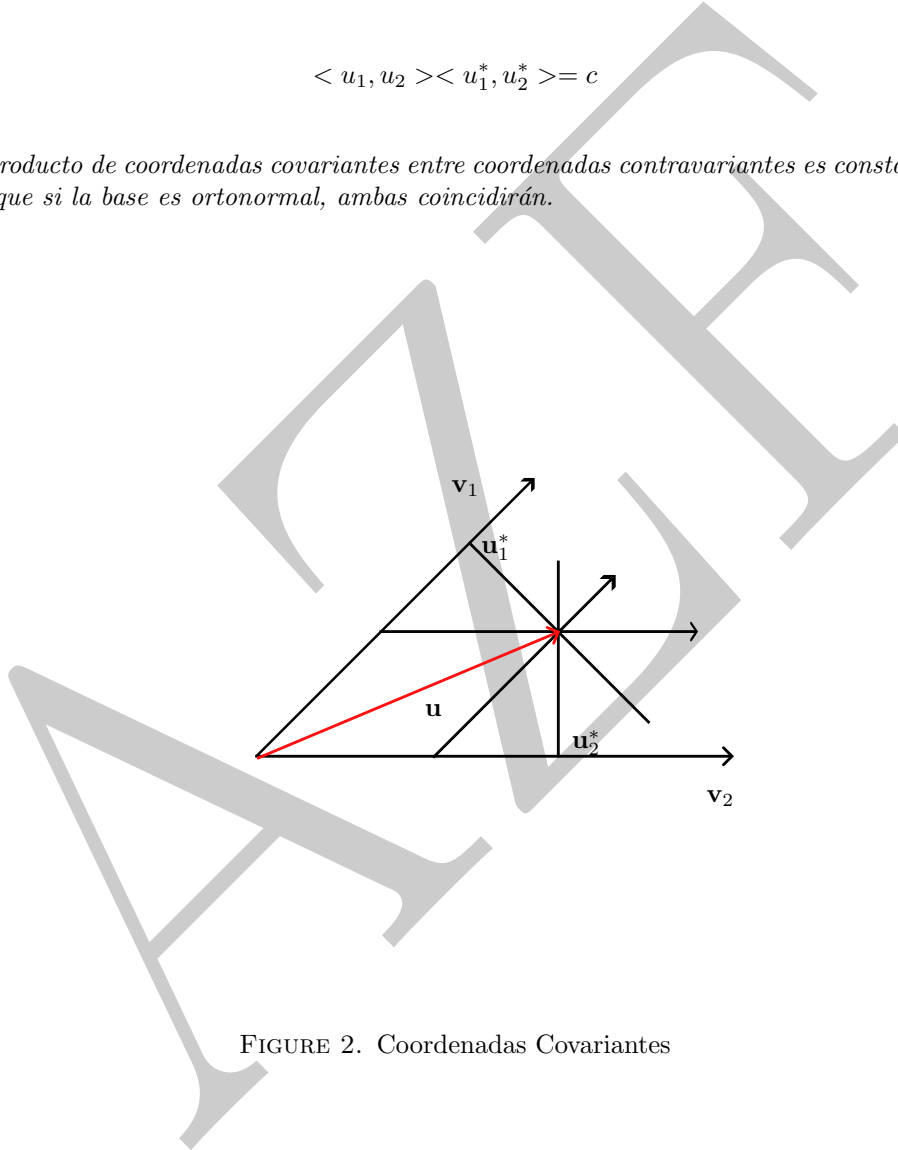


FIGURE 2. Coordenadas Covariantes

Las coordenadas covariantes se pueden obtener multiplicando las coordenadas contravariantes por la **matriz de Gram**:

$$\begin{pmatrix} a_1^* \\ \vdots \\ a_n^* \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} g_{11} & \cdots & g_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ g_{n1} & \cdots & g_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

