

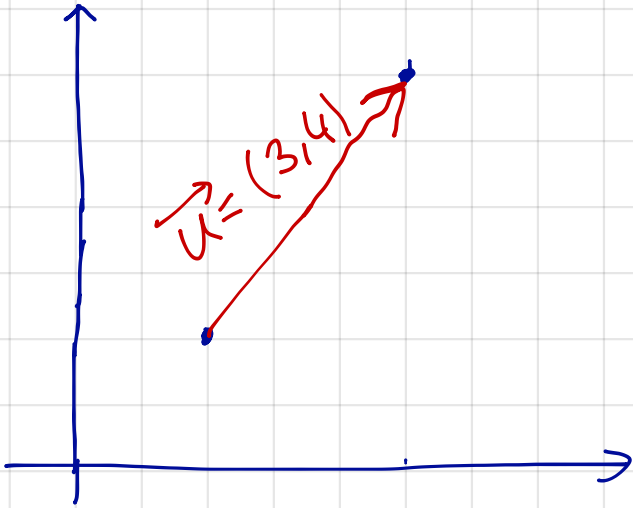
BAZI AFİN DÖNÜŞÜMLER

Afin dönüşümler: $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \rightarrow \underbrace{\begin{bmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{bmatrix}}_A \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix}$

1) Öteleme: $A = I_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ için T afin dönüşümüne öteleme denir ve $\ddot{O}_{(c_1, c_2)}$ ile gösterilir.

$$\ddot{O}_{(c_1, c_2)}(x, y) = (x + c_1, y + c_2)$$

ör: $\ddot{O}_{(3,4)}(x, y) = (5, 6) \Rightarrow (x, y) = (5, 6) - (3, 4) = (2, 2)$.



Önerme: Ötelemeler, 1) uzatlılığı 2) vektörleri 3) açıları 4) doğruların eğimlerini korur.

İspat: 1) $a_1 = 1, b_1 = 0, a_2 = 0, b_2 = 1$ old. için $a_1^2 + a_2^2 = 1$, $a_1 b_1 + a_2 b_2 = 0$ ve $b_1^2 + b_2^2 = 1$ sağlanır.

2) $A' = \ddot{O}_{(c_1, c_2)}(A)$ ve $B' = \ddot{O}_{(c_1, c_2)}(B)$ dersek

$$\overrightarrow{A'B'} = B' - A' = B - A = \overrightarrow{AB}$$

3) Vektörler öteleme altında değişmediğinden aralarındaki açı da değişmez.

$$4) y = m x + n \xrightarrow{\substack{x = x' - c_1 \\ y = y' - c_2}} y' - c_2 = m(x' - c_1) + n \Leftrightarrow y' = m x' + ?$$

$$(m = \infty) \quad x = n \xrightarrow{\quad\quad\quad} x' - c_2 = n \Leftrightarrow x' = c_2 + n \quad (m = \infty)$$

Sonuç: ötelemeler, çemberi, elipsi, hiperbolü, parabolü korur.

İspat: Çünkü bunların hepsi uzatılma bağlıdır.

