

Elementy Geometrii Analityczne

π

Prosta w R^2

» Ogólc równanie prostej:

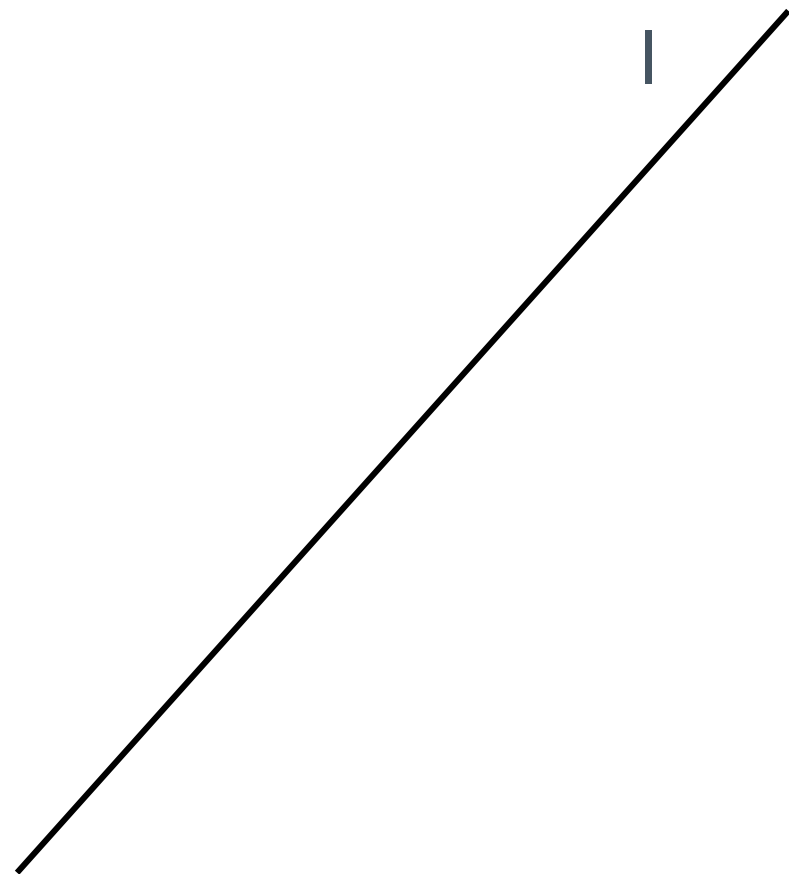
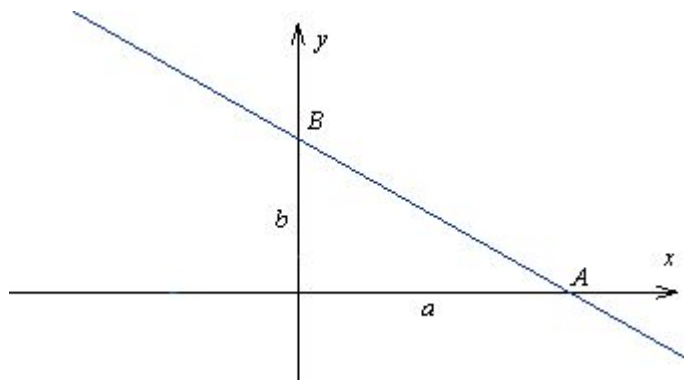
$$Ax + By + C = 0$$

› Równanie kierunkowe prostej

$$y = ax + b$$

› Równanie odcinkowe prostej:

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



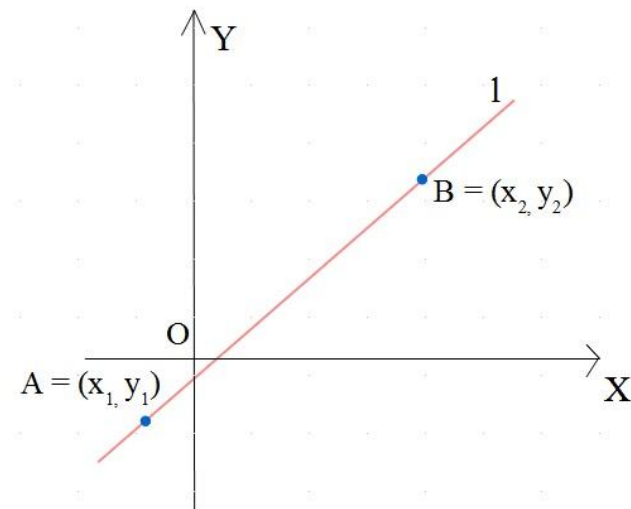
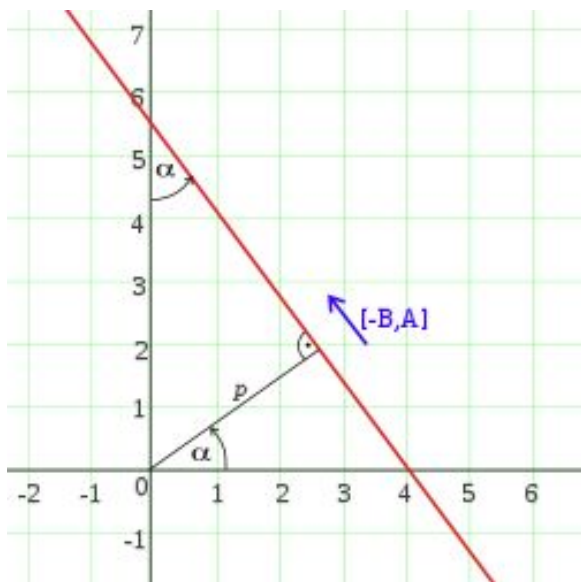
Prosta w R^2

» Równanie prostej przechodzącej przez dwa punkty

$$(x_2 - x_1)(y - y_1) = (y_2 - y_1)(x - x_1)$$

› Równanie prostej w postaci normalnej
(postać Hessego)