2. Ángulos

DEFINICIÓN 10. Dado un EA euclídeo, y dos vectores $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2$ no nulos, definimos el ángulo no orientado entre \mathbf{v}_1 y \mathbf{v}_2 como el arccos entre 0 y π de

$$\cos \theta = \frac{\mathbf{v}_1 \cdot \mathbf{v}_2}{|\mathbf{v}_1||\mathbf{v}_2|}$$

Donde $|\mathbf{v}|$ es la norma del vector, definido como

$$|\mathbf{v}| = \sqrt{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}}$$

DEFINICIÓN 11 (Perpendicularidad). Dado un EAE de dimensión n , y dos vectores \mathbf{v}, \mathbf{u} , estos dos son perpendiculares u ortogonales si y solo si

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{u} = 0$$

También, dos variedades afines $L_1 = P_1 + S_1$, $L_2 = P_2 + S_2$, estos serán perpendiculares si se cumple que:

- $L_1 \cap L_2 \neq \emptyset$
- $S_1 \perp S_2$

Ahora introducimos el siguiente teorema

TEOREMA 10. Dado un hiperplano L cuya ecuación cartesiana respecto a un sistema rectangular (ortonormal), es

$$\sum a_i x_i = c$$

El vector de coordenadas $\mathbf{n} = (a_1, \dots, a_n)$ define rectas perpendiculares a L y es el vector normal al hiperplano. Estas coordenadas son las **covariantes** del vector normal.

DEFINICIÓN 12. Dado un EAE de dimensión n , y un subespacio afín $L \subset A$ de dimensión m y dirección W , entonces, para cada punto $P \in A$, existe un único subespacio afín L' de A por P , ortogonal a L y con dimensión $n - m$. Este es

$$L' = P + W^\perp$$

La intersección entre ambas variedades, $L \cap L'$, es la proyección de P sobre L .

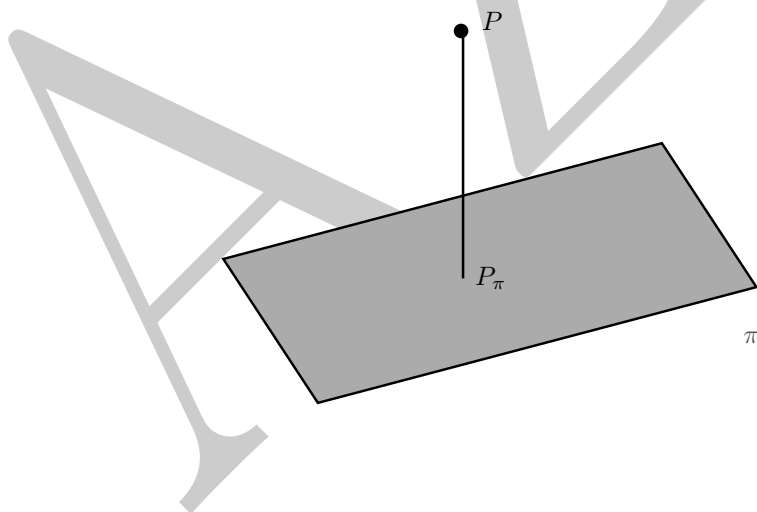


FIGURE 3. Proyección Ortogonal

3. Distancias

3.1. Distancia entre dos puntos.

DEFINICIÓN 13. Dado un EAE, y dos puntos $P, Q \in A$, la distancia entre los dos puntos es la norma del vector \mathbf{PQ} :

$$d(P, Q) = \|\mathbf{PQ}\|$$

Propiedades:

- d es definida positiva.
- d es simétrica: $d(P, Q) = d(Q, P)$.
- d cumple la desigualdad triangular: $d(P, Q) \leq d(P, R) + d(R, Q)$.