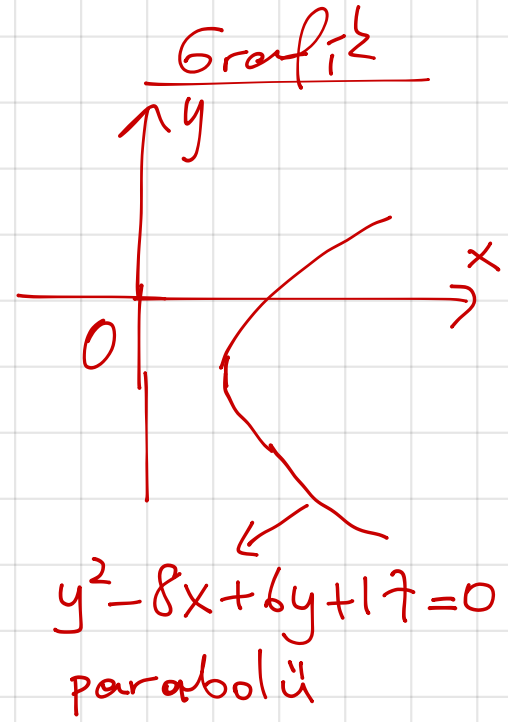
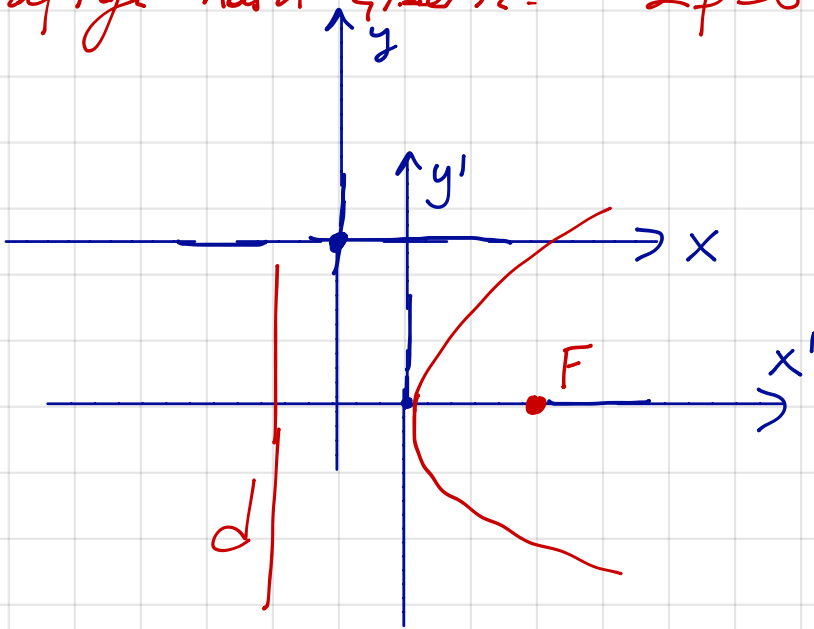
Ör: Denklemi $y^2 - 8x + 6y + 17 = 0$ olan geometrik nesne = ?

$$(y+3)^2 = 8(x-1) \Leftrightarrow y'^2 = 2p x'$$

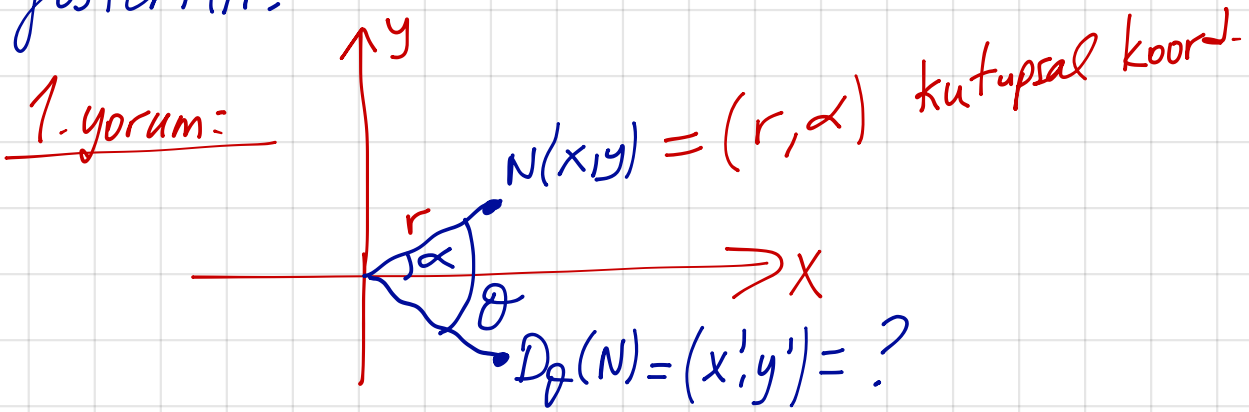
$\boxed{\begin{matrix} x' = x - 1 \\ y' = y + 3 \end{matrix}}$ dönüşümü $\ddot{O}_{(-1, 3)}$ ötelemesi olduğundan

ve ötelemeler parabolü koruduğundan sorulan geometrik nesne bir paraboldür.

Grafikini nasıl çizeriz? $2p=8$ $p/2=2$.



2) Döndürme: $A = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}$ iken T afin dönüşümüne θ radyan döndürme denir ve D_θ ile gösterilir.

