

GEOMETRÍA AFÍN Y PROYECTIVA

TEMA 2: APLICACIONES AFINES

ALFONSO ZAMORA

Cartagena99

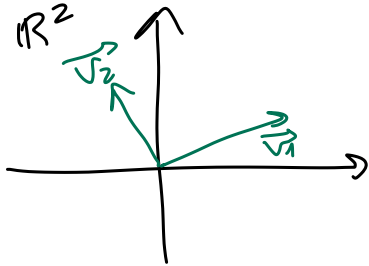
CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

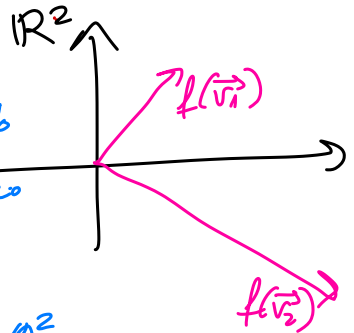
Aplicaciones afines

128 sep +

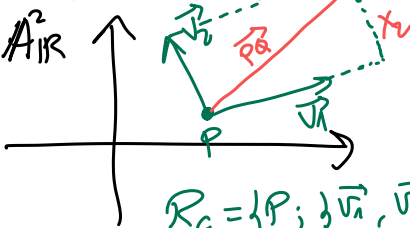
Aplicación lineal $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$



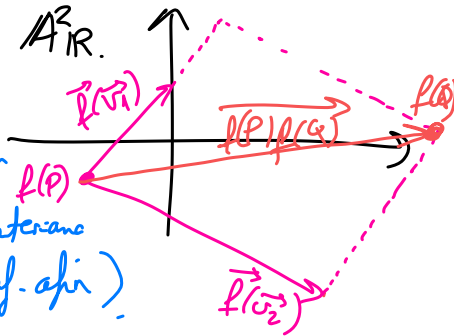
f
(determinada por completo especificando la imágenes de una base del espacio de partida).



Aplicación afín $f: \mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2 \rightarrow \mathbb{A}_{\mathbb{R}}^2$



f
(una aplicación afín queda especificada por la imagen de una referencia catenano o una ref. afín)



$R_C = \{P; \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2 \} \}$

2.1. APLICACIONES AFINES Y REPRESENTACIÓN MATRICIAL

2.1.1 Definición y propiedades de las aplicaciones afines

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

 ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70



Condicin: Sean $P_0, P_1, \dots, P_r \in A$ y $f: A \rightarrow A'$ afin
 Si $B \in A$ es el bariCentro de P_0, P_1, \dots, P_r entonces $f(B)$
 es el bariCentro de $f(P_0), f(P_1), \dots, f(P_r)$.

Demstracin: Por definicin de bariCentro, las coordenadas bariCentricas de B respecto de P_0, P_1, \dots, P_r son $\lambda_i = \frac{1}{r+1}, i=0, \dots, r$.
 por tanto B se puede expresar como la combinacin afin:

$$B = \sum_{i=0}^r \frac{1}{r+1} P_i \quad \text{afin} \quad \Rightarrow \quad f(B) = \sum_{i=0}^r \frac{1}{r+1} f(P_i)$$

y $f(B)$ es el bariCentro de $f(P_0), f(P_1), \dots, f(P_r)$ ya que tiene por coordenadas bariCentricas respecto a ellas $\lambda_i = \frac{1}{r+1}, i=0, 1, \dots, r$.

Proposicin: La definicin de aplicacin afin es equivalente a:

1) Para todo $P \in A$, la aplicacin $f: V \rightarrow V'$ es lineal
 $\frac{PQ}{PQ} \mapsto \frac{f(P)f(Q)}{f(P)f(Q)}$

2) Existe $P \in A$, tal que la aplicacin $f: V \rightarrow V'$ es lineal.
 $\frac{PQ}{PQ} \mapsto \frac{f(P)f(Q)}{f(P)f(Q)}$