3.2. Distancia entre variedades.

DEFINICIÓN 14. Dadas dos variedades $L_1 = P_1 + S_1$ y $L_2 = P_2 + S_2$, se define la distancia entre ellas como la menor distancia entre sus respectivos puntos:

$$d(L_1, L_2) = \min(\{d(X, Y) : X \in L_1, Y \in L_2\})$$

Si se da que $L_1 \cap L_2 \neq \emptyset$, $d(L_1, L_2) = 0$.

3.3. Distancia entre punto y subespacio afín.

DEFINICIÓN 15. Dado un punto P y un subespacio afín L , la distancia entre ambos es la distancia entre P y la proyección ortogonal de P y L :

$$d(P, L) = d(P, P_L)$$

4. Isometría

DEFINICIÓN 16. Dados dos EAEs (E, V, ϕ) y (E', V', ϕ') , diremos que una aplicación f es una isometría si:

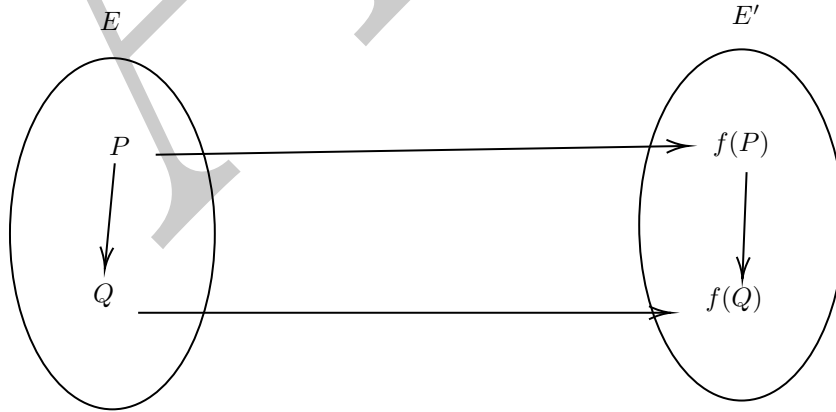
$$(8) \quad \begin{aligned} f &: E \rightarrow E' \\ (P, Q) &\rightarrow f(P, Q) \end{aligned}$$

Y se debe cumplir que

$$d'(f(P), f(Q)) = d(P, Q)$$

Donde d es la distancia definida en E y d' es la distancia definida en E' .

FIGURE 4. Isometrías



Propiedades:

- La composición de isometrías una isometría.

- Las isometrías afines conservan los ángulos entre subespacios afines:

$$\cos(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \cos(\bar{f}(\mathbf{u}), \bar{f}(\mathbf{v}))$$

5. Ejemplos de transformaciones

DEFINICIÓN 17. Una traslación por el vector \mathbf{v} es una transformación afín que lleva un punto P al punto $P + \mathbf{v}$.

$$P \mapsto t(P) = P + \mathbf{v}$$

DEFINICIÓN 18 (Proyección ortogonal). La aplicación

$$\delta : A \mapsto A$$

$$P \mapsto \delta(P)$$

donde $\delta(P)$ es el único punto del conjunto $L \cap L'$, y es una proyección. $\delta(P)$ es la proyección sobre L con dirección W^\perp , y su aplicación lineal asociada es la proyección vectorial ortogonal sobre W .

DEFINICIÓN 19 (Homotecia). Sea (E, V, ϕ) un EAE, y sea $\lambda \in K - \{0, 1\}$, y sea un punto $O \in A$. Una homotecia es una aplicación $h : E \rightarrow E$ que deja O fijo, y que tiene por aplicación lineal asociada una homotecia vertical de razón λ :

$$(9) \quad \begin{aligned} h &: E \mapsto E \\ P &\mapsto O + \lambda \mathbf{OP} \end{aligned}$$

h es una homotecia de razón λ y centro O .

Si es una homotecia, la aplicación afín asociada de la homotecia es:

$$\bar{h} = \lambda Id$$

Donde λ es la razón de la homotecia.

Propiedades:

- La homotecia es biyectiva.
- La composición de homotecias es una homotecia.
- El conjunto de homotecias de centro C , junto con la identidad, es un grupo.

