



Τις για ασύμμετρες: λύνατε στο ρπο λίγασ ο και σύνουνε ως τύπος γ

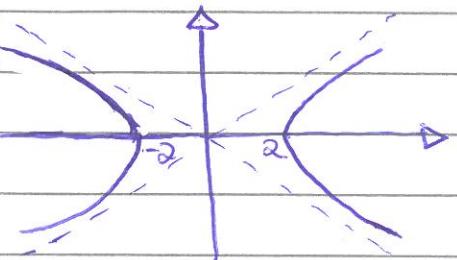
Πλ. Χ. Να δραστορείσι οι υπερβολές (a)  $\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{9} = 1$  και (b)  $y^2 - x^2 = 1$ .

(a) Υπερβολή: ανοίγει σταν π-κατεύθυνση

$$\text{Κορυφές: } \frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = 1 \Rightarrow x^2 = 4 \Rightarrow x = \pm 2.$$

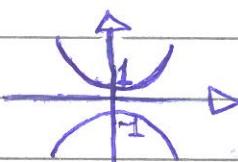
$$(2,0) (-2,0)$$

$$\text{Ασύμμετρες: } \frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = 0 \Rightarrow y^2 = \frac{9}{4}x^2 \Rightarrow y = \pm \frac{3}{2}x$$



(b) Κορυφές:  $(0, 1), (0, -1)$

$$\text{Ασύμμετρες: } y = \pm x.$$



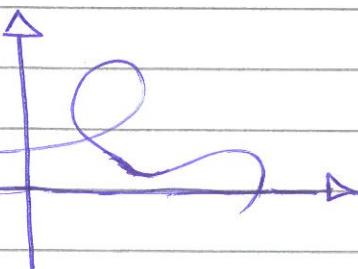
Πλ. Χ. Να λύσει εξίσων υπερβολής με κορυφές  $(0, \pm 8)$  και ασύμμετρες  $y = \pm \frac{4}{3}x$ .

$$\text{Είναι τέτοια μορφής } \frac{y^2}{a^2} + \frac{x^2}{b^2} = 1.$$

Ασύμμετρες  $y = \pm \frac{a}{b}x \Rightarrow a=8$  καὶ  $b=3$ . λίγαν ασύμμετρων μορφών να  
διέρχεται α ἢ b

Υπερβολή: Ανανεύοντας γεωμετρία στο ενισόδιο.

20/1



$$x = x(t)$$

$$y = y(t)$$

Τοπικές συνεργατές  $(r, \theta)$

• κύριες τομές:



## ΕΦΑΠΑΤΙΟ 2: ΑΝΑΠΥΤΙΚΗ ΓΕΩΜΕΤΡΙΑ ΣΤΟ ΧΩΡΟ

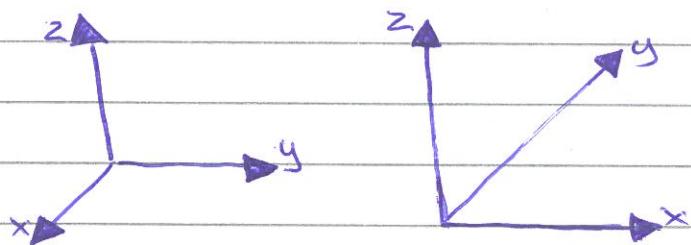
### 1 Ο χώρος $\mathbb{R}^3$

διάβροβη → αξόνας →  $\mathbb{R}$

διάστριμη → επίπεδο →  $\mathbb{R}^2$

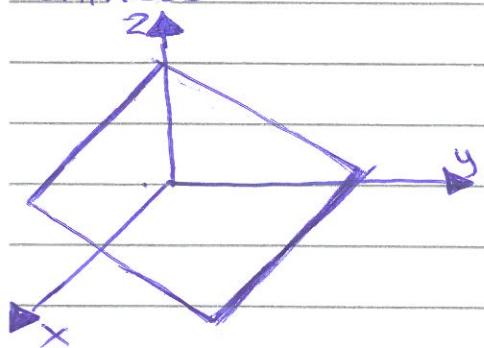
διάστριμη → χώρος →  $\mathbb{R}^3$

Σημαίνει ότι ο χώρος έχει 3 αξόνες, καθέστι άνω 2, με ένα αντίστοιχο σημείο - αρχή των αξόνων. Οι αξόνες μανταρώνται σαν καράβια των ζωγράφων.

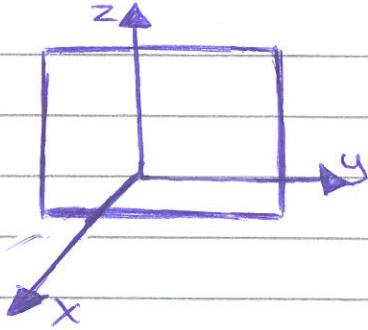


### 3 Χαρακτηριστικά Επιπέδων

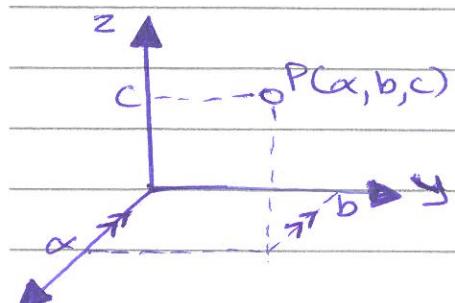
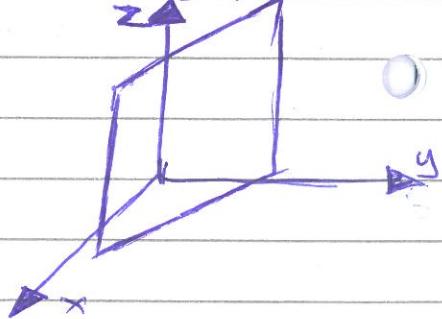
-επίπεδο