Dem.: Def \Rightarrow 1) \Rightarrow 2) \Rightarrow Def

Def \Rightarrow 1): Supongamos f afin y probemos que se cumple 1). Para ver que f es lineal, sean $\vec{u}_1, \vec{u}_2 \in V, \lambda_1, \lambda_2 \in K$.
 quisiere probar que $f(\lambda_1 \vec{u}_1 + \lambda_2 \vec{u}_2) = \lambda_1 f(\vec{u}_1) + \lambda_2 f(\vec{u}_2)$

CLASES PARTICULARES, TUTORIAS TECN
 LLAMA O ENVIA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

Como f es afin, reemplazamos las coordenadas afin:

$$\begin{aligned}
 &= \lambda_0 f(P) + \lambda_1 f(Q_1) + \lambda_2 f(Q_2) = (1 - \lambda_1 - \lambda_2) f(P) + \lambda_1 f(Q_1) + \lambda_2 f(Q_2) \\
 &= f(P) + \lambda_1 (f(Q_1) - f(P)) + \lambda_2 (f(Q_2) - f(P)) \\
 &= f(P) + \lambda_1 \overrightarrow{f(P) f(Q_1)} + \lambda_2 \overrightarrow{f(P) f(Q_2)} = \\
 &= f(P) + \lambda_1 \overrightarrow{f(PQ_1)} + \lambda_2 \overrightarrow{f(PQ_2)} = \\
 &= f(P) + \lambda_1 \overrightarrow{f(V_1)} + \lambda_2 \overrightarrow{f(V_2)} \quad \text{y } f \text{ es lineal.}
 \end{aligned}$$

porque $\overrightarrow{f(\lambda_1 V_1 + \lambda_2 V_2)} = \overrightarrow{f(\lambda_1 PQ_1 + \lambda_2 PQ_2)} = \overrightarrow{f(PR)}$

$$= \overrightarrow{f(P) f(R)} = \lambda_1 \overrightarrow{f(V_1)} + \lambda_2 \overrightarrow{f(V_2)}$$

1) \Rightarrow 2 inmediato.

2) \Rightarrow Def: Hip: para un punto P, \overrightarrow{f} es lineal.
 y quiere probar que f conserva las combinaciones afines.

Sean $P_0, P_1, \dots, P_r \in A$ y escalares $\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_r \in K$
 tales que $\sum_{i=0}^r \lambda_i = 1$. Quiero probar $f(\sum_{i=0}^r \lambda_i P_i) = \sum_{i=0}^r \lambda_i f(P_i)$

Observamos que $\sum_{i=0}^r \lambda_i P_i = P_0 + \sum_{i=1}^r \lambda_i \overrightarrow{P_0 P_i}$, entonces

$\xrightarrow{\quad r \quad}$
 $\xrightarrow{\text{punto final}}$
 $\xrightarrow{\text{punto inicial}}$
 $\xrightarrow{\text{vector}}$

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

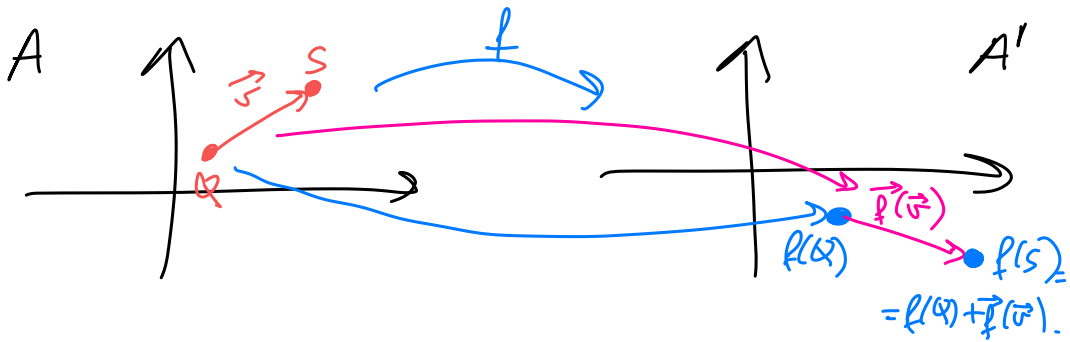
La anterior proposición caracteriza f afín en términos de una aplicación lineal \vec{f} llamada aplicación lineal asociada a f . Se cumple que, para cualesquiera $Q, R \in A$ y $\vec{v} \in V$

$$\vec{f}(Q+R) = \vec{f}(Q) + \vec{f}(R)$$

$$\vec{f}(Q + \vec{v}) = \vec{f}(Q) + \vec{f}(\vec{v})$$

En efecto, sea $S := Q + \vec{v}$ entonces $\vec{f}(\vec{v}) = \vec{f}(Q+S) = \vec{f}(Q) + \vec{f}(S)$

