



# Álgebra y Geometría analítica II

Primer cuatrimestre de 2020

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

1) Sea en  $R^2$ , la base canónica  $E = \{(1,0) ; (0,1)\}$  y la base  $B = \{v_1 ; v_2\}$ , donde  $v_1$  es vector director de la recta  $L: x - 2y = 0$  y  $v_2$  es perpendicular a  $v_1$ .

Tomar vectores cualesquiera de la recta  $L$  y dar sus coordenadas en base canónica y sus coordenadas en base  $B$ . ¿Que observas? ¿Cual será la ecuación de la recta  $L$  en coordenadas  $(x', y')$  de la base  $B$ ?

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

¿Cuál es la idea de las aplicaciones geométricas en cambio de coordenadas?



Tendremos la ecuación de una curva o figura geométrica en el plano o espacio, la cual estará expresada en coordenadas canónicas  $(x, y)$ . Las coordenadas en base canónica de cualquier vector es él mismo, por eso las llamaremos así.



Vamos a querer obtener la ecuación de la misma curva o figura geométrica pero en otro sistema de coordenadas, desde otro punto de referencia (ya no en los ejes cartesianos que genera la base canónica) sino en otro sistema dado por otra base  $B = \{v_1 ; v_2\}$



¿Cuál es la idea? Obtener una ecuación más simple de la misma curva o figura geométrica y que sea más sencilla a la hora de graficarla.

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

1) Sea en  $R^2$ , la base canónica  $E = \{(1,0) ; (0,1)\}$  y la base  $B = \{v_1 ; v_2\}$ , donde  $v_1$  es vector director de la recta  $L: x - 2y = 0$  y  $v_2$  es perpendicular a  $v_1$ .

RECORDEMOS: Vector director de la recta es cualquier vector que está en la dirección de ella

$$L: x - 2y = 0 \implies x = 2y \implies L: (x; y) = (2y; y) = y \cdot (2; 1) + (0; 0)$$

$L$  es una recta con vector director  $v = (2; 1)$  y pasa por el Origen

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

$L$  es una recta con vector director  $v = (2; 1)$  y pasa por el Origen

**IMPORTANTE**: Como la base  $B$  será un nuevo sistema de referencia, y los nuevos vectores representarán a los nuevos ejes, deberán ser PERPENDICULARES ENTRE SÍ Y UNITARIOS, así como lo son los de la base canónica

$$v_1 = \left( \frac{2}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}} \right) \quad v_2 \text{ es perpendicular a } v_1 \quad \rightarrow$$

Hay infinitos!Cuál nos conviene elegir cuando estamos trabajando con aplicaciones geométricas?

# Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

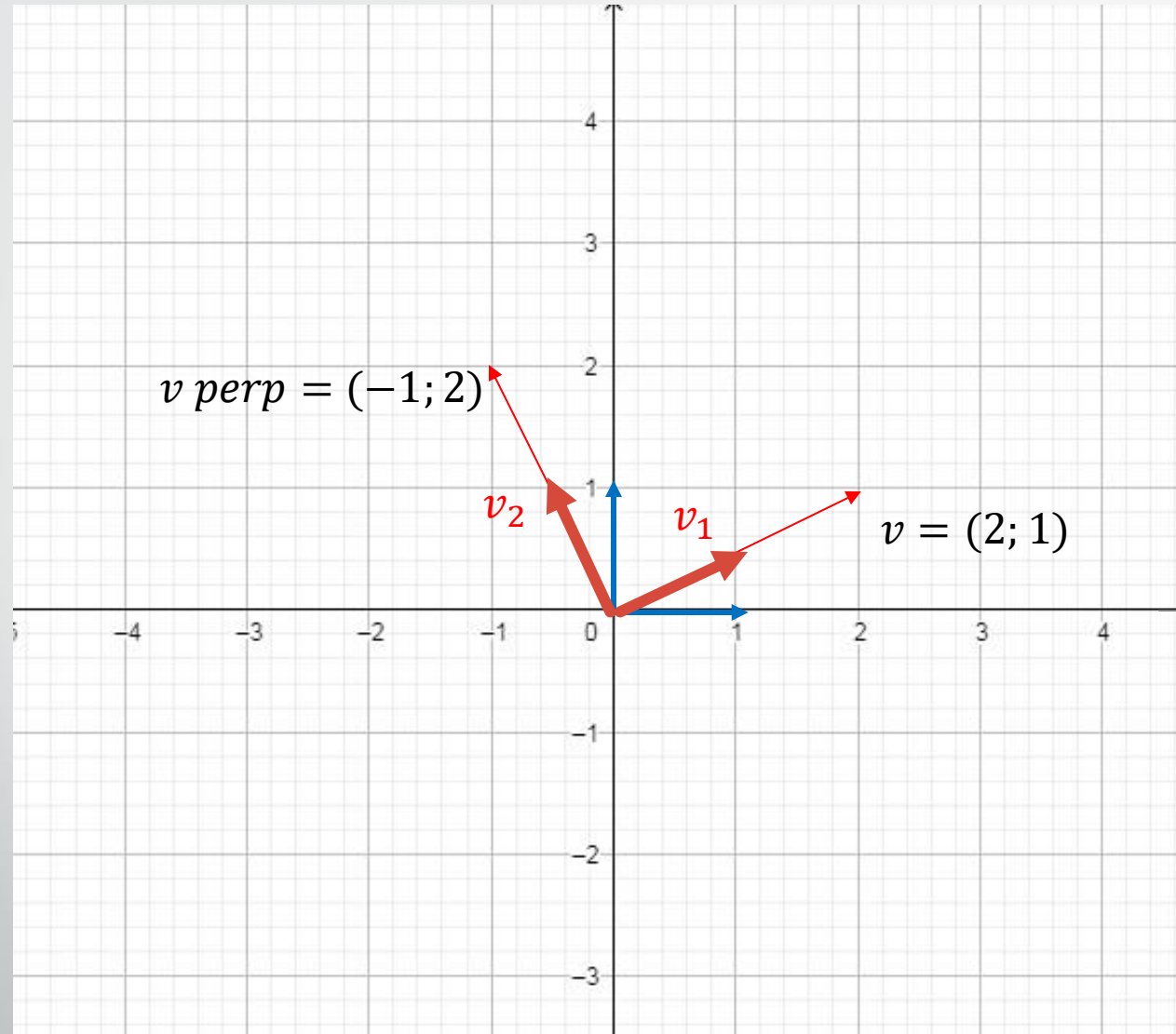
$$v_1 = \left( \frac{2}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}} \right)$$

$v_2$  perpendicular a  $v_1$

$$v_2 = \left( \frac{1}{\sqrt{5}}; -\frac{2}{\sqrt{5}} \right)$$

ó

$$v_2 = \left( -\frac{1}{\sqrt{5}}; \frac{2}{\sqrt{5}} \right) \checkmark$$



$$E = \{(1,0) ; (0,1)\}$$

Representa la dirección del Eje x y el sentido positivo del mismo

Representa la dirección del Eje y y el sentido positivo del mismo

$$B = \left\{ \left( \frac{2}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}} \right) ; \left( -\frac{1}{\sqrt{5}}; \frac{2}{\sqrt{5}} \right) \right\}$$

Representa la dirección del Eje x' y el sentido positivo del mismo

Representa la dirección del Eje y' y el sentido positivo del mismo

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

1) Sea en  $R^2$ , la base canónica  $E = \{(1,0) ; (0,1)\}$  y la base  $B = \{v_1 ; v_2\}$ , donde  $v_1$  es vector director de la recta  $L: x - 2y = 0$  y  $v_2$  es perpendicular a  $v_1$ .

$$B = \left\{ \left( \frac{2}{\sqrt{5}} ; \frac{1}{\sqrt{5}} \right) ; \left( -\frac{1}{\sqrt{5}} ; \frac{2}{\sqrt{5}} \right) \right\}$$

Tomar vectores cualesquiera de la recta  $L$  y dar sus coordenadas en base canónica y sus coordenadas en base  $B$ . ¿Que observas? ¿Cual será la ecuación de la recta  $L$  en coordenadas  $(x', y')$  de la base  $B$ ?