yz-επίπεδο



xz-επίπεδο

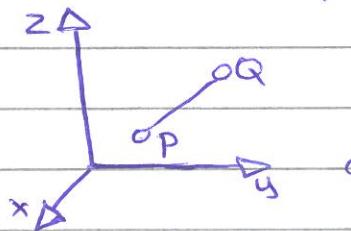


Κάθε σημείο Παρεύπει σε μια σειρά αριθμών  $(a, b, c)$

το οκτανιόριο  $x \geq 0, y \geq 0, z \geq 0$ .

<u>Επινέδο / Αριθμός</u>	<u>Σύνορα Σημείων</u>
xy - επινέδο	(x, y, 0)
xz - επινέδο	(x, 0, z)
yz - επινέδο.	(0, y, z)
άριθμός x	(x, 0, 0)
άριθμός y	(0, y, 0)
άριθμός z.	(0, 0, z)

### Απόσταση Σημείων



Έχω  $P(x_1, y_1, z_1)$   $Q(x_2, y_2, z_2)$ .

Η απόσταση των  $P, Q$  είναι

$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

ΣΦΑΙΡΑ κέντρο  $(x_0, y_0, z_0)$ , ακύρας  $r$ . Σύνορα σημείων του απέχουν απόσταση  $r$  από  $(x_0, y_0, z_0)$

Άρα έχει γίνεση:  $(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 = r^2$

Π.χ Να λρεθει το κέντρο και η ακύρα των σημείων περίγραμε  $x^2 + y^2 + z^2 - 2x - 4y + 8z + 17 = 0$ .

$$(x^2 - 2x + 1) + (y^2 - 4y + 4) + (z^2 + 8z + 16) + 17 = 21 \\ \Rightarrow (x-1)^2 + (y-2)^2 + (z+4)^2 = 4$$

κέντρο  $(1, 2, -4)$

και ακύρα 2.

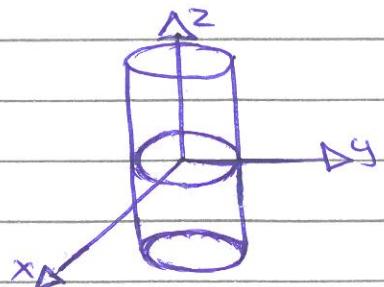
### ΚΥΛΙΝΔΡΙΚΕΣ ΕΠΙΦΑΝΕΙΕΣ.

Ο κυλινδρός είναι τρισδιάστατη μετασόβιτη 1 κύκλου.

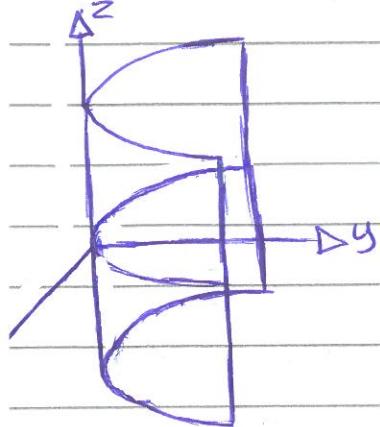
→ Γενικά, κυλινδρικές = τρισδιάστατη μετασόβιτη

επιφάνειες καλύπτουσσι ως τροπούς

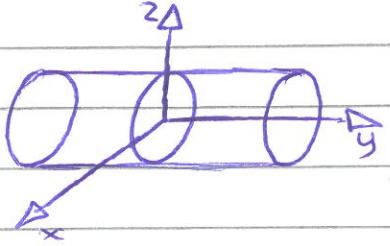
κάποια κατεύθυνση



$$y = x^2$$

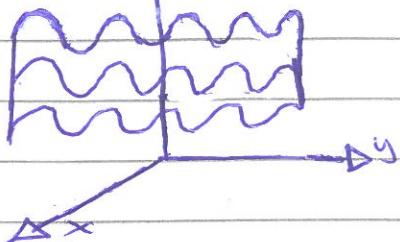


$$x^2 + z^2 = 1$$



Trajanan heracónion kawau  
↓  
kawangs

$$z = \sin y$$



Trajanan heracónion  
tus nifurocónions kawangs

Lia ejiburan 2peralmauv = Trajanan heracónion tus kawangs bco  
ivau kawangs enyavea eninedo tau opijan oi 2peralmauv bco  
koreilvan tus rpirus

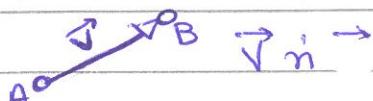
### AEEIE STON $\mathbb{R}^3$

aw  $(x_1, y_1, z_1)$  dan  $(x_2, y_2, z_2)$

- $(x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2)$
- $(x_1, y_1, z_1) - (x_2, y_2, z_2) = (x_1 - x_2, y_1 - y_2, z_1 - z_2)$
- $\alpha(x_1, y_1, z_1) = (\alpha x_1, \alpha y_1, \alpha z_1)$