Entonces $\vec{f}(Q + \vec{v}) = \vec{f}(S) = \vec{f}(Q) + \vec{f}(\vec{v}) = \vec{f}(Q) + \vec{f}(\vec{v})$



Ejemplo: Sea $f: \mathbb{A}^3_{\mathbb{R}} \longrightarrow \mathbb{A}^2_{\mathbb{R}}$

$$(x, y, z) \longmapsto (3x - y + 2z - 1, 2x + z + 2)$$

Queremos ver si f es afín.

Tomamos por ejemplo $P = (9, 9, 9) \in \mathbb{A}^3_{\mathbb{R}}$ sea

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70
 ...
ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

f es afín porque le encontramos un punto $P = (0, 0)$ tal que $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $\overrightarrow{PQ} \mapsto \overrightarrow{f(P)f(Q)} = \overrightarrow{f(P)} - \overrightarrow{f(Q)}$ es lineal (probando la definición 2).

Ejemplo: $f: \mathbb{A}^2_{\mathbb{R}} \rightarrow \mathbb{A}^2_{\mathbb{R}}$
 $(x, y) \mapsto (x^2 - 1, y + 1)$.

Veamos que f no es afín, porque existe $P = (0, 0) \in \mathbb{A}^2_{\mathbb{R}}$ tal que $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ no es lineal, lo cual viola la definición 1).

viola la definición 1).

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\overrightarrow{PQ} \mapsto \overrightarrow{f(P)f(Q)}$$

$$\overrightarrow{(0,0)(x,y)} \mapsto \overrightarrow{(-1,1)(x^2-1,y+1)}$$

$$(x,y) \mapsto (x^2, y)$$

no es lineal por el cuadrado

(ejercicio 1.5)

Proposición: Sean aplicaciones afines $f: A \rightarrow A'$, $g: A' \rightarrow A''$ con aplicaciones lineales asociadas \vec{f}, \vec{g} .

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

afín de aplicaciones afines $\sum_{i=0}^r \lambda_i f_i$ es aplicación afín
(den. en rotar)

Demstración:

inyectividad: Dados $P, Q \in A$, f inyectiva n:

$$[f(P) = f(Q) \Leftrightarrow P = Q.] \text{ equivale a}$$

$$[\vec{0} = \overrightarrow{f(P)Q} = \vec{f}(\overrightarrow{PQ}) \Leftrightarrow \overrightarrow{PQ} = \vec{0}] \text{ que es}$$

que \vec{f} sea inyectiva.

sobreyectividad:

Sea f sobreyectiva y probemos \vec{f} sobreyectiva. Sea $\vec{v}' \in V'$,
con $P', Q' \in A'$ tales que $\overrightarrow{P'Q'} = \vec{v}'$. Como f sobreyectiva,
existen $P, Q \in A$ con $f(P) = P'$ y $f(Q) = Q'$. Entonces

$$\vec{f}(\overrightarrow{PQ}) = \overrightarrow{f(P)f(Q)} = \overrightarrow{P'Q'} = \vec{v}' \Rightarrow \vec{f} \text{ sobreyectiva}$$

Recíprocamente, supongamos \vec{f} sobreyectiva. y probemos f sobreyectiva.
Sea $P' \in A'$ y sea otro punto $O \in A$, el vector $\overrightarrow{f(O)P'} \in V'$
y existe $\vec{v} \in V$ tal que $\vec{f}(\vec{v}) = \overrightarrow{f(O)P'}$. Definimos

$$P := O + \vec{v}$$

$$f(P) = f(O + \vec{v}) = f(O) + \vec{f}(\vec{v}) = f(O) + \overrightarrow{f(O)P'} = \underline{P'}$$

f sobreyectiva.

