

Isometrías en \mathbb{R}^3

Def. Una isometría es una función

$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ diferenciable que
preserva distancias, es decir

$$d(f(p), f(q)) = d(p, q) \quad \forall p, q \in \mathbb{R}^3$$

Ejemplo Traslaciones $L_v(x) = x + v$

Def. $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ T.L. se dice ortogonal
si preserva el prod interno

Ejemplo rotación θ

$$T(x, y, z) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

prop Si $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ es una isometría t.q.

$f(0, 0, 0) = (0, 0, 0) \Rightarrow f$ es lineal ortogonal

Lemma 1) preserve norms

$$\begin{aligned}\|f(p)\| &= \|f(p) - f(0)\| = \sqrt{\langle f(p) - f(0), f(p) - f(0) \rangle} \\ &= \sqrt{\langle p, p \rangle} \\ &= \|p - 0\| = \|p\|\end{aligned}$$

2) preserve p.i

$$\begin{aligned}\|f(p) - f(q)\|^2 &= \langle f(p) - f(q), f(p) - f(q) \rangle = \langle p - q, p - q \rangle \\ &= \|p - q\|^2\end{aligned}$$

$$\Rightarrow \langle f(p) - f(q), f(p) - f(q) \rangle = \langle p - q, p - q \rangle$$

$$\begin{aligned}\|f(p)\|^2 - 2\langle f(p), f(q) \rangle + \|f(q)\|^2 \\ = \|p\|^2 - 2\langle p, q \rangle + \|q\|^2 \quad \square\end{aligned}$$

3) f linear

$$0 = \|f(p+q) - (f(p) + f(q))\|$$

$$0 = \|f(cp) - cf(p)\|$$

Proposition

Teorema Si f es una isometría de \mathbb{R}^3
entonces existen T traslación y C
lineal ortogonal tal que

$f = T \circ C$. Más aún, T y C son
únicas.

demo Sea $v = f(0,0,0)$

$$\Rightarrow C(x) = f(x) - v$$

$$\Rightarrow C(0) = f(0,0,0) - v = 0$$

$\Rightarrow C$ lineal por demo anterior

$$\begin{aligned} \text{y } d(C(p), C(q)) &= \|C(p) - C(q)\| \\ &= \|f(p) - \cancel{v} - (f(q) - \cancel{v})\| \\ &= \|f(p) - f(q)\| \\ &= d(f(p), f(q)) \\ &= d(p, q) \end{aligned}$$

\Rightarrow preservar dist, C isometría

$\therefore C$ ortogonal

$$\Rightarrow f(x) = C(x) + v = T(C(x))$$

donde $T(y) = y + v$ traslación

$$\Rightarrow f = T \circ C$$

Unicidad Supongamos $T \circ C = \tilde{T} \circ \tilde{C}$
 con T, \tilde{T} traslación C, \tilde{C} lineal en \mathbb{R}^n

$$\tilde{T}^{-1} \circ T = \tilde{C} \circ C^{-1}$$

$$\tilde{T}^{-1} \circ T(0) = \underbrace{\tilde{C} \circ C^{-1}}_{TL}(0) = 0$$

Como $\tilde{T}^{-1} \circ T$ es traslación por
 ser composición de traslaciones

$\tilde{T}^{-1} \circ T = Id$ (traslación que no
 hace nada, si no te moverías el 0)

Teorema Dados $p, q \in \mathbb{R}^3$ y dos B.O.N.
 $\{e_1, e_2, e_3\}, \{f_1, f_2, f_3\}$ existe una única
 isometría f de \mathbb{R}^3 t.q. $f(p) = q$
 y $d_p e_i = f_i$

demo Ser C la t.c. / $C(e_i) = f_i$

luego C ortogonal (como han en la on)

Sea T la traslación en $q - C(p)$

$$f(z) = z + q - C(p)$$

definimos $f = T \circ C$

$$f(p) = T(C(p)) = C(p) + q - C(p) = q$$

$d_p f = d_p C = C$ y es única por teo
 anterior

$$A(x) = C(x) + v$$

$$\rightarrow d_x A = d_x C$$

det Se dice que una isometría
 $f = T \circ C$ preserva orientación si
 $\det C = 1$ y que invierte en $\det C = -1$

Leuz Si C es lineal ortogonal entonces

$$Cv \times Cw = \det C (v \times w) \quad \forall v, w$$

demo $Cv \times Cw = \det C (v \times w)$

$$\Leftrightarrow \langle Cv \times Cw, Cz \rangle = \det C \langle v \times w, Cz \rangle$$

(C preserva
 P_i)

$$\Leftrightarrow \det (Cv | Cw | Cz) = \det C \langle v \times w, z \rangle$$

||

$$\Leftrightarrow \det (C) \det (v | w | z) = \det C \det (v | w | z)$$

□

Teorema Ser α PLA con $k > 0$, +
 isometría de \mathbb{R}^3 y definir

$$\tilde{\alpha} = f \circ \alpha \quad \text{entonces } \tilde{\alpha} \text{ es PLA}$$

$$\tilde{k} = k, \quad \tilde{\tau} = \det C \tau$$

$$\text{y } \{ \tilde{c} = ct, \tilde{u} = cu, \tilde{b} = \det C cb \} \text{ es}$$

el triédro

$$\text{don } \tilde{\alpha}' = (f \circ \alpha)' = df \cdot \alpha' \quad f = \gamma \cdot c$$

$$\Rightarrow \|\tilde{\alpha}'\| = \|df \cdot \alpha'\| = \|c \alpha'\|$$

$$c \text{ orto} = \|\alpha'\|_{\pi} = 1$$

PLA

$$\Rightarrow \tilde{\alpha} \text{ PLA}$$

$$\begin{aligned} \tilde{\alpha}'' &= (f \circ \alpha)'' = (df \cdot \alpha')' = (c \alpha')' \\ &= dc \alpha'' \\ &= c \alpha'' \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \tilde{h} = \|\tilde{\alpha}''\| = \|c \alpha''\| = \|\alpha''\| = h$$

$$\tilde{u} = \frac{\tilde{\alpha}''}{\tilde{h}} = \frac{c(\alpha'')}{h} \stackrel{\text{clínical}}{=} c \left(\frac{\alpha''}{h} \right) = c u$$

$$\begin{aligned} \tilde{b} &= \tilde{t} \times \tilde{u} = c t \times c u = \det c \cdot C(t \times u) \\ &= \det c \cdot c(b) \end{aligned}$$

$$(\langle \tilde{b}, \tilde{u} \rangle)' = \langle \tilde{b}', \tilde{u} \rangle + \langle \tilde{b}, \tilde{u}' \rangle$$

$\Rightarrow \tilde{b}'$

$$\begin{aligned} \tilde{u} &= - \langle \tilde{b}, \tilde{u}' \rangle = - \langle \det(c) c(b), c(u') \rangle \\ &= - \det(c) \langle cb, cu' \rangle \\ &= \det(c) - \langle b, u' \rangle \end{aligned}$$

$$= \det(c) \tilde{u}$$