Para calcular el centro de la homotecia, teniendo la razón λ , y la definición de $h(P) = O + \lambda \mathbf{OP}$, el centro es

$$O = P - \frac{1}{1 - \lambda} \mathbf{Pf(P)}$$

6. Simetrías

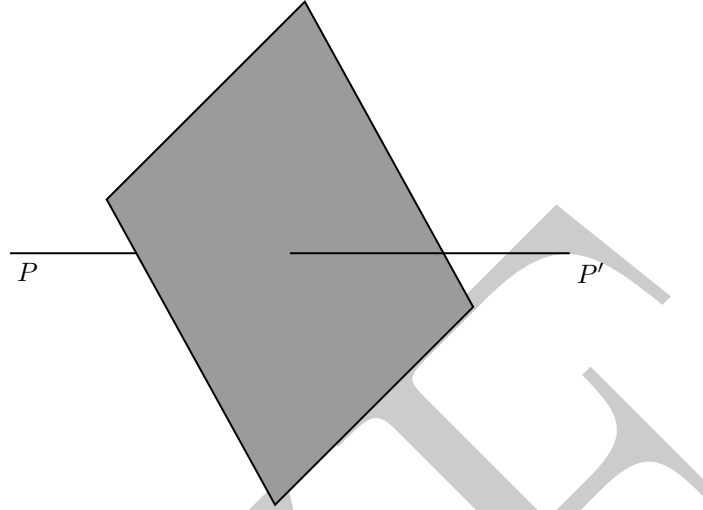


FIGURE 5. Punto simétrico respecto a un plano

DEFINICIÓN 20. Sea (A, V, ϕ) un espacio afín sobre un cuerpo \mathbb{K} . Consideramos un subespacio afín L de A con dirección W y un subespacio U de V complementario de W ($U \oplus W = V$). Llamamos simetría respecto de L con dirección U a la aplicación σ :

$$(10) \quad \begin{aligned} \sigma : A &\rightarrow A \\ P &\rightarrow P + 2\overline{P\delta(P)} \end{aligned}$$

Tipos de simetría:

- Central: respecto a un punto.
- Axial: respecto a una recta.
- Especular: respecto a un plano.

7. Giros y rotaciones

DEFINICIÓN 21. Sea un EAE y sea un punto $O \in A$. Una rotación es una aplicación g de E en E que deja fijo O ($g(O) = O$), y que tiene por aplicación lineal asociada un giro de ángulo θ :

$$(11) \quad \begin{aligned} g : E &\rightarrow E \\ P &\rightarrow g(P) = O + t(\mathbf{OP}) \end{aligned}$$

Donde $t(\mathbf{OP})$ es el vector después de rotarlo un ángulo θ respecto a O .

Propiedades:

- Una rotación es biyectiva.
- La composición de rotaciones es una rotación.
- El único punto fijo de un giro es su centro.
- La rotación viene determinada por la imagen de dos puntos.
- Las rotaciones conservan distancias y ángulos, por lo que son isometrías.

DEFINICIÓN 22. Fijado un semieje r y un ángulo α , el giro se construye como

$$X' = P + t_\alpha(\mathbf{PX})$$

Es decir, giramos el punto X , un ángulo α alrededor del eje r .

Propiedades:

- Una rotación es biyectiva.
- La composición es una rotación.
- Los puntos fijos son todos aquellos que pertenecen al eje.
- La orientación del giro viene determinada por el sentido del vector director de la recta.