### I. DIANYEMATA STON $\mathbb{R}^3$

Jiavugha: leaos ke apxirò dan realirò enfeio



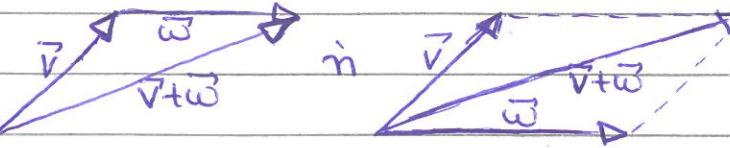
Tr 2diavugha ekanv idio firkos dan idio  
seidunen cinau iba (apa ta tautilafe)

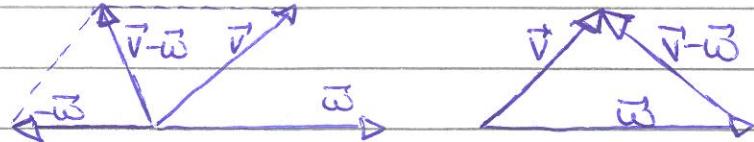


Indenirò Jiavugha ( $\vec{v}$ ):

- idio apxirò dan realirò enfeio
- Sen èxei kareidungan

## ΤΙΠΑΞΕΙΣ

Άρθρο:  Το  $\vec{v}$  είναι το αριθμός του  $\vec{v}$

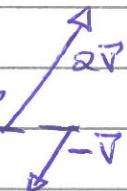
Αφαιρεση: 

Βαθμούς ταχυτήτων: Όποτε το  $\vec{v}$  είναι

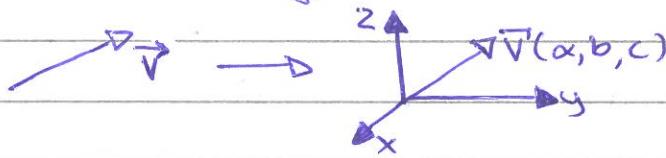
Στάνυσκα με  $\alpha$ -μέτρο λιγκος

και • ίδια κατεύθυνση  $\alpha > 0$

• αντίθετη κατεύθυνση  $\alpha < 0$



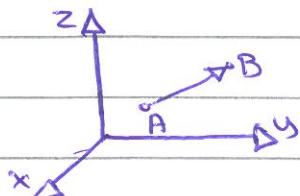
→ Θεωρήστε ότι έχει αρχικό σημείο την αρχή των αξόνων. Χαραγμένα από τις γυντεραγλίες τα τελικά σημεία.



Όταν οι τρισδιάστατες εννοιες γίνονται για  $\vec{V} = (V_1, V_2, V_3)$  και  $\vec{W} = (W_1, W_2, W_3)$

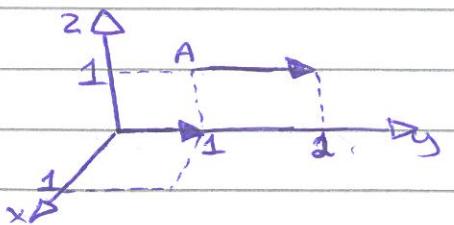
- $\vec{V} = \vec{W} \Leftrightarrow V_1 = W_1, V_2 = W_2, V_3 = W_3$
- $\vec{V} + \vec{W} = (V_1 + W_1, V_2 + W_2, V_3 + W_3)$
- $\vec{V} - \vec{W} = (V_1 - W_1, V_2 - W_2, V_3 - W_3)$
- $\alpha \vec{V} = (\alpha V_1, \alpha V_2, \alpha V_3)$

## ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΑ ΜΕΤΑΞΥ ΣΗΜΕΙΩΝ ΑΒ



$$\text{Αν } A = (x_1, y_1, z_1) \text{ και } B = (x_2, y_2, z_2) \\ \vec{AB} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1)$$

i.x.  $A(1,1,1)$   
 $B(1,2,1)$



$$AB = (0, 1, 0).$$

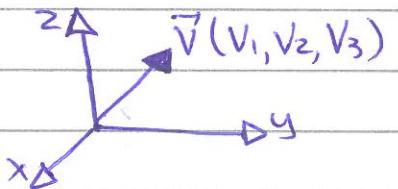
### ΙΟΤΗΤΕΣ ΤΡΑΙΝΕΩΝ ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΩΝ.