$$x \cos \alpha + y \sin \alpha - p = 0$$



Prosta w R^2

» Równanie parametryczn prostej

Wektor kierunkowy $\vec{\alpha} = [u_1, u_2]$

Punkt na prostej $A = (x_A, y_A)$

$$l = \{A + t\vec{\alpha} : t \in R\}$$

Lub równoważnie

$$\begin{cases} x = x_A + tu_1 \\ y = y_A + tu_2 \end{cases}$$

Odcinek

» Długość odcinka

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

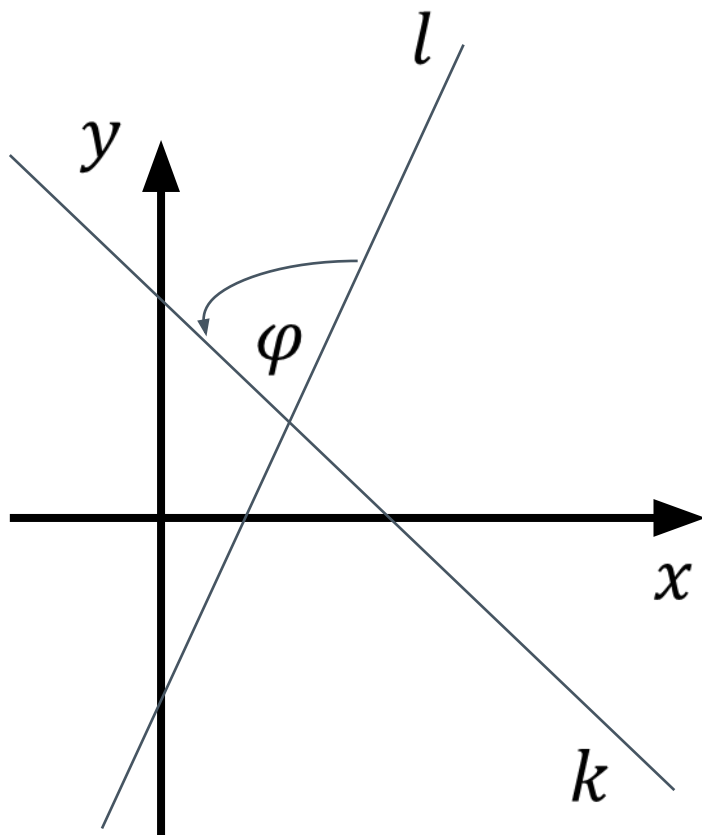
› Współrzędne środka odcinka

$$S = \left(\frac{x_1 + x_2}{2}, \frac{y_1 + y_2}{2} \right)$$

› Odległość punktu $P = (x_0, y_0)$ od prostej $Ax + By + C = 0$

$$d = \frac{|Ax_0 + By_0 + C|}{\sqrt{A^2 + B^2}}$$

Kąt pomiędzy prostymi



$$\text{> } l: y = a_1x + b_1 \quad k: y = a_2x + b_2$$

$$\tan \varphi = \left| \frac{a_1 - a_2}{1 + a_1 a_2} \right|$$

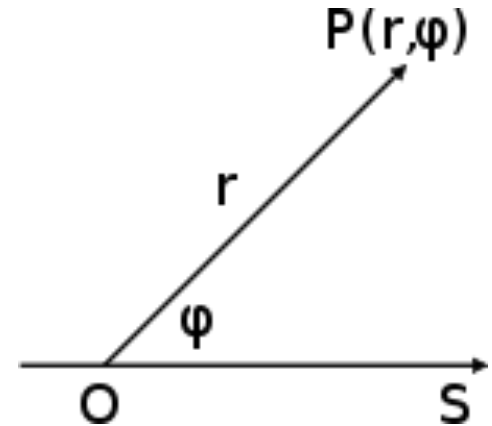
Własności prostych

- › $l: y = a_1x + b_1$ $k: y = a_2x + b_2$
- › Równoległe gdy $a_1 = a_2$
- › Prostopadłe gdy $a_1a_2 = -1$
- › Punkt przecięcia prostych (x,y) :

$$x = \frac{b_2 - b_1}{a_1 - a_2}$$

Układ współrzędnych biegunowych

- » Każdemu punktowi P płaszczyzny przypisujemy jego współrzędne biegunowe jak następuj:
 - promień wodzący (r) punktu P to jego odległość $|OP|$ od bieguna
 - amplituda punktu P to wartość kąta skierowanego pomiędzy półprostą OS a wektorem \vec{OP}
 - Współrzędne bieguna O są równe $(0,0)$
 - $0 \leq \varphi \leq 2\pi$



Przejęcia

System polarny ---->
System kartezjański

$$\begin{aligned} \text{Dla } P &= (r, \varphi) \\ x &= r \cos \varphi \\ y &= r \sin \varphi \end{aligned}$$

System kartezjański ----> *System polarny*

$$\text{Dla } P = (x, y)$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\varphi = \begin{cases} \tan^{-1} \left(\frac{y}{x} \right), & x > 0 \text{ i } y \geq 0 \\ \tan^{-1} \left(\frac{y}{x} \right) + 2\pi, & x > 0 \text{ i } y < 0 \\ \tan^{-1} \left(\frac{y}{x} \right) + \pi, & x < 0 \\ \frac{\pi}{2}, & x = 0 \text{ i } y > 0 \\ \frac{3\pi}{2}, & x = 0 \text{ i } y < 0 \end{cases}$$