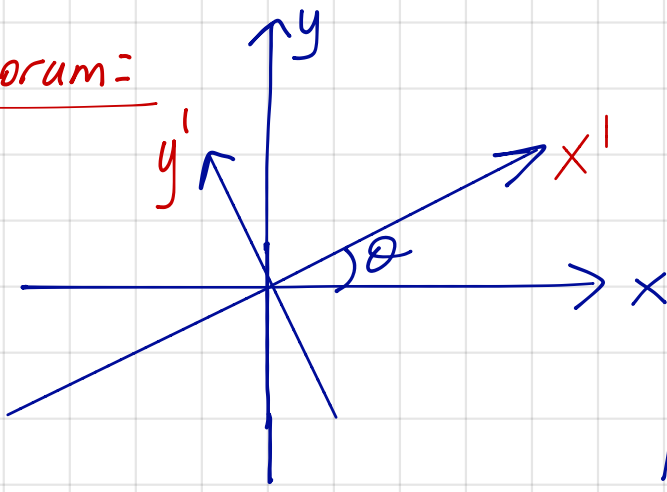


$$(x', y') = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r \cos\alpha \\ r \sin\alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r \cos(\alpha - \theta) \\ r \sin(\alpha - \theta) \end{bmatrix}$$

$\Rightarrow (r \cos(\alpha - \theta), r \sin(\alpha - \theta))$, (x', y') 'nin kutupsal koordinatlarıdır.

Demek ki, $D_\theta(x, y)$, (x, y) 'nin orijinin etrafında saat yönünde θ radyan döndürülmesiyle elde edilen noktadır.

2. yorum:



$(x', y') = \mathcal{D}_\theta(x, y)$ sıralı

ikilisi (x, y) noktasının

$x'y'$ -koordinat sistemindeki

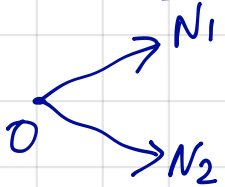
koordinatları olarak yorumlanır.

Önerme: \mathcal{D}_θ , $\theta \neq 0$, uzaklığı ve aralık açısını korur.

İspat: $a_1 = \cos\theta$ $b_1 = \sin\theta$ $a_2 = -\sin\theta$ $b_2 = \cos\theta$ olduğunda

$a_1^2 + a_2^2 = 1$, $a_1 b_1 + a_2 b_2 = 0$, $b_1^2 + b_2^2 = 1$ olur ki bu

uzaklığın korunması demektir.



$N_1' = \mathcal{D}_\theta(N_1)$ ve $N_2' = \mathcal{D}_\theta(N_2)$ dersek

$\overrightarrow{ON_1} \cdot \overrightarrow{ON_2} = \overrightarrow{ON_1'} \cdot \overrightarrow{ON_2'}$ olduğunu görmek kolay.

İç çarpım korunduğu için bu vektörler arasındaki açı da korunur.

Ör: $\theta = \frac{\pi}{2}$ için $\begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ old.

$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \mathcal{D}_\theta \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y \\ -x \end{bmatrix}$ olur. $\mathcal{D}_{\frac{\pi}{2}}(x, y) = (y, -x)$.

$\mathcal{D}_{\pi/2}(1, 0) = (0, -1)$ olur.

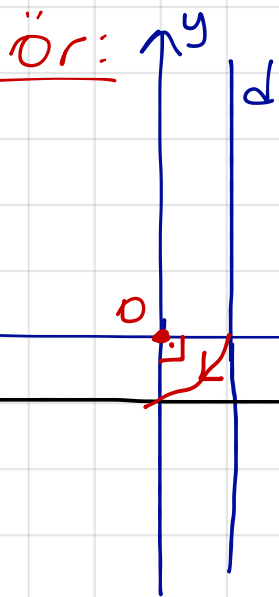
Uyarı: Bazı kitaplar, θ radyan döndürme ile saat yönünün tersinde döndürmeyi kasteder ve başka bir formül kullanırlar.

$$A = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \text{ ise } A^{-1} = \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \text{ olduğundan}$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = A^{-1} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \text{ olur.}$$

(x, y) saat yönünde θ radyan döndürülüyor

(x', y') saat yönünün tersinde θ radyan döndürülüyor.



$$d = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x=1\} \text{ ise } \mathcal{D}_{\pi/2}(d) = ?$$

1.yol: $d = \{(1, t) \mid t \in \mathbb{R}\}$

$$\mathcal{D}_{\pi/2}(1, t) = (t, -1)$$

$$d' = \mathcal{D}_{\pi/2}(d) = \{(t, -1) \mid t \in \mathbb{R}\}$$

$$d' = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = -1\}$$

2.yol: $\mathcal{D}_{\pi/2}(x, y) = (y, -x) = (x', y')$ olduğundan

$$x=1 \Leftrightarrow -y' = 1 \Leftrightarrow \boxed{y' = -1}, \text{ } d' \text{ nün } x'y' \text{-koord. sistemindeki denk.}$$

Sonuç: \mathcal{D}_θ , çemberi, elipsi, hiperbolü, parabolü korur!