Cuando tenemos la matriz de la aplicación afín A , el ángulo viene dado por

$$\cos \alpha = \frac{1}{2}(\text{tr}(A) - 1)$$

8. Puntos fijos

DEFINICIÓN 23. Dado un EA, y f una transformación afín de A , y $R = \{O, \mathcal{B}\}$ un sistema de referencia de A . Sea la matriz asociada de f :

$$M_R(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ a & \mathcal{M} \end{pmatrix}$$

donde \mathcal{M} es la matriz asociada a la aplicación lineal \bar{f} en la base \mathcal{B} . Todos los puntos fijos de f satisfacen la ecuación:

$$O = (\mathcal{M} - I)\mathbf{OP} + a$$

8.1. Clasificación. La ecuación del subespacio de puntos fijos de f es

$$(\mathcal{M} - I)X + a = O$$

Definamos $M = (\mathcal{M} - I)$ y $M' = (\mathcal{M} - I)|a$.

- Si $rg(M) = rg(M') = 2$, entonces f tiene un único punto fijo.
- Si $rg(M) = rg(M') = 1$, entonces f tiene una recta de puntos fijos.
- Si $rg(M) = rg(M') = 0$, entonces f es la aplicación identidad.

DEFINICIÓN 24. Una simetría deslizante es aquella que consiste en una traslación y una simetría axial paralela al eje de traslación.

Grupo ortogonal

Resumen:

- Ortogonalidad; $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} = 0$
- Base ortogonal: $\mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_j = 0$
- Base ortonormal: $\mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_j = 0, \|\mathbf{v}\| = 1$
- Matriz regular: cuadrada, invertible, $\det \neq 0$
- Matriz simétrica: $A^T = A$
- Matriz ortogonal: $A^T = A^{-1}$
- A, B congruentes, $A = P^T B P$
- A, B semejantes, $A = P^{-1} B P$
- Sis. referencia rectangular, con base ortonormal.
- Para todo espacio euclídeo, existe una base ortogonal (Método de Gram-Schmidt) y una base ortonormal.

DEFINICIÓN 25. Decimos que una matriz es ortogonal si y solo si

$$P^T P = I$$

El determinante de una matriz de este tipo es siempre ± 1 .

TEOREMA 11. Las matrices de aplicaciones ortogonales respecto a bases ortonormales son matrices ortogonales.

DEFINICIÓN 26. Sea f un endomorfismo de un EVE V . Se dice que f es simétrico si y solo si

$$\mathbf{x} \cdot f(\mathbf{y}) = f(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{y} \quad \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$$

DEFINICIÓN 27. La matriz de la proyección ortogonal de un subespacio vectorial W es

$$P = A(A^T A)^{-1} A^T$$

Siendo A la matriz cuyas columnas son las coordenadas de una base de W .

DEFINICIÓN 28 (Matriz de Householder). Sea el vector $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^n$ no nulo. Se define la matriz de Householder asociada a \mathbf{u} $H(\mathbf{u})$ como

$$H(\mathbf{u}) = I - 2 \frac{\mathbf{u}^T \mathbf{u}}{\mathbf{u} \mathbf{u}^T}$$

Esta matriz transforma un vector de forma que lo refleja sobre un subespacio.

1. Factorización QR

Dada una matriz A , con columnas linealmente independientes, encontramos matrices Q, R tales que

- $A = QR$
- Las columnas de Q son ortonormales.
- Q es del mismo tamaño que A .
- R es triangular superior invertible.

Esto nos permite resolver sistemas de ecuaciones. Para obtenerlas, supongamos que $\{e_i\}$ son las columnas de la matriz A . Mediante Gram-Schmidt, obtenemos los vectores ortogonales, y después los normalizamos, obteniendo una base $\mathcal{B} = \{\mathbf{n}_i\}$. Entonces

$$Q = (n_1, \dots, n_k)$$

**Falta la matriz R .

AVE

Espacio proyectivo

1. Introducción

Todas las rectas paralelas se cortan en el infinito. Supongamos que tenemos dos planos Π_1 y Π_2 , y una aplicación ϕ que lleva puntos del primer plano al segundo como la intersección de la recta que va de un punto del plano hasta un origen O y el segundo plano. Definimos el plano proyectivo de \mathbb{R}^3 como

$$\mathbb{P}(\mathbb{R}^3) = \mathbb{R}^2 - \{0\} + P_\infty$$

Tenemos que

- Dos rectas siempre se cortan, aunque sea en el infinito.