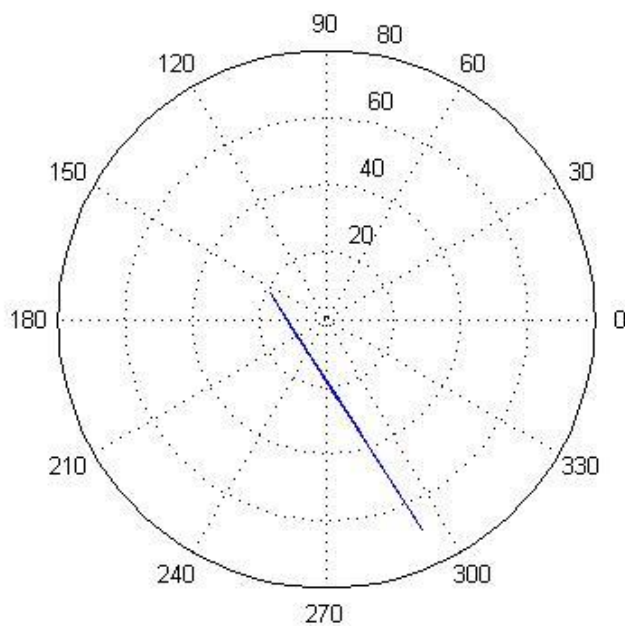
Prosta w układzie biegunowym

- » Prosta nie przechodząca przez biegun przez biegun

$$r = \frac{p}{\cos(\varphi - \alpha)}$$

- › Prosta przechodząca przez biegun

$$\varphi = \alpha + k\pi$$



Płaszczyzna w R^3

» Równanie płaszczyzny

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

A, B, C równocześnie nie mogą być zerami

Wektor $[A, B, C]$ jest wektorem normalnym do płaszczyzny

» Równanie normalne

$$\alpha x + \beta y + \gamma z + \delta = 0$$

$$\alpha^2 + \beta^2 + \gamma^2 = 1$$

$$\alpha = \frac{A}{N} \quad \beta = \frac{B}{N} \quad \gamma = \frac{C}{N} \quad \delta = \frac{D}{N}$$

$$N = \sqrt{A^2 + B^2 + C^2}$$

Okrąg

Okrąg w układzie kartezyjskim

o środku $S = (a, b)$ i promieniu $r > 0$

Równanie okręgu

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 = r^2$$

Postać parametryczna:

$$\begin{cases} x = a + r \cos \alpha \\ y = b + r \sin \alpha \end{cases} \alpha \in [0, 2\pi)$$

Okrąg w układzie biegunowym

O środku w $S = (r_0, \varphi_0)$ i promieniu $a > 0$

$$r^2 - 2rr_0 \cos(\varphi - \varphi_0) + r_0^2 = a^2$$

Transformacje geometryczne

» Translacja o wektor

$$P = \begin{bmatrix} x_p \\ y_p \\ z_p \end{bmatrix} \quad T = \begin{bmatrix} x_t \\ y_t \\ z_t \end{bmatrix}$$

$$P' = \begin{bmatrix} x_p \\ y_p \\ z_p \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} x_t \\ y_t \\ z_t \end{bmatrix}$$

» Skalowanie względem początku układu współrzędnych

$$S = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & s_z \end{bmatrix}$$

$$P' = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & s_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_p \\ y_p \\ z_p \end{bmatrix}$$

Obrót

» Wokół osi OX

$$R_x(\theta) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

› Wokół osi OY

$$R_y(\theta) = \begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta \end{bmatrix}$$