Ör: $H = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 - y^2 = 16\}$ $\mathcal{D}_{\pi/4}(H) = ?$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \pi/4 & \sin \pi/4 \\ -\sin \pi/4 & \cos \pi/4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \pi/4 & -\sin \pi/4 \\ \sin \pi/4 & \cos \pi/4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \quad \textcircled{\times}$$

$$(x', y') \in \mathcal{D}_{\pi/4}(H) \Leftrightarrow \exists (x, y) \in H : \mathcal{D}_{\pi/4}(x, y) = (x', y')$$

$\textcircled{\times}$ dan $x = \frac{\sqrt{2}}{2}(x' - y')$ ve $y = \frac{\sqrt{2}}{2}(x' + y')$ olduğundan

$$x^2 - y^2 = 16 \Leftrightarrow \frac{1}{2}(x' - y')^2 - \frac{1}{2}(x' + y')^2 = 16$$

$$\Leftrightarrow -2x'y' = 16 \Leftrightarrow \boxed{x'y' = -8}$$

$$\mathcal{D}_{\pi/4}(H) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x'y' + 8 = 0\} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid xy + 8 = 0\}$$

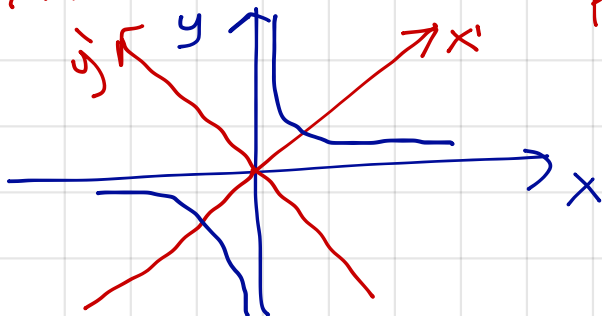
Ör: $K = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid xy = 1\}$ geometrik nesnesi nedir?

$$\textcircled{\times} \text{ dan } xy = 1 \Leftrightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(x' - y') \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}(x' + y') = 1$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\frac{x'^2}{2} - \frac{y'^2}{2} = 1}$$

$$\mathcal{D}_{\pi/4}(K) = \{(x', y') \in \mathbb{R}^2 \mid \frac{x'^2}{2} - \frac{y'^2}{2} = 1\} \text{ hiperbol o kolu}$$

işin K da bir hiperboldür.



Ör: (Elipsi çembere dönüştürelim)

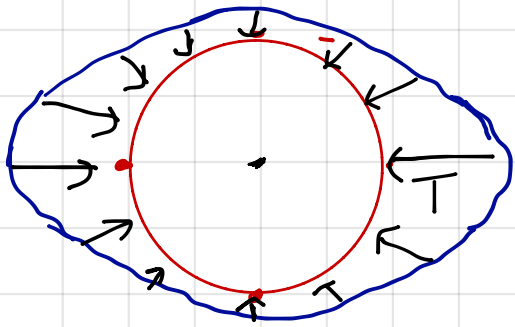
$$E = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid \frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{3} = 1 \right\} \text{ ise } T(E) = C((0,0), 1)$$

olacak $T = ?$

$$\left(\frac{x}{2}\right)^2 + \left(\frac{y}{\sqrt{3}}\right)^2 = 1 \Leftrightarrow x'^2 + y'^2 = 1 \text{ olacak afin}$$

dönüşüm $\boxed{\begin{matrix} x' = \frac{x}{2} \\ y' = \frac{y}{\sqrt{3}} \end{matrix}}$ formülü ile verilir.

Yani $T(x, y) = (x/2, y/\sqrt{3})$ afin dön. için $T(E) = C((0,0), 1)$!



T elipsi çembere büzüyor!

Ör: $d = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = x\}$ a) $\ddot{O}_{(0,1)}(d) = d' = ?$