Equivalencia para f, \vec{f} biyectivas es consecuencia de lo

CLASES PARTICULARES, TUTORIAS TECN
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

aplicaciones afines

Preparación: Sea $f: A \rightarrow A'$ aplicación afín, y sea B un subespacio afín de A tal que $B = P + W$, $P \in A, W \subset V$.
Entonces se verifica que $f(B) = f(P) + \vec{f}(W)$.

Por tanto $f(B)$ es subespacio afín de A' con dirección $\vec{f}(W)$.

Demstración: En efecto:

$$\begin{aligned} f(B) &= \{ f(Q) : Q \in B \} = \{ f(P + \vec{w}) : \vec{w} \in W \} \\ &= \{ f(P) + \vec{f}(\vec{w}) : \vec{w} \in W \} = f(P) + \{ \vec{f}(\vec{w}) : \vec{w} \in W \} \\ &= f(P) + \vec{f}(W) \quad \blacksquare \end{aligned}$$

Definición: Una aplicación afín biyectiva entre dos espacios afines A y A' se denomina isomorfismo afín. En el caso $A = A'$ diremos que $f: A \rightarrow A$ es una afinidad.

Observación: Si $f: A \rightarrow A$ es una afinidad, la aplicación inversa (que existe porque f es biyectiva)

$$f^{-1}: A \rightarrow A \quad \text{tal que} \quad f(f^{-1}(P)) = P$$

$$P \mapsto f^{-1}(P)$$

es afín. Además, sus aplicaciones lineales

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

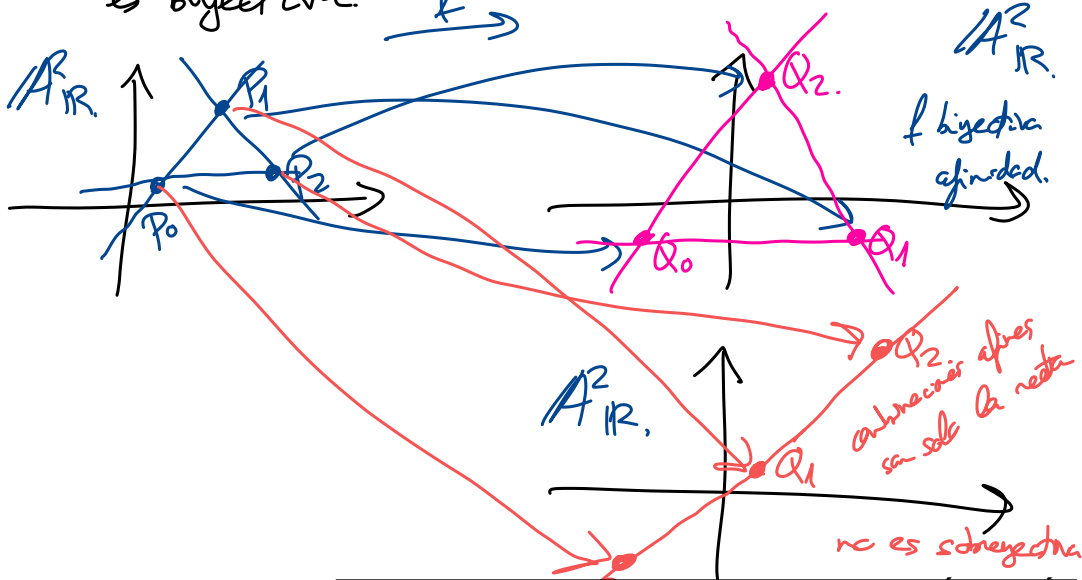
ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

Teorema: Sea A espacio afín de dimensión n . y sea $R_{A'} = \{P_0, P_1, \dots, P_n\}$ referencia afín. Si A' es otro espacio afín y $Q_0, Q_1, \dots, Q_n \in A'$ existe una única aplicación afín $f: A \rightarrow A'$ tal que $f(P_i) = Q_i, i=0, \dots, n$.