Un punto en el plano proyectivo se define por sus coordenadas homogéneas, como un vector de una recta. Se refleja en el plano afín con las coordenadas no homogéneas $(1, \frac{x_1}{x_0}, \frac{x_2}{x_0})$ si $x_0 \neq 0$. Sino, como el vector $0, x_1, x_2$.

2. Espacio afín y proyectivo

Si tenemos un espacio afín A de dimensión n , entonces los puntos X se pueden ver como puntos de $\mathbb{P}(\mathbb{R}^{n+1})$ como

$$A \rightarrow \mathbb{P}(\mathbb{R}^{n+1})$$

$$X \rightarrow (1 : X)$$

Los puntos que no son de la forma $(1 : X)$ son puntos en el infinito o impropios.

DEFINICIÓN 29. Se define una relación de equivalencia entre dos vectores si estos pertenecen a la misma recta. Se define el plano proyectivo como el conjunto cociente $\frac{\mathbb{R}^3 - \{0\}}{\sim}$.

DEFINICIÓN 30. Dado un espacio proyectivo $\mathbb{P}(V)$, se llama subespacio proyectivo de dimensión k a un subconjunto de la forma $\mathbb{P}(W)$ donde W es un subespacio vectorial de V , de dimensión $k + 1$.

DEFINICIÓN 31. Un sistema de referencia proyectivo se define por $k + 2$ puntos y una base normalizada. Tenemos el punto unidad definido como

$$P_{k+1} = \sum_1^n P_i$$

DEFINICIÓN 32. El espacio afín completado se define como

$$\mathbb{P}^n(\mathbb{R}^{n+1}) = A_n \cup S_\infty$$

Una recta en el espacio proyectivo es una recta afín más un punto en el infinito.

DEFINICIÓN 33. Una proyectividad de $\mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ es una aplicación $f : \mathbb{P}^2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{R})$ dada por

$$f([P]) = [\bar{f}(P)]$$

$\forall P \in \mathbb{R}^3$, con $\bar{f} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ un isomorfismo vectorial, $\bar{f}(P) = AP$.

3. Ecuaciones de las rectas del plano proyectivo

Dados dos puntos independientes $P, Q \in \mathbb{P}^2$, se tiene que $P = \langle \vec{v} \rangle$ y que $Q = \langle \vec{w} \rangle$, siendo estos vectores de \mathbb{R}^3 linealmente independientes. La recta r que contiene a P, Q es

$$r = \{ \langle \lambda \vec{v} + \mu \vec{w} \rangle : (\lambda, \mu) \neq (0, 0) \}$$

3.1. Ecuaciones paramétricas. Sean los puntos P, Q con coordenadas homogéneas. Se tiene que un punto X pertenece a la recta r si y solo si sus coordenadas cumplen las ecuaciones

$$\alpha x_i = \lambda p_i + \mu q_i : (\alpha, \lambda, \mu) \neq (0, 0, 0)$$

3.2. Ecuaciones implícitas. Simplemente calculamos

$$\det(X, P, Q) = 0$$

Teniendo una recta propia

$$a_0 x_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2 = 0$$

El punto impropio tiene coordenadas $(-a_2, a_1)$. La intersección de dos rectas es el producto vectorial de sus componentes.

4. Planos

Sean tres puntos P, Q, R de \mathbb{P}^3 linealmente independientes. El plano que los contiene es el formado por el subespacio vectorial de los vectores asociados a cada punto.

5. Notas para el examen

- Las rectas afines se mapean a puntos proyectivos, los planos afines a rectas proyectivas etc.
- El punto impropio de una recta es $[0 : V]$ donde V es el vector director de la recta.
- Teniendo un plano, podemos sacar su recta proyectiva multiplicando su término independiente por una nueva variable.