› Wokół osi OZ

$$R_z(\theta) = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Rotacja o dowolny kąt:

$$P' = R_{os}(\theta)P$$

Elipsa

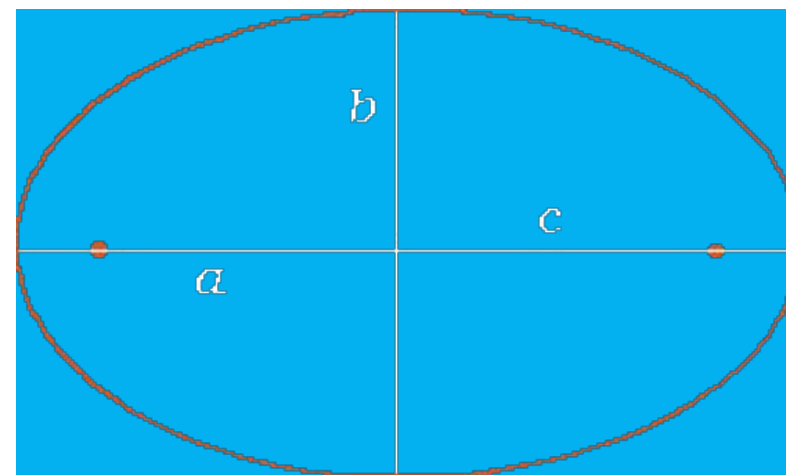
» Równanie elipsy o środku w $O = (x_0, y_0)$

$$\frac{(x - x_0)^2}{a^2} + \frac{(y - y_0)^2}{b^2} = 1$$

Odległość ogniska od środka symetrii elipsy

$$c^2 = a^2 - b^2$$

Każdy promień wychodzący z jednego ogniska, po odbiciu od elipsy trafia do drugiego ogniska. Dodatkowo, każdy z tych promieni przebywa taką samą drogę, równą $2a$



Hiperbola

$$\succ \frac{(x - x_0)^2}{a^2} - \frac{(y - y_0)^2}{b^2} = 1$$

Odległość ogniska od
środka symetrii elipsy

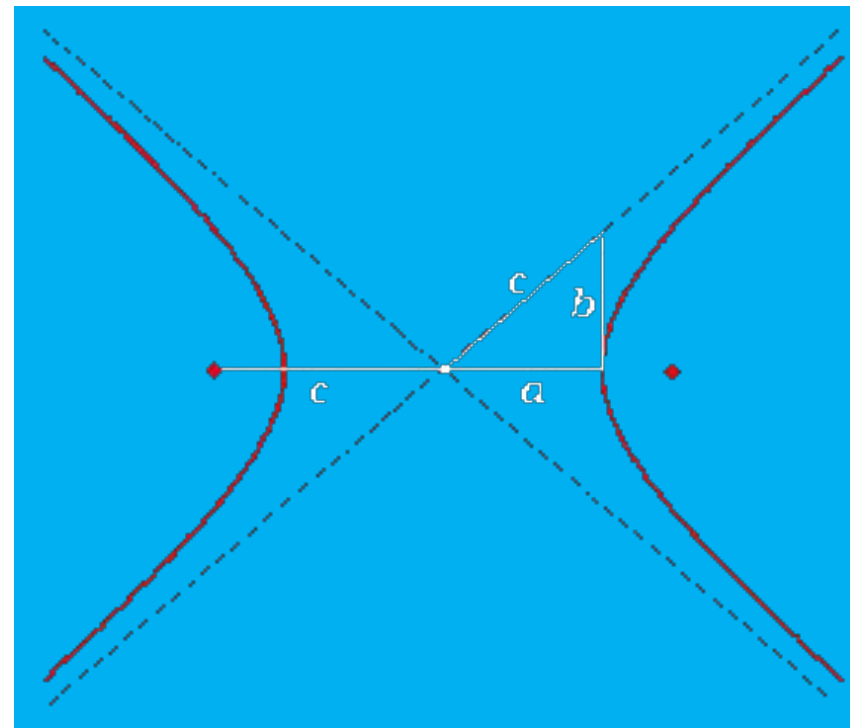
$$c^2 = a^2 + b^2$$

Asymptoty hiperboli

$$y - y_0 = k(x - x_0)$$

i

$$y - y_0 = -k(x - x_0)$$



Parabola

» Równania Paraboli

$$x - x_0 = a(y - y_0)^2$$

Lub

$$2p(x - x_0) = (y - y_0)^2$$