Además

- Si los Q_i son afínmente independientes, entonces f es inyectiva.
- Si los Q_i son afínmente generadores de A' , entonces f es sobreyectiva.
- Si los Q_i son referencia afín de A' , entonces f es biyectiva.



Cartagena99

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70
 ...
 ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Defino $f(P) = \sum_{i=0}^n \lambda_i Q_i$ (la combinación afín de los Q_i con los mismos escalares)

- f así definida es afín ya que conserva las combinaciones afines:

$$f(P) = f\left(\sum_{i=0}^n \lambda_i P_i\right) \stackrel{\text{def}}{=} \sum_{i=0}^n \lambda_i f(P_i) = \sum_{i=0}^n \lambda_i Q_i$$

- $f(P_i) = Q_i$, para todo i :

En efecto $P_i = \sum_{i=0}^n \lambda_i P_i = P_i$ ($\lambda_i = 1$ y el resto 0)

Entonces $f(P_i) = \sum_{i=0}^n \lambda_i Q_i = Q_i$.

- f es única. En efecto sea otra $g: A \rightarrow A'$ afín y llene cada P_i en $g(P_i) = Q_i$.

Care g es afín, conserva las combinaciones afines:

$$g(P) = g\left(\sum_{i=0}^n \lambda_i P_i\right) \stackrel{\text{afín}}{=} \sum_{i=0}^n \lambda_i g(P_i) \stackrel{g(P_i)=Q_i}{=} \sum_{i=0}^n \lambda_i Q_i$$

g y f coinciden en todo $P \in A$ = $f(P)$.
 por tanto $g = f$. y f es única.

Supongamos los Q_i afinemente independientes y veamos f es inyectiva. Sean $R_1 = \sum_{i=0}^n \lambda_i P_i$, $R_2 = \sum_{i=0}^n \mu_i P_i$ tales que $f(R_1) = f(R_2)$. Entonces:

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

• Supongamos Q_0, \dots, Q_n afinmente generadores de A' .
 Entonces para todo $R \in A'$, existen $\lambda_0, \dots, \lambda_n$,
 $\sum_{i=0}^n \lambda_i = 1$ tales que $R = \sum_{i=0}^n \lambda_i Q_i$.

Definiendo $P = \sum_{i=0}^n \lambda_i P_i \in A$, tenemos

$$f(P) = f\left(\sum_{i=0}^n \lambda_i P_i\right) \stackrel{\text{afín}}{=} \sum_{i=0}^n \lambda_i f(P_i) = \sum_{i=0}^n \lambda_i Q_i = R.$$

f es sobreyectiva.

• Si los Q_i son referencia afín, son afinmente independi-
 entes y generadores $\implies f$ es inyectiva y sobreyectiva
 $\implies f$ biyectiva y f es isomorfismo afín. ■

Observaciones:

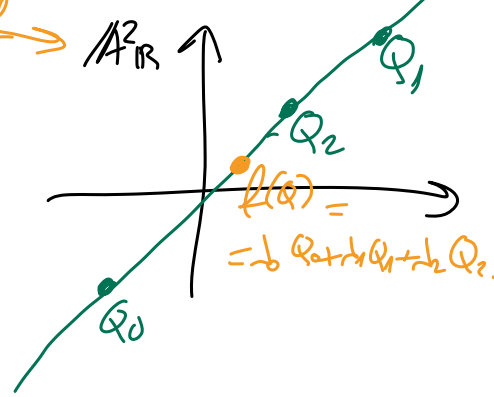
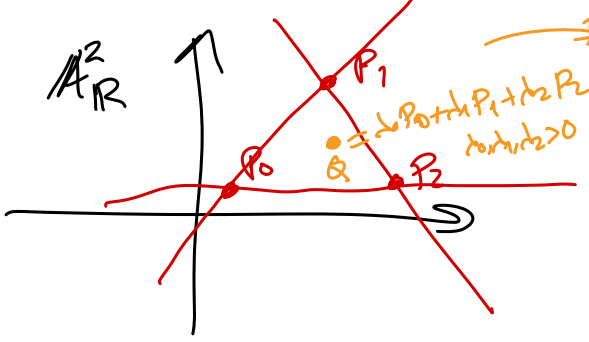
• Dadas 3 puntos no alineados de $\mathbb{A}^2_{\mathbb{R}}$ (una
 referencia afín) y dadas otros 3 puntos en $\mathbb{A}^2_{\mathbb{R}}$,
 existe una única f afín que lleva unos en otros.