b) $\mathcal{D}_{\pi/4}(d') = d'' = ?$

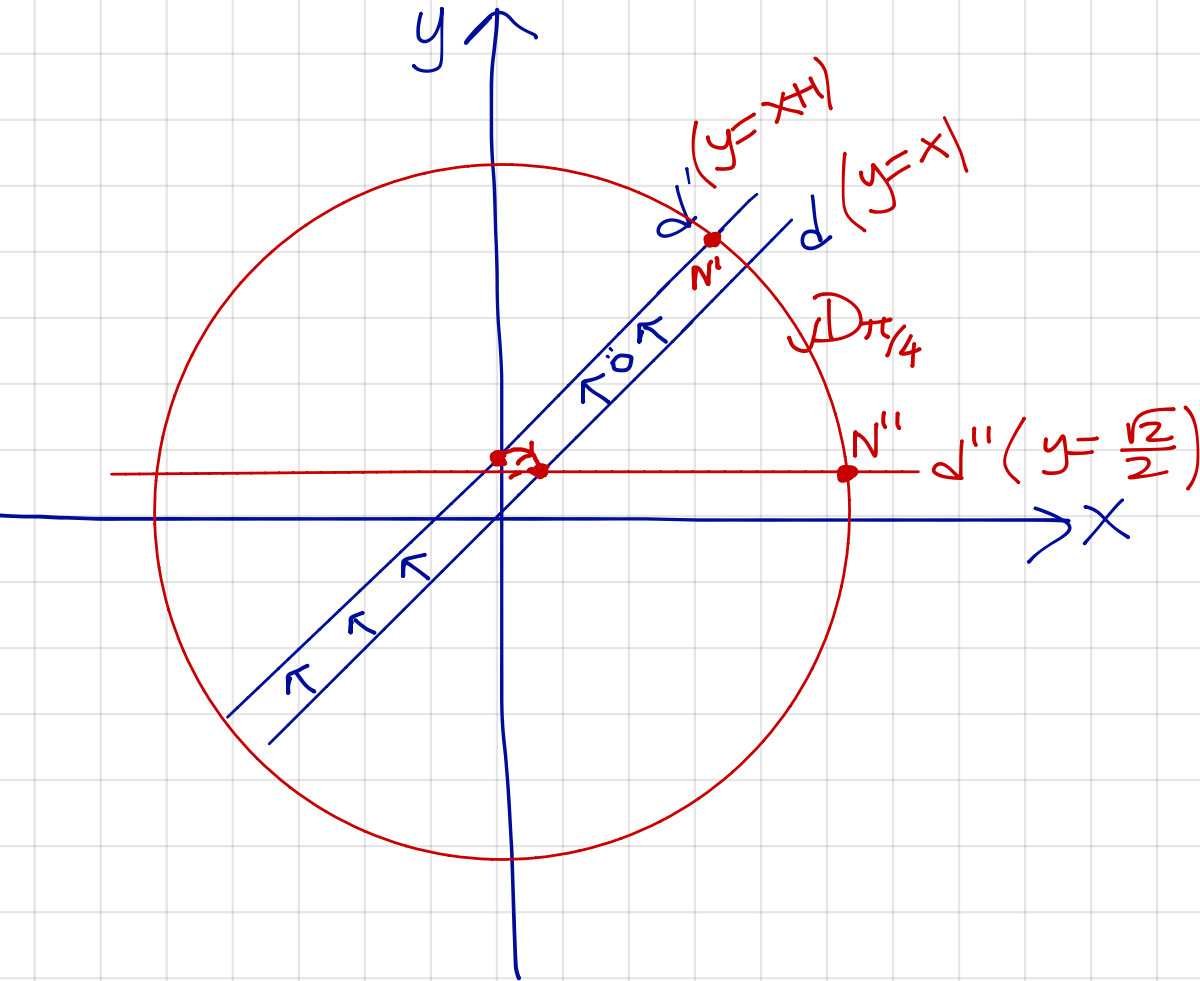
$$\left. \begin{matrix} a) & x' = x \\ & y' = y + 1 \end{matrix} \right\} \ddot{O}_{(0,1)} \cdot \boxed{y = x} \Leftrightarrow y' - 1 = x' \Leftrightarrow \boxed{y' = x' + 1}$$

2. yol: $d = \{(t, t) \mid t \in \mathbb{R}\}$ o.k. $d' = \{(\underbrace{t, t+1}_{\ddot{O}_{(0,1)}(t, t)} \mid t \in \mathbb{R})$ olur.

$$b) \left. \begin{aligned} x' &= \frac{1}{\sqrt{2}}(x'' - y'') \\ y' &= \frac{1}{\sqrt{2}}(x'' + y'') \end{aligned} \right\} \text{(*)' den.}$$

$$\boxed{y' = x' + 1} \Leftrightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(x'' + y'') = \frac{1}{\sqrt{2}}(x'' - y'') + 1$$

$$\Leftrightarrow \sqrt{2} y'' = 1 \Leftrightarrow \boxed{y'' = \frac{\sqrt{2}}{2}} \text{ d''}$$