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

Tomar vectores cualesquiera de la recta  $L$  y dar sus coordenadas en base canónica y sus coordenadas en base  $B$ . ¿Que observas? ¿Cual será la ecuación de la recta  $L$  en coordenadas  $(x', y')$  de la base  $B$ ?

$$E = \{(1,0) ; (0,1)\} \quad B = \left\{ \left( \frac{2}{\sqrt{5}} ; \frac{1}{\sqrt{5}} \right) ; \left( -\frac{1}{\sqrt{5}} ; \frac{2}{\sqrt{5}} \right) \right\}$$

Tomamos vectores de la recta dada (es decir, todos múltiplos del vector director que hallamos previamente

$$v_3 = (2; 1) \quad v_4 = (4; 2) \quad v_5 = (-2; -1) \quad v_6 = (6; 3)$$

$$[v_3]_E = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad [v_4]_E = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix} \quad [v_5]_E = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix} \quad [v_6]_E = \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \end{pmatrix} \quad \Rightarrow \quad [(x, y)]_E = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$[v_3]_B = \begin{pmatrix} \sqrt{5} \\ 0 \end{pmatrix} \quad [v_4]_B = \begin{pmatrix} 2\sqrt{5} \\ 0 \end{pmatrix} \quad [v_5]_B = \begin{pmatrix} -\sqrt{5} \\ 0 \end{pmatrix} \quad [v_6]_B = \begin{pmatrix} 3\sqrt{5} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \Rightarrow \quad [(x, y)]_B = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

Por como armamos la base  $B$ , si el vector pertenece a la recta dada, siempre obtenemos la segunda coordenada igual a 0

$$\Rightarrow \quad y' = 0$$



## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

Dibujemos la recta:

$$L: x - 2y = 0$$

$$L: y = \frac{1}{2}x$$

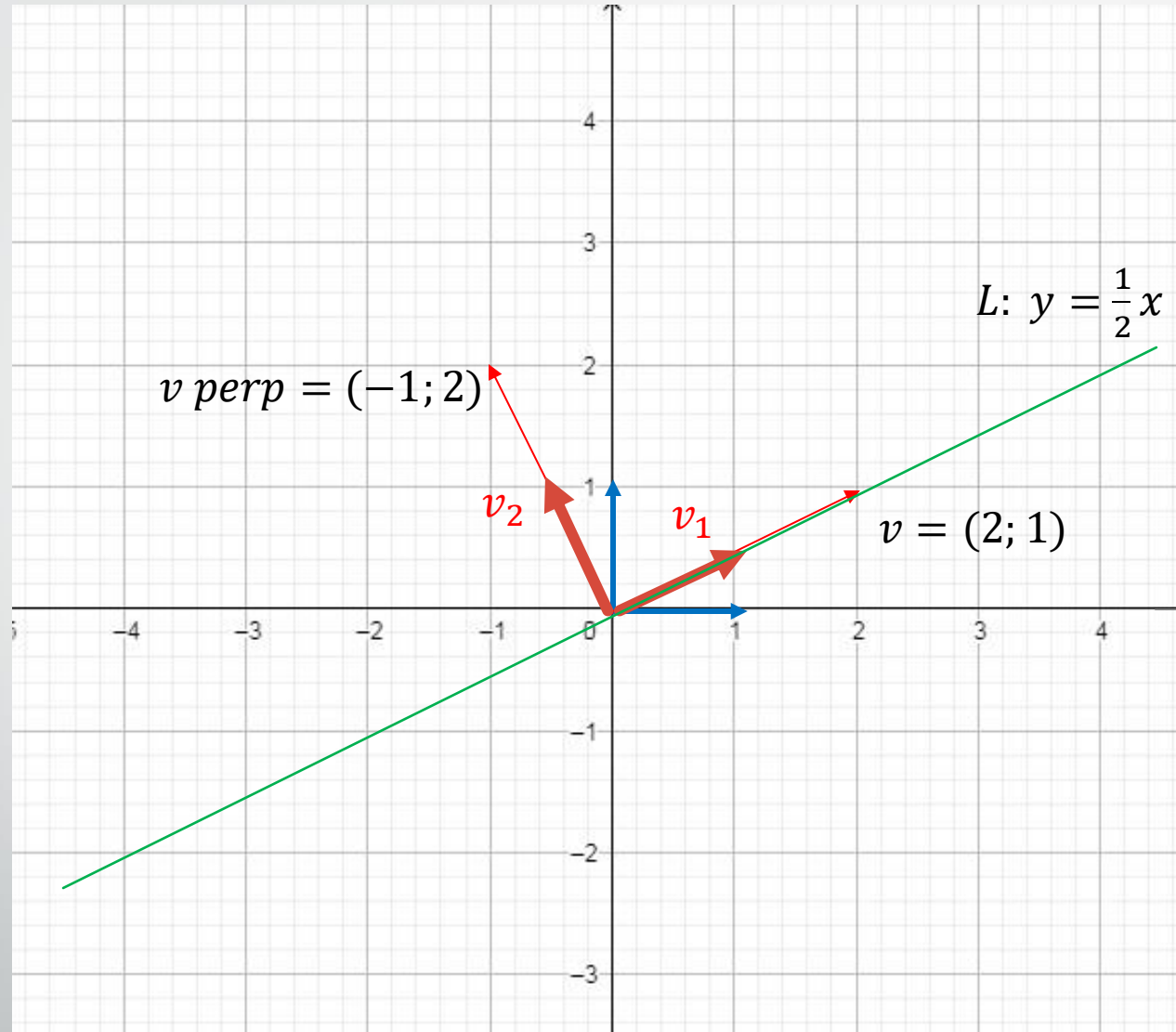
La recta coincide  
con el Eje  $x'$



La recta es  
constante en este  
sistema nuevo de  
coordenadas



$$y' = 0$$



## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

Tomar vectores cualesquiera de la recta  $L$  y dar sus coordenadas en base canónica y sus coordenadas en base  $B$ . ¿Que observas? ¿Cual será la ecuación de la recta  $L$  en coordenadas  $(x', y')$  de la base  $B$ ?

$$E = \{(1,0) ; (0,1)\} \qquad B = \left\{ \left( \frac{2}{\sqrt{5}} ; \frac{1}{\sqrt{5}} \right) ; \left( -\frac{1}{\sqrt{5}} ; \frac{2}{\sqrt{5}} \right) \right\}$$

$$[(x, y)]_E = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$[(x, y)]_B = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$



$$y' = 0$$

Esta será la nueva ecuación de la recta  $L$  en coordenadas  $(x', y')$  de la base  $B$

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

Ahora veamos cómo llegar a la nueva ecuación de la recta pero en vez de gráficamente, analíticamente usando Cambio de coordenadas

$$L: x - 2y = 0 \quad E = \{(1,0) ; (0,1)\} \quad B = \left\{ \left( \frac{2}{\sqrt{5}} ; \frac{1}{\sqrt{5}} \right) ; \left( -\frac{1}{\sqrt{5}} ; \frac{2}{\sqrt{5}} \right) \right\}$$

$$[(x, y)]_E = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$[(x, y)]_B = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$



$$C_{BE} \text{ ó } C_{EB}$$



$$C_{BE} \cdot [v]_B = [v]_E$$

$$C_{BE} = \begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

## Práctica Nº 2 Ej 1 Aplicaciones – Transf. De Ecuaciones

$$L: x - 2y = 0$$

$$\begin{pmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} & -\frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} \frac{2}{\sqrt{5}}x' - \frac{1}{\sqrt{5}}y' = x \\ \frac{1}{\sqrt{5}}x' + \frac{2}{\sqrt{5}}y' = y \end{cases}$$

Una vez hecho el cambio de coordenadas reemplacemos en la ecuación de la recta para transformar su ecuación en las nuevas coordenadas  $(x', y')$

$$L: x - 2y = 0 \Rightarrow \frac{2}{\sqrt{5}}x' - \frac{1}{\sqrt{5}}y' - 2 \cdot \left( \frac{1}{\sqrt{5}}x' + \frac{2}{\sqrt{5}}y' \right) = 0$$
$$-\frac{5}{\sqrt{5}}y' = 0 \Rightarrow \boxed{y' = 0}$$