

Transformationen

Die in den folgenden Beispielen auftretenden Transformation, Drehungen, Verschiebungen und Spiegelungen, werden algebraisch beschrieben.



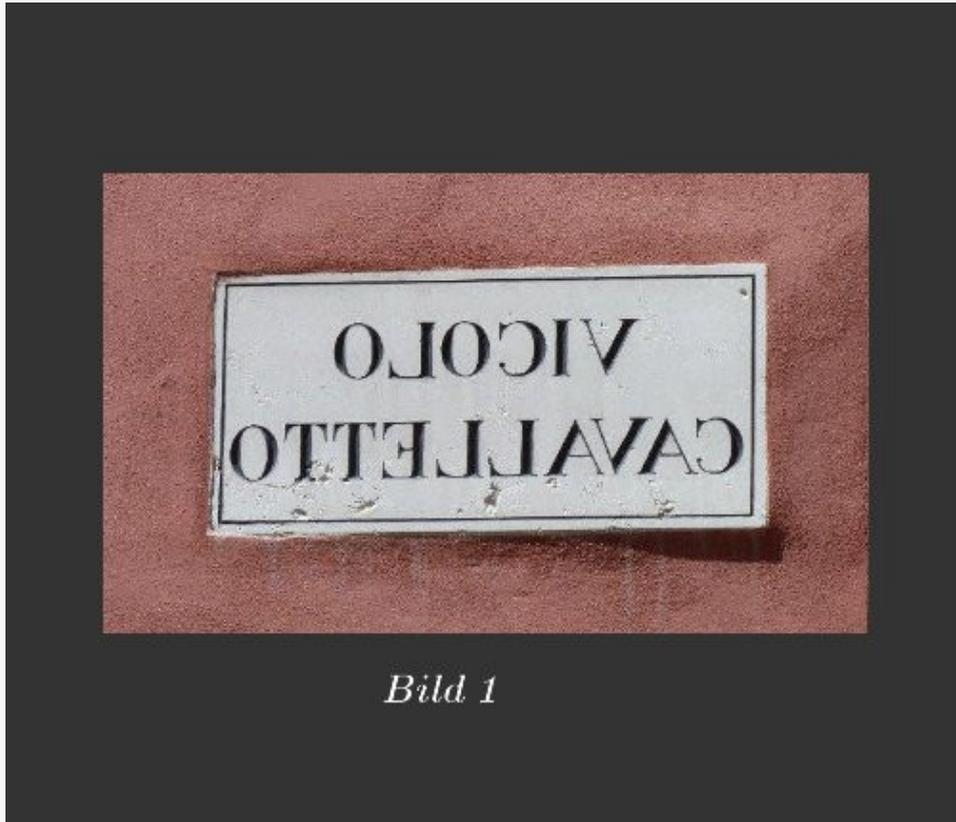


Bild 1



Bild 2

9

Abb. 1-1: Die Abbildung der Aufgabe

Beschreiben Sie die Transformationen der Abbildungen 1-1 bis 3-1.