- 1)  $\vec{v} + \vec{w} = \vec{w} + \vec{v}$
- 2)  $\vec{u} + (\vec{v} + \vec{w}) = (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w}$
- 3)  $\vec{u} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{u} = \vec{u}$
- 4)  $\vec{u} + (-\vec{u}) = (-\vec{u}) + \vec{u} = \vec{0}$
- 5)  $k(\alpha \vec{u}) = (\alpha k) \vec{u}$  ( $k, \alpha \in \mathbb{R}$ )
- 6)  $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$
- 7)  $(k + \lambda)\vec{u} = k\vec{u} + \lambda\vec{u}$
- 8)  $1\vec{u} = \vec{u}$

x.  $\vec{v} + \vec{w} = (v_1 + w_1, v_2 + w_2, v_3 + w_3) = (w_1 + v_1, w_2 + v_2, w_3 + v_3) = \vec{w} + \vec{v}$

### ΟΡΗΓΑ - ΜΕΤΡΟ

x.  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ , το μέτρο/νόμημα του  $\vec{v}$  είναι  
 $\|\vec{v}\| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$

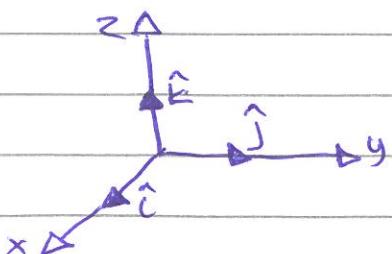


όπου:  $\|\alpha \vec{v}\| = \|\alpha\| \cdot \|\vec{v}\|$

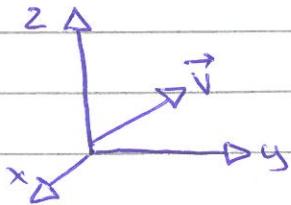
Ένα διάνυσμα μετρουμένη από τα τρία βασικά διάνυσματα.

x.  $\hat{i} = (1, 0, 0)$  Ar  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$   
 $\hat{j} = (0, 1, 0)$   
 $\hat{k} = (0, 0, 1)$

$$\begin{aligned} \vec{v} &= v_1(1, 0, 0) + v_2(0, 1, 0) + v_3(0, 0, 1) \\ &= v_1\hat{i} + v_2\hat{j} + v_3\hat{k} \end{aligned}$$



### KANONIKOTOMENH TOY $\vec{V}$



Eferei kanonikotomena diavisirosas genn kai thymomen tou  $\vec{V}$ .

$$\text{Asto eivai } \vec{U} = \frac{\vec{V}}{\|\vec{V}\|} \quad \text{ostio } \|\alpha\vec{V}\| = \|\alpha\| \cdot \|\vec{V}\|$$

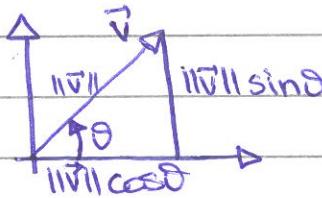
$$\left\| \frac{\vec{V}}{\|\vec{V}\|} \right\| = \frac{1}{\|\vec{V}\|} \cdot \|\vec{V}\| = 1.$$

π.χ. Na lepetei to kanonikoto diauersia genn kai thymomen  $\vec{V} = 2\hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k}$

$$\|\vec{V}\| = \sqrt{2^2 + 2^2 + (-1)^2} = \sqrt{9} = 3.$$

$$\text{To gennikovo diauersia tou } \vec{U} = \frac{\vec{V}}{\|\vec{V}\|} = \frac{2}{3}\hat{i} + \frac{2}{3}\hat{j} - \frac{1}{3}\hat{k}$$

### EYFESI DIANYEMATOΣ ME METPO KAI RONIA STON $\mathbb{R}^2$



Ean  $\theta$  n furia tou OX pe to diauersia  $\vec{V}$  ( $0 \leq \theta \leq \pi$ )

Asto trigonometria ois paseis eivai  $\|\vec{V}\| \cos \theta$   
 $\|\vec{V}\| \sin \theta$

$$\text{Apa } \vec{V} = (\|\vec{V}\| \cos \theta, \|\vec{V}\| \sin \theta) = \|\vec{V}\| (\cos \theta, \sin \theta).$$

π.χ. Na lepetei n furia tou OX pe to diauersia  $\vec{V} = -\sqrt{3}\hat{i} + \hat{j}$

$$\|\vec{V}\| = \sqrt{(-\sqrt{3})^2 + 1^2} = \sqrt{4} = 2. \text{ eivai } \vec{V} = \|\vec{V}\| (\cos \theta, \sin \theta)$$

$$\Rightarrow -\sqrt{3} = 2 \cos \theta \text{ kai } 1 = 2 \sin \theta$$

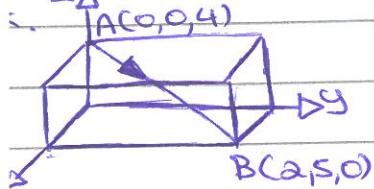
$$\Rightarrow \frac{-\sqrt{3}}{2} = \cos \theta \text{ kai } \frac{1}{2} = \sin \theta$$

$$\text{Eferei } 0 \leq \theta \leq \pi \rightarrow \theta = \frac{5\pi}{6}.$$

✓ écrivez l'anglais → ne réussirai pas à trouver les mots

$$\Rightarrow \vec{w} \cdot \vec{t}_{\text{tot}} = \frac{\vec{v}}{\|\vec{w}\|}$$

$\therefore \Delta_{(x_0, y_0)}$  To  $\vec{v}$  è un vettore. Nalpelli co  $\vec{v}$



$$\vec{v} = \sqrt{5} \frac{\vec{AB}}{\|\vec{AB}\|} \quad \vec{AB} = (2, 5, -4) \\ \|\vec{AB}\| = \sqrt{2^2 + 5^2 + (-4)^2} = \sqrt{45} = 3\sqrt{5}$$

$$\text{so } \vec{V} = \sqrt{5} \frac{(2, 5, -4)}{3\sqrt{5}} = \left( \frac{2}{3}, \frac{5}{3}, -\frac{4}{3} \right) = \frac{2}{3}\hat{i} + \frac{5}{3}\hat{j} - \frac{4}{3}\hat{k}$$