• si los 3 puntos no están alineados,
 son también ref. afín y f es
 afinidad del plano afín $\mathbb{A}^2_{\mathbb{R}}$.



CLASES PARTICULARES, TUTORIAS TECN
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70



- En general, dados $n+1$ puntos en A dim n , cualquier otro punto tiene su imagen ya especificada por f .

Problemas 1.6, 1.7
y 1.8

2.1.2 Representación matricial de aplicaciones afines

Sea $f: A \rightarrow A'$ afín con aplicación lineal asociada $f \rightarrow V \rightarrow V'$ (en general $\dim A$ no tiene que ser igual a $\dim A'$).

Representación en coordenadas cartesianas

Sean $R_c = \{0\}; B$ y $R_{c'} = \{0\}; B'$ referencias cartesianas de A y A' .



CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70
 ...
 ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Sea $b = (b_1, \dots, b_m)$ las coordenadas anteriores de $f(0)$. en $\mathbb{R}^1 \iff \overrightarrow{0 f(0)}$ coordenadas en B' .

Tenemos que:

$$\overrightarrow{0 f(P)} = \overrightarrow{0 f(0)} + \overrightarrow{f(0) f(P)} = \overrightarrow{0 f(0)} + \overrightarrow{f}(\overrightarrow{0P}).$$

reescribo esta relación en coordenadas:

$$\begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} + : \begin{pmatrix} M_{B'B'}(f) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$$\boxed{y^t = b^t + M_{B'B'}(f) \cdot x^t}$$

que se pueda escribir también como:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ y^t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ b^t & M_{B'B'}(f) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ x^t \end{pmatrix}$$

"
 $M_{\mathbb{R}^1 \mathbb{R}^1}(f)$ matriz de la aplicación
 apl. f respecto de \mathbb{R}^1

Cartagena99

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

x_1, x_2 son coordenadas cartesianas de P en R_1, R_2
 y_1, y_2 " " " " $f(P)$ en R_{C_1}, R_{C_2}

$$\boxed{M_{R_{C_2} R_{C_2}}(f) \begin{pmatrix} 1 \\ x_2^t \end{pmatrix}} = \begin{pmatrix} 1 \\ y_2^t \end{pmatrix} = C_{R_{C_1} R_{C_2}} \begin{pmatrix} 1 \\ y_1^t \end{pmatrix}$$

mat. cambio
referencia

$$= C_{R_{C_1} R_{C_2}} \cdot M_{R_{C_1} R_{C_1}}(f) \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ x_1^t \end{pmatrix} =$$

$$= \boxed{C_{R_{C_1} R_{C_2}} \cdot M_{R_{C_1} R_{C_1}}(f) \cdot C_{R_{C_2} R_{C_1}} \begin{pmatrix} 1 \\ x_2^t \end{pmatrix}}$$

$$\Rightarrow \boxed{M_{R_{C_2} R_{C_1}}(f) = C_{R_{C_1} R_{C_2}} \cdot M_{R_{C_1} R_{C_1}}(f) \cdot C_{R_{C_2} R_{C_1}}$$

Dada una composición de aplicaciones afines

$$f: \begin{matrix} A \\ R_C \end{matrix} \longrightarrow \begin{matrix} A' \\ R_{C'} \end{matrix}, g: \begin{matrix} A' \\ R_{C'} \end{matrix} \longrightarrow \begin{matrix} A'' \\ R_{C''} \end{matrix} \text{ ref's cartesianas.}$$

$$M_{R_C R_{C''}}(g \circ f) = M_{R_{C'} R_{C''}}(g) \cdot M_{R_C R_{C'}}(f).$$

(problema 10)

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

bicéntricas $\mu = (\mu_0, \dots, \mu_m)$, $\sum_{j=0}^m \mu_j = 1$
 respecto de Ra' . Se verifica (ver notas) que

$$\begin{pmatrix} \mu_0 \\ \vdots \\ \mu_m \end{pmatrix} = \frac{1}{n+1} \begin{pmatrix} | & | & | & | & | \\ | & | & | & | & | \\ | & | & | & | & | \\ | & | & | & | & | \\ | & | & | & | & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mu_0 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix}$$

Condensadas
 bicéntricas de cada
 (P_i) en la referencia Ra' .