Şimdi d' 'yi önce $\pi/4$ radyan döndürelim

sonra öteleyelim:

$$\boxed{y=x} \Leftrightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(x' + y') = \frac{1}{\sqrt{2}}(x' - y') \Leftrightarrow \boxed{y' = 0} \text{ d' (x'-ekseni)}$$

$$\ddot{O}_{(0,1)}(d'') = ? \quad \boxed{y' = 0} \Leftrightarrow y'' - 1 = 0 \Leftrightarrow \boxed{y'' = 1} \rightarrow d'' \text{ değil.}$$

$x' = x''$ ve $y' = y'' - \frac{\sqrt{2}}{2}$ için $\boxed{y'' = \frac{\sqrt{2}}{2}}$ d'' dir. Yani $\ddot{O}_{(0, \frac{\sqrt{2}}{2})}$ olması.

ör: Denklemi $16x^2 + 64x + 9y^2 - 54y + 1 = 0$ olan geometrik

nesne nedir bulup grafiğini çiziniz.

$$16(x+2)^2 - 64 + 9(y-3)^2 - 81 + 1 = 0 \Leftrightarrow$$

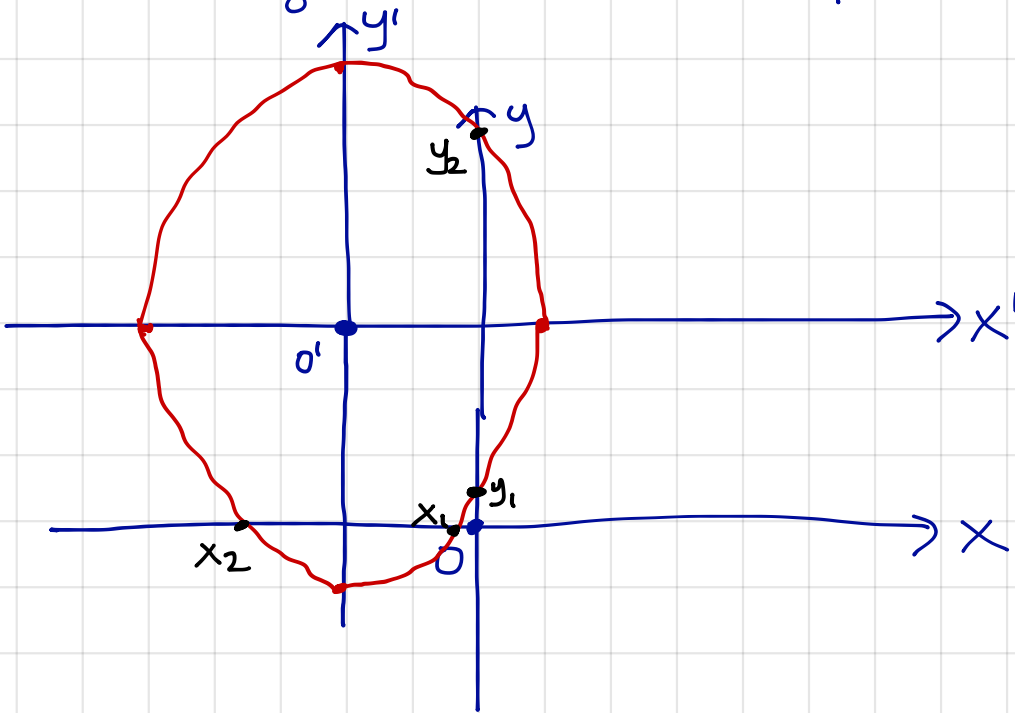
$$16(x+2)^2 + 9(y-3)^2 = 144 \Leftrightarrow \frac{(x+2)^2}{9} + \frac{(y-3)^2}{16} = 1$$

$$\begin{cases} x' = x+2 \\ y' = y-3 \end{cases}$$

ötelemesi için

$$\frac{x'^2}{9} + \frac{y'^2}{16} = 1 \quad \text{elips}$$

Ötelemek elipsi, elipse dönüştürdüğünden soruda verilen geometrik nesne elipstir.



$$x=0 \Rightarrow 9y^2 - 54y + 1 = 0 \Leftrightarrow 9(y-3)^2 = 80 \Leftrightarrow y_{1,2} = 3 \pm \frac{4\sqrt{5}}{3}$$

pozitif

$$y=0 \Rightarrow 16(x+2)^2 = 63 \Leftrightarrow x_{1,2} = -2 \pm \frac{\sqrt{63}}{4} < 0$$