### 3 ΕΣΕΩΤΕΡΙΚΟ ΓΙΝΟΜΕΝΟ ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΩΝ

$\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$  και  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ , το εξεταπίστροφός των γινόμενοί είναι:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3$$

$$\therefore (1, -3, 4)(1, 5, 2) = 1 \cdot 1 + (-3) \cdot 5 + 4 \cdot 2 = 1 - 15 + 8 = -6.$$

ΟΤΗΤΕΣ

$$\overrightarrow{u} \cdot \overrightarrow{v} = \overrightarrow{v} \cdot \overrightarrow{u}$$

$$\vec{u}(\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$$

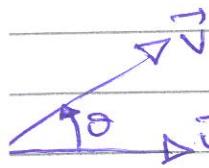
$$)\lambda(\vec{u} \cdot \vec{v}) = (\lambda\vec{u}) \cdot \vec{v}$$

$$4) \vec{v} \cdot \vec{v} = \| \vec{v} \|^2$$

$$\text{όπου } \sin \theta = \frac{\|\vec{v}\|}{\sqrt{\vec{v} \cdot \vec{v}}}$$

$$5) \vec{0} \cdot \vec{v} = \vec{0}$$

### ΙΝΙΑ ΔΙΑΙΓΥΜΑΤΟΝ ΣΤΟΝ $\mathbb{R}^3$



Έσω θην γνωρίζω πότε θα αφέγουμε τις διανυσματικές μας γνώσεις στην κατεύθυνση της πολιτικής.

$$\text{EOPHMA: } \cos\theta = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|}$$

Π.χ. Να λρθει η γωνια των  $\vec{U} = \hat{i} - 2\hat{j} + 2\hat{k}$  και  $\vec{V} = -3\hat{i} + 6\hat{j} - 6\hat{k}$

$$\text{Έσω } \theta \text{ η γωνια } \cos \theta = \frac{\vec{U} \cdot \vec{V}}{\|\vec{U}\| \cdot \|\vec{V}\|} = \frac{-3 - 12 - 12}{\sqrt{1+4+4} \cdot \sqrt{9+36+36}} = \frac{-27}{3 \cdot 9} = -1 \Rightarrow \theta = \pi$$

ΑΣΚΗΣΕΙΣ ΚΕΦΑΛΑΙΟΥ 1.

23/1

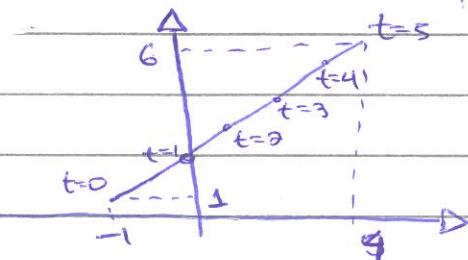
$$1) x = t - 1 \quad y = t + 1 \quad (0 \leq t \leq 5)$$

$$x = t - 1 \Rightarrow t = x + 1$$

$$y = t + 1 \Rightarrow y = x + 1 + 1 \\ \Rightarrow y = x + 2.$$

$$\text{jia } t=0 \rightarrow x=-1, y=1$$

$$\text{jia } t=5 \rightarrow x=4, y=6.$$



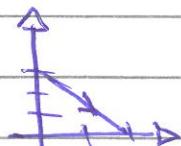
$t=0$	$t=1$	$t=2$	$t=3$	$t=4$	$t=5$
$x = -1$	$0$	$1$	$2$	$3$	$4$
$y = 1$	$2$	$3$	$4$	$5$	$6$

$$2) x = 2\sin^2 t, y = 3\cos^2 t. \quad (0 \leq t \leq \frac{\pi}{2})$$

$$\text{Θαραυπούμε ότι } \frac{x}{2} + \frac{y}{3} = 1 \Rightarrow y = -\frac{3}{2}x + 3$$

$$\text{jia } t = \frac{\pi}{2} \rightarrow x=0, y=0$$

$$\text{jia } t=0 \rightarrow x=0, y=3$$



3) (i) Κύκλος με κέντρο 0, αριθμός 5, δεξιόβραχος

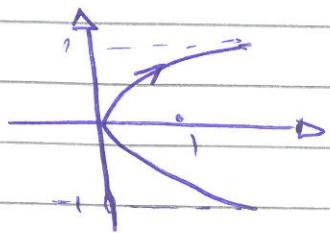
$x = 5\cos t, y = 5\sin t \quad (0 \leq t \leq 2\pi)$  → κύκλος με αριθμό βραχών 5  
κύρια θεσμούμε  $t$  με  $-t$ .

$$x = 5\cos t, y = -5\sin t \quad (0 \leq t \leq 2\pi).$$

1) (iii)  $x = y^2$  ανή  $(1, -1)$  &  $(1, 1)$ , ανή κάτω προς τα πάνω

$$x = t^2 \quad y = t \quad (-1 \leq t \leq 1)$$

$$x = \sin^2 \theta \quad y = \sin \theta \quad (\frac{\pi}{2} \leq \theta \leq \frac{3\pi}{2})$$