$M_{RaRa'}(f)$ es matriz de tamaño
 $(m+1) \times (n+1)$.

Si tomamos referencias gines Ra_1, Ra_2 en A
 Ra_1', Ra_2' en A'

se tiene:

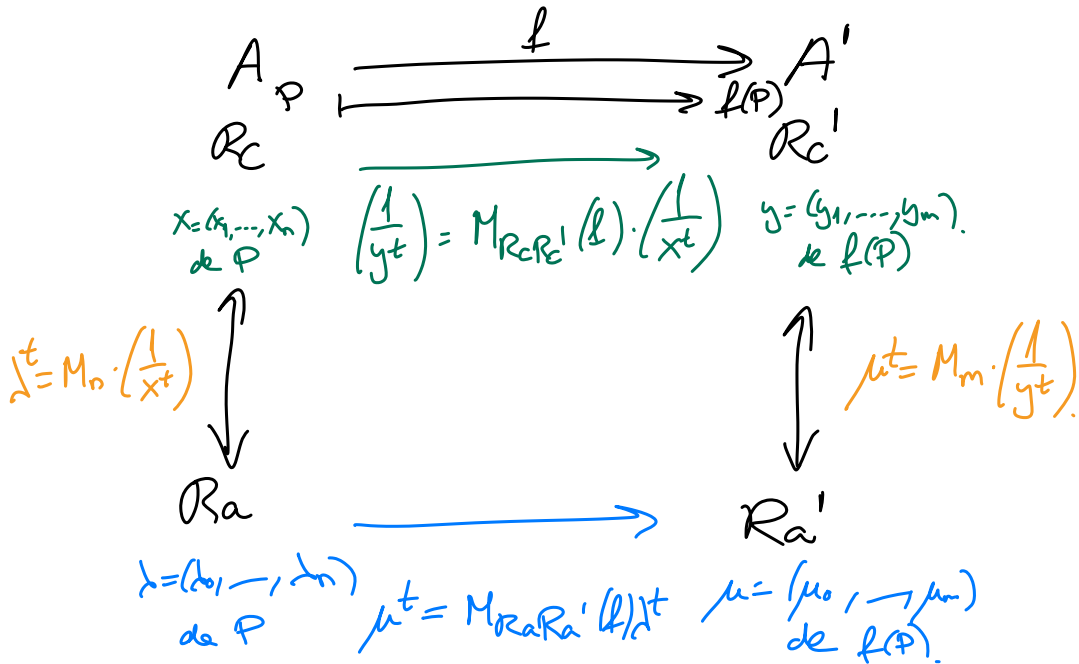
$$M_{Ra_2Ra_2'}(f) = C_{Ra_1'Ra_2'} M_{Ra_1Ra_1'}(f) \cdot C_{Ra_2Ra_1}$$

y también:

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99



Obtenemos la relación entre matrices en coordenadas cartesianas y baricéntricas:

$$M_{R_A R_A'}(f) = M_m \cdot M_{R_C R_C'}(f) \cdot M_n^{-1}$$

$$M_{R_C R_C'}(f) = M_m^{-1} \cdot M_{R_A R_A'}(f) \cdot M_n$$

Ejemplo: Sean en $A^3_{\mathbb{R}}$ los puntos

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
 LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
 CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

con referencia cartesiana asociada $R_C = \{P_0, \vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$.

Por el teorema, existe una única aplicación afín f tal que $f(P_i) = Q_i, i=0, 1, 2, 3$.