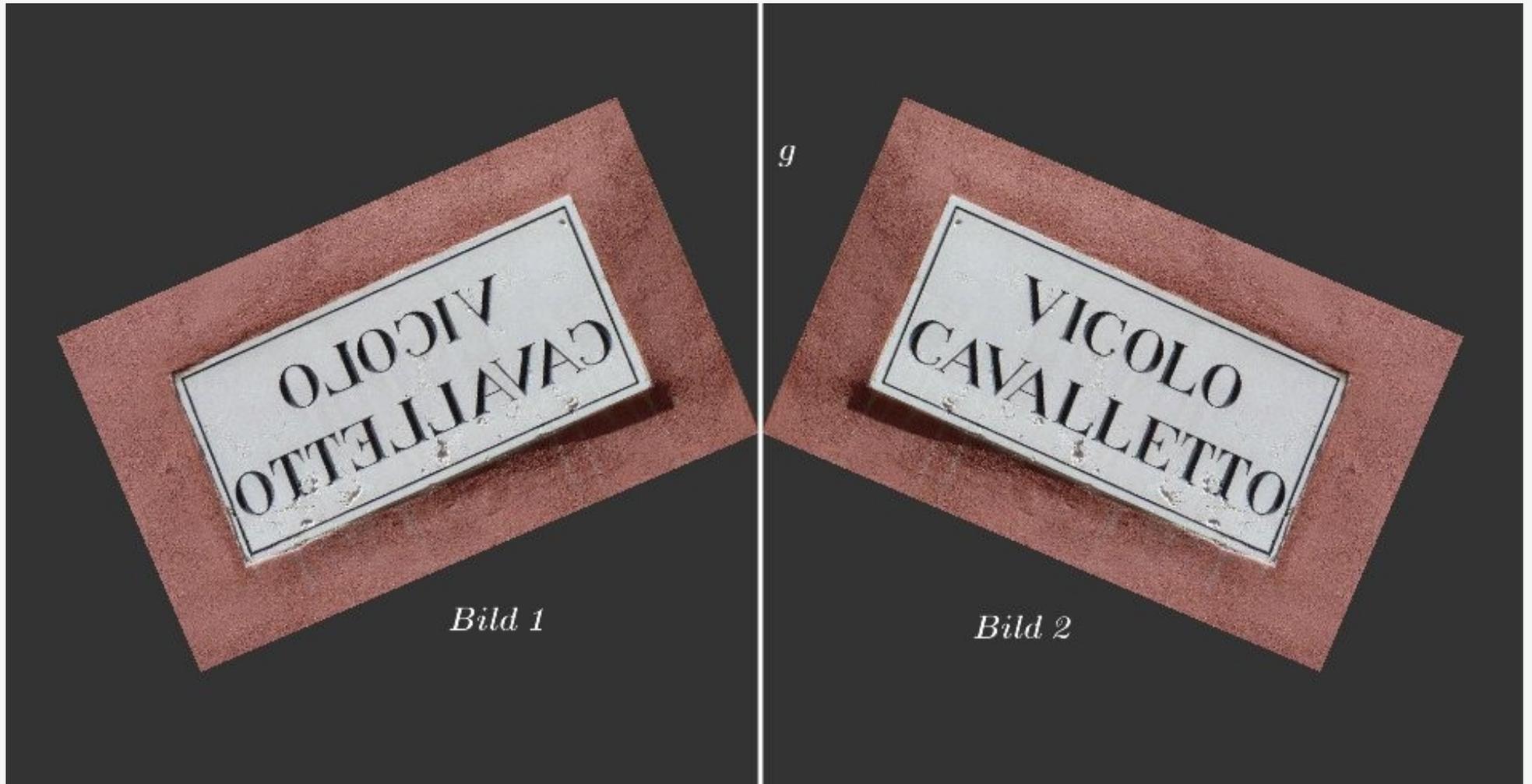


Abb. 1-2: Die Abbildung der Aufgabe

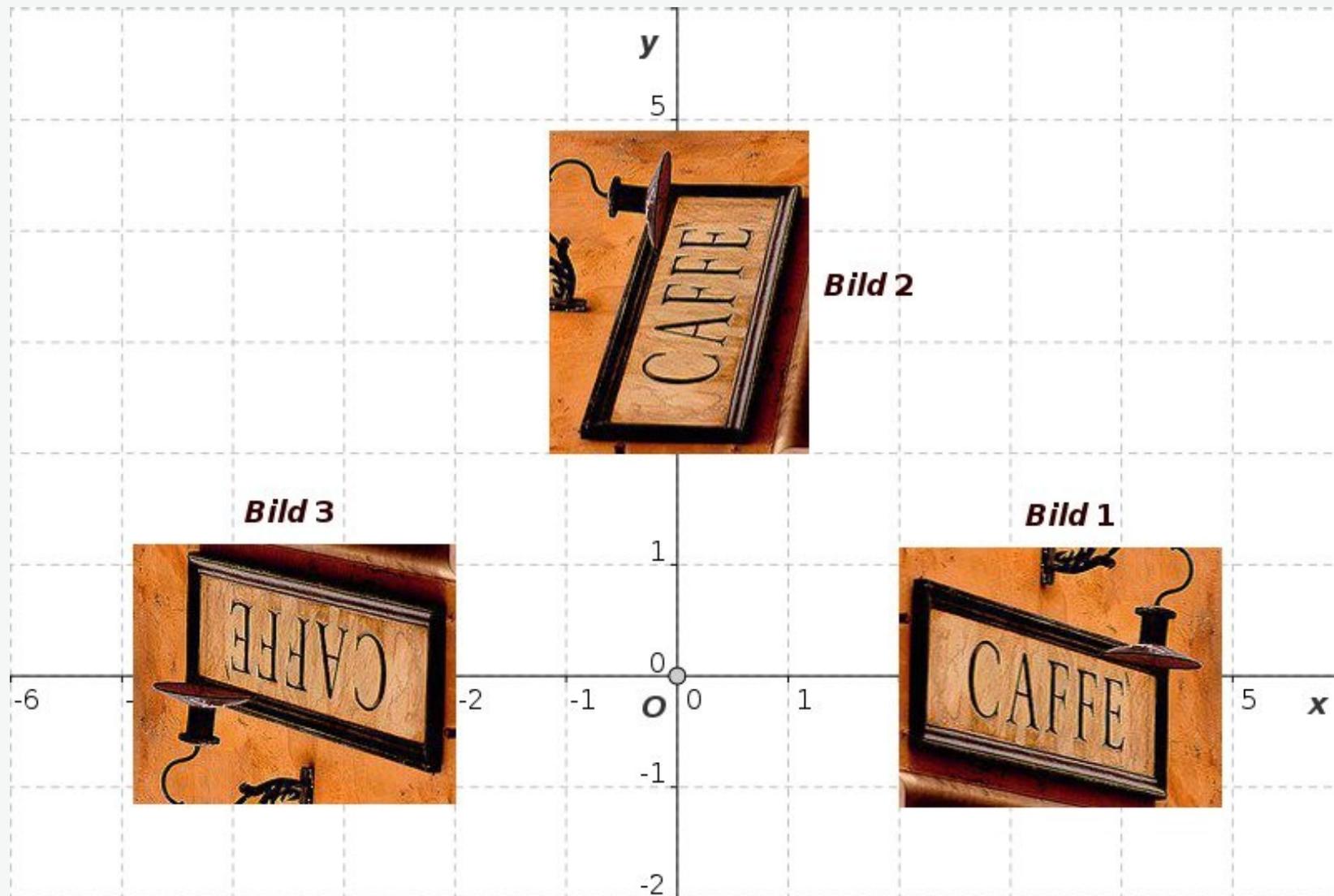


Abb. 3-1

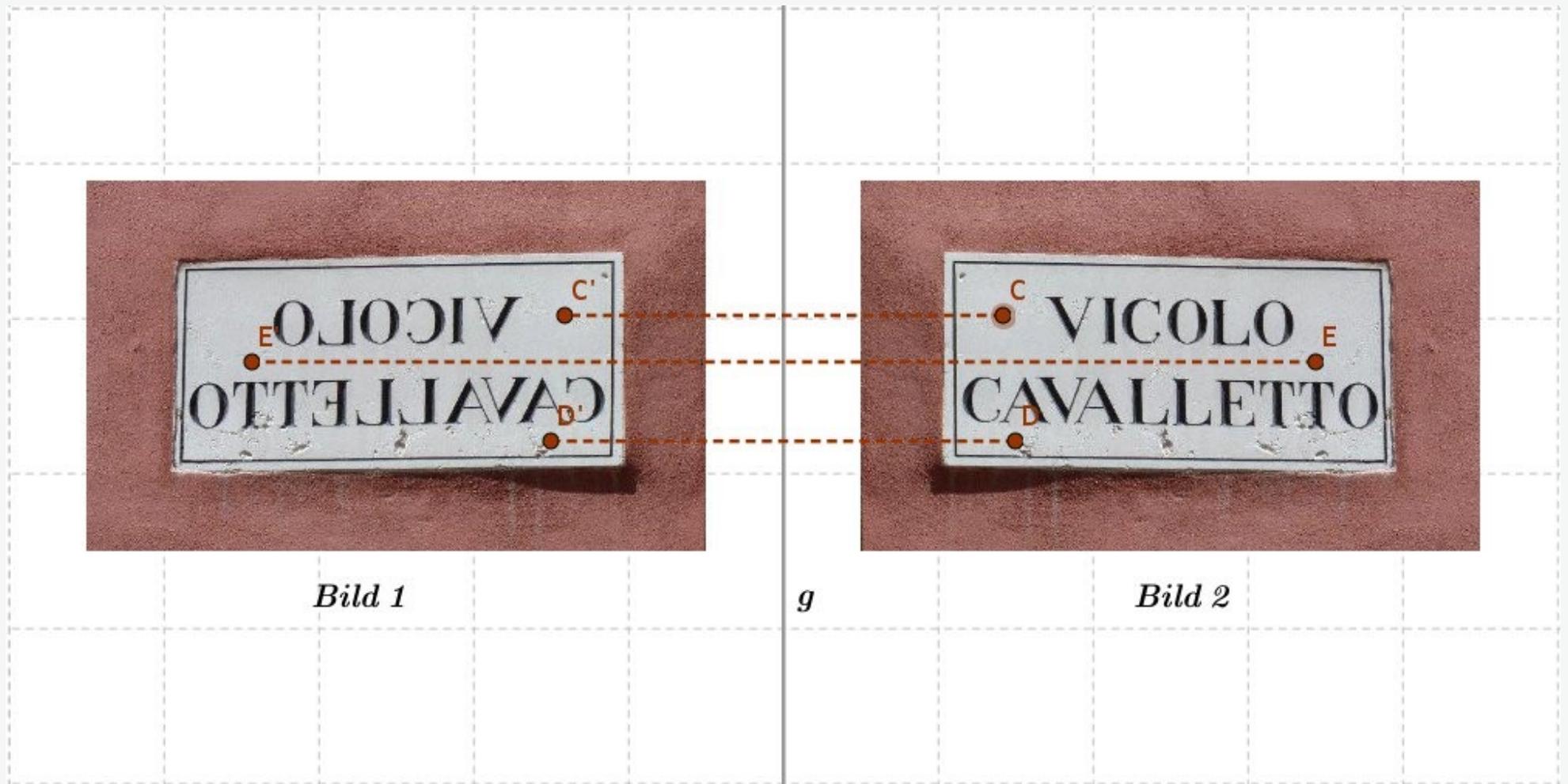


Abb. 2-1: Die Abbildung der Aufgabe

Das erste Bild entsteht aus dem zweiten Bild durch Spiegelung an der Geraden g .

$$C \xrightarrow{\}g\} C', \quad D \xrightarrow{\}g\} D', \quad E \xrightarrow{\}g\} E'$$