)  $x = \frac{1}{2}t^2 + 1$ .  $y = \frac{1}{3}t^2 - t$ .  $\frac{dy}{dx}, \frac{d^2y}{dx^2}$  για  $t=2$ .

$$\frac{dy}{dx} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}} = \frac{t^2 - 1}{t} = t - \frac{1}{t} \Big|_{t=2} = \frac{3}{2}$$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d}{dt} \left( \frac{dy}{dx} \right) = \frac{1 + \frac{1}{t^2}}{t} = \frac{t^2 + 1}{t^3} \Big|_{t=2} = \frac{5}{8}$$

(i)  $x = e^t$   $y = e^{-t}$  για  $t=1$ .

$$\frac{dy}{dx} = \frac{-e^{-t}}{e^t} = -\frac{1}{e^{2t}} \Big|_{t=1} = -\frac{1}{e^2}$$

τόλον των εργασιοφέρνειν είναι  $-\frac{1}{e^2}$

$$\text{για } t=1, x=e, y=\frac{1}{e} \quad y - \frac{1}{e} = -\frac{1}{e^2}(x-e)$$

$$(x, y) = (e, \frac{1}{e})$$

(ii) Η αρχικούποιη δια  $y = \frac{1}{x}$

Εργασιοφέρνειν δέο αντίστοιχο  $(e, \frac{1}{e})$

$$\frac{dy}{dx} = -\frac{1}{x^2} \Big|_{x=e} = -\frac{1}{e^2}$$

▷ Αριθμητικά στην εργασιοφέρνη είναι  $y - \frac{1}{e} = -\frac{1}{e^2}(x-e)$ .

Yerlifusion:  $x = x(t) \quad y = y(t) \quad (a \leq t \leq b)$   
 $L = \int_a^b \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2} dt$

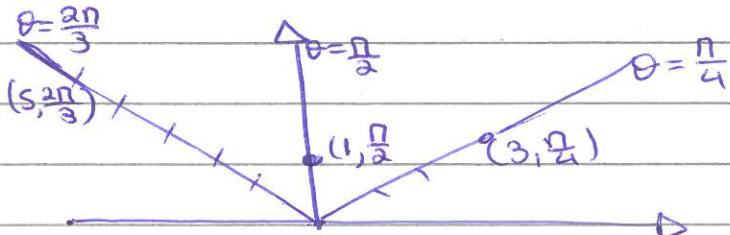
6) (i)  $x = t^2 \quad y = \frac{1}{3}t^3 \quad (0 \leq t \leq 1)$

$$\begin{aligned} L &= \int_0^1 \sqrt{(2t)^2 + (t^2)^2} dt \\ &= \int_0^1 \sqrt{4t^2 + t^4} dt \\ &= \int_0^1 t \sqrt{4+t^2} dt \\ &\stackrel{4+t^2=u}{=} \int_4^5 \frac{1}{2} \sqrt{u} du \\ &= \frac{1}{2} \cdot \frac{2}{3} (u^{3/2}) \Big|_4^5 \\ &= \frac{1}{3} (5^{3/2} - 4^{3/2}) \end{aligned}$$

6) (ii)  $x = \cos 3t \quad y = \sin 3t \quad (0 \leq t \leq \pi)$

$$\begin{aligned} L &= \int_0^\pi \sqrt{(-3\sin 3t)^2 + (3\cos 3t)^2} dt \\ &= \int_0^\pi \sqrt{9} dt \\ &= 3\pi. \quad (= 1,5 \text{ kírás rögzítve adataival}) \end{aligned}$$

7)  $(3, \frac{\pi}{4}) \quad (5, \frac{2\pi}{3}) \quad (1, \frac{\pi}{2})$



Yerlifusion:  $x = r \cos \theta \quad \left| \begin{array}{l} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \tan \theta = \frac{y}{x} \end{array} \right.$   
 $y = r \sin \theta$

8) (i)  $r = 2 \Rightarrow \sqrt{x^2 + y^2} = 2$

$\Rightarrow x^2 + y^2 = 4$  kírás  $\neq$  rögzítve  $(0,0)$  adataival 2

1) (ii)  $r \sin \theta = 4 \Rightarrow y = 4$  Euclidian.

1) (iii)  $r = 3 \cos \theta \Rightarrow r^2 = 3r \cos \theta$

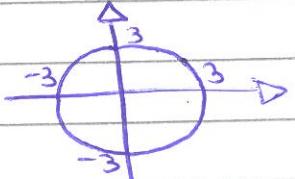
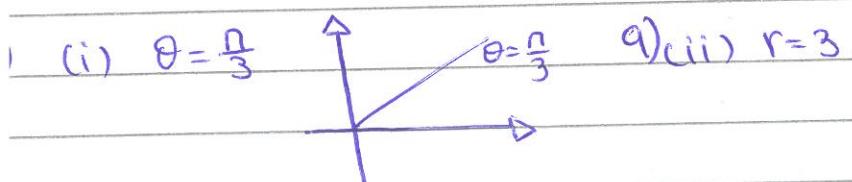
$$\Rightarrow x^2 + y^2 = 3x$$

$$\Rightarrow (x^2 - 3x + \frac{9}{4}) + y^2 = \frac{9}{4}$$

$\Rightarrow (x - \frac{3}{2})^2 + y^2 = \frac{9}{4}$  Winkelräumen  $(\frac{3}{2}, 0)$  arc sin  $\frac{3}{2}$ .