Los puntos Q_0, Q_1, Q_2 y Q_3 no forman una referencia glh ya que $\{\vec{v}_1 = \overrightarrow{Q_0Q_1} = (0, 0, 1), \vec{v}_2 = \overrightarrow{Q_0Q_2} = (2, 0, -1), \vec{v}_3 = \overrightarrow{Q_0Q_3} = (4, 0, 0)\}$

$$\vec{v}_2 = -2\vec{v}_3 - \vec{v}_1$$

no son base de \mathbb{R}^3 .

Por tanto f no es ni inyectiva ni sobreyectiva.

(Q_i son afines dependientes)

(4 puntos en $\mathbb{A}^3_{\mathbb{R}}$ glhmente dependientes no pueden generar todo $\mathbb{A}^3_{\mathbb{R}}$)

(Q_i son coplanarios, generan sólo un plano glh).

Sea $Q_3' = (0, 2, 0)$ y comprobamos que

$$\{\vec{w}_1 = \overrightarrow{Q_0Q_1} = (0, 0, 1), \vec{w}_2 = \overrightarrow{Q_0Q_2} = (2, 0, -1), \vec{w}_3 = \overrightarrow{Q_0Q_3'} = (0, 1, 0)\}$$

sí es base de \mathbb{R}^3 por lo que

$R_{A'} = \{Q_0, Q_1, Q_2, Q_3'\}$ es referencia afín de $\mathbb{A}^3_{\mathbb{R}}$.

Representamos matricialmente f :

• Coordenadas baricéntricas

$$M_{R_{A'}R_C}(f) = \begin{pmatrix} | & | & | & | \\ | & | & | & | \\ | & | & | & | \end{pmatrix}$$

CLASES PARTICULARES, TUTORIAS TÉCNICAS
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Coordenadas baricéntricas de $f(P_0)$ en $R_{A'}$ son

Pero observamos que $f(P_3) = Q_3 \neq Q_3'$. Calculamos las coordenadas bariocéntricas de $f(P_3) = Q_3 = (-1, 1, 0)$

$$f(P_3) = d_0 Q_0 + d_1 Q_1 + d_2 Q_2 + d_3 Q_3'$$

$$(-1, 1, 0) = d_0(0, 1, 0) + d_1(0, 1, 1) + d_2(2, 1, -1) + d_3(0, 2, 0)$$

↳ sistema

$$\begin{cases} -1 = & 2d_2 & \text{con } \sum_{i=0}^3 d_i = 1 \\ 1 = d_0 + d_1 + d_2 + 2d_3 \\ 0 = d_1 - d_2 \\ 1 = d_0 + d_1 + d_2 + d_3 \end{cases}$$

su solución $(d_0, d_1, d_2, d_3) = (2, -\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, 0)$.

$$M_{R_0 R_3} R_0^{-1}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

observa que el rango es 3 porque f lleva P_0, P_1, P_2, P_3 que generan $A_{\mathbb{R}^3}$ de dim 3 en un plano de dim 2 generado (afinizado) por 3 puntos.

Esto equivale a que la aplicación lineal asociada $\vec{f}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ lleva 3 vectores linealmente independientes en 2 vectores linealmente independientes $\vec{a}_0, \vec{a}_1, \vec{a}_2$.

$$\dim \text{Im } \vec{f} = 2 \quad \dim \text{Ker } \vec{f} = 1$$

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70

Cartagena99

$$= \left(\begin{array}{c|cccc} 1 & 1 & 1 & 1 \\ \hline 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \left(\begin{array}{cccc} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|cccc} 1 & -1 & -1 & -1 \\ \hline 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$= \left(\begin{array}{c|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) = M_{RC} R_C^{-1}(f)$$

Queremos entender f respecto de las referencias anteriores canónicas:

$$M_{RC} R_C^{-1}(f) = C_{RC}^{-1} R_{Cie} M_{RC} R_C^{-1}(f) \cdot C_{RC} R_C^{-1}$$

$$\left(\begin{array}{c|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right) \cdot \left(\begin{array}{c|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 & -1/2 \\ 0 & 0 & 1 & -1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \cdot \left(\begin{array}{c|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \end{array} \right)^{-1}$$

Cartagena99

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS
LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE
CALL OR WHATSAPP: 689 45 44 70