1) (iv)  $r = \sqrt{3 \cos \theta + 2 \sin \theta} = \sqrt{3r \cos \theta + 2r \sin \theta} = 6$

$$\Rightarrow 3x + 2y = 6 \text{ Euclidian.}$$



Fremdform: Paraboloid  
 $p > 0$   $x^2 = \pm 4py$   $y^2 = \pm 4px$  | außerhalb der  $\pm y$ -Räume  
 außerhalb der  $\pm x$ -Räume

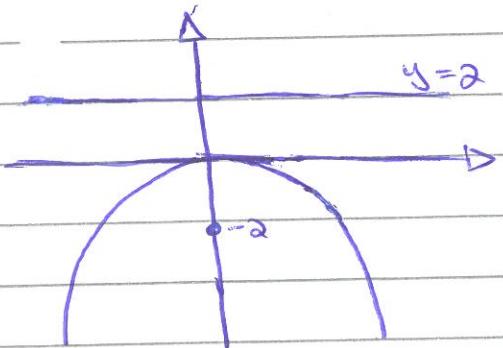
1)  $x^2 = -8y$

außerhalb  $-y$ -Räume

$$= 2$$

Wendepunkt  $y = 2$

Ort  $(0, -2)$



Wendepunkt: Exzenter  
 $a > b > 0$

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

$$\frac{x^2}{b^2} + \frac{y^2}{a^2} = 1$$

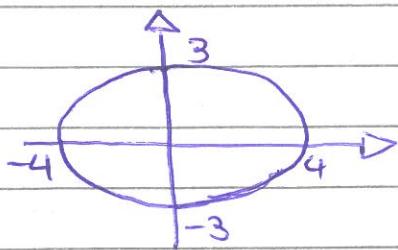
Rechtsseitige Äste  $\rightarrow x$ -Räume

Linksseitige Äste  $\rightarrow y$ -Räume

$$11) \text{(i)} \frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{9} = 1$$

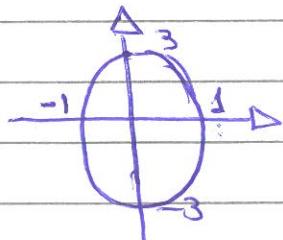
Mejoros ágoras:  $(-4, 0) \rightarrow (4, 0)$

Milgois ágoras:  $(0, -3) \rightarrow (0, 3)$



$$11) \text{(ii)} 9x^2 + y^2 = 9$$

$$\Rightarrow x^2 + \frac{y^2}{9} = 1$$



Kreisförmig utvecklning

$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$	x-axi洁r brett x räkningarna
$\frac{y^2}{a^2} - \frac{x^2}{b^2} = 1$	x-axi洁r brett y räkningarna

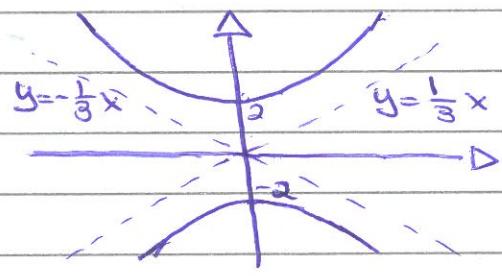
$$12) \text{(i)} 9y^2 - x^2 = 36$$

$$\Rightarrow \frac{y^2}{4} - \frac{x^2}{36} = 1$$

$$\text{ja } x=0$$

$$\frac{y^2}{4} = 1 \Rightarrow y = \pm 2$$

$\rightarrow$  rokoppses  $(0, 2), (0, -2)$

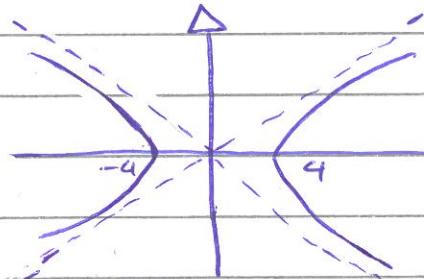


avifunktioner  $\frac{y^2}{4} - \frac{x^2}{36} = 0 \Rightarrow y^2 = \frac{4}{36}x^2 \Rightarrow y = \pm \frac{2}{6}x$

$$12) \text{(ii)} \frac{x^2}{16} - \frac{y^2}{9} = 1$$

$$\text{ja } y=0 \frac{x^2}{16} = 1 \Rightarrow x = \pm 4$$

$\rightarrow$  rokoppses  $(4, 0), (-4, 0)$



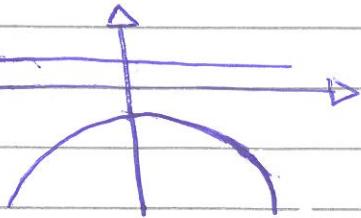
avifunktioner:  $\frac{x^2}{16} - \frac{y^2}{9} = 0 \Rightarrow y^2 = \frac{9}{16}x^2 \Rightarrow y = \pm \frac{3}{4}x$

13) (i) Τηλεβολής με κέντρο  $(0,0)$  και διεύθυνση  $y = \frac{1}{4}$

$$x^2 = -4py$$

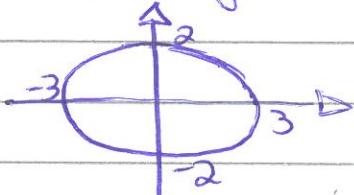
$$p = \frac{1}{4}$$

$$\Rightarrow x^2 = -y$$



3) (ii) Επίσημη με κέντρο μεταξύ αξόνων  $(\pm 3, 0)$ , λεγκούς αξόνων  $(0, \pm 2)$

$$\frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} = 1.$$



3) (iii) Υπερβολής με κέντρο  $(0, \pm 2)$ , ασυμμετρίες  $y = \pm \frac{2}{3}x$ .

$$\frac{y^2}{a^2} + \frac{x^2}{b^2} = 1 \quad \left| \begin{array}{l} \frac{y^2}{a^2} + \frac{x^2}{b^2} = 0 \\ \Rightarrow y = \pm \frac{a}{b} x \\ \Rightarrow b = 3 \quad a = \pm 2. \end{array} \right. \quad \text{Ασυμμετρίες } \frac{y^2}{9} - \frac{x^2}{4} = 1.$$

$$\vec{v} = (a, b, c)$$

Τομής Διανυσμάτων  $\longleftrightarrow$  Τομής στον  $\mathbb{R}^3$   
Μήκος / Μήκος / Νότικα  $\|\vec{v}\| = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2}$

### 2.3. ΕΣΕΩΤΕΡΙΚΟ ΓΙΝΟΜΕΝΟ

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3$$



$$(0 \leq \theta \leq \pi)$$

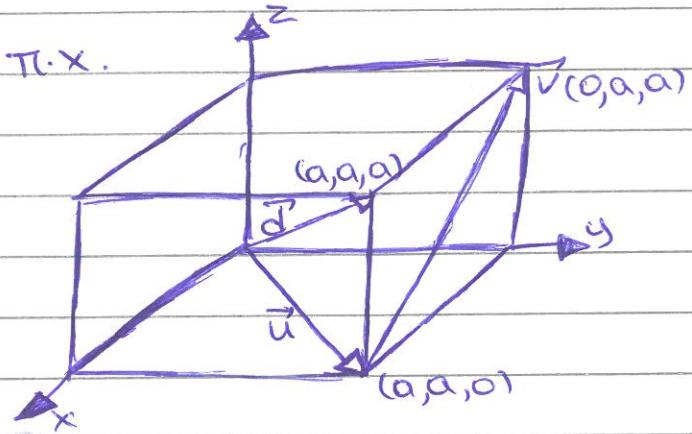
$$\cos \theta = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|}$$

$\vec{u} \cdot \vec{v} > 0 \Rightarrow \theta$  ογκιο.

$\vec{u} \cdot \vec{v} < 0 \Rightarrow \theta$  αφλατιο.

$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{2} \Leftrightarrow \vec{u}$  και  $\vec{v}$  παράλληλα

Συμπληρώματα:  $\vec{u} \parallel \vec{v} \Leftrightarrow$  υπάρχει  $\lambda \in \mathbb{R}$  ώστε  $\vec{u} = \lambda \vec{v}$



To σημειώνεται είναι τέσσερις κίνδυνοι.

- i) Η προβολή της γραμμής των δύο καθεύδησης  $\vec{u}$  και  $\vec{v}$  στην πλάνη  $xz$  είναι ίση.
- ii) Η προβολή της γραμμής των δύο καθεύδησης  $\vec{u}$  και  $\vec{v}$  στην πλάνη  $yz$  είναι ίση.

i) Έτσι θέτουμε  $\theta$  στην γραμμή των δύο καθεύδησης  $\vec{u}$

$$\cos \theta = \frac{\vec{d} \cdot \vec{u}}{\|\vec{d}\| \cdot \|\vec{u}\|}$$

Έτσι θέτουμε  $\vec{d} = (a, a, a)$  και  $\vec{u} = (a, a, 0)$

$$\cos \theta = \frac{\vec{d} \cdot \vec{u}}{\|\vec{d}\| \cdot \|\vec{u}\|} = \frac{a^2 + a^2 + 0}{\sqrt{a^2 + a^2 + a^2} \cdot \sqrt{a^2 + a^2 + 0}} = \frac{2a^2}{\sqrt{3a^2} \cdot \sqrt{2a^2}} = \frac{2a^2}{\sqrt{6}a^2} = \frac{2}{\sqrt{6}}$$

$$\Rightarrow \theta = \cos^{-1} \frac{2}{\sqrt{6}} \approx 35^\circ$$

ii)  $\vec{v} = (0-a, a-a, a-0) = (-a, 0, a)$

Έτσι θέτουμε  $\vec{d} = (a, a, a)$  και  $\vec{v} = (-a, 0, a)$

$$\cos \varphi = \frac{\vec{d} \cdot \vec{v}}{\|\vec{d}\| \cdot \|\vec{v}\|} = \frac{-a^2 + 0 + a^2}{\sqrt{a^2 + a^2 + a^2} \cdot \sqrt{a^2 + 0^2 + a^2}} = 0$$

$$\Rightarrow \varphi = \frac{\pi}{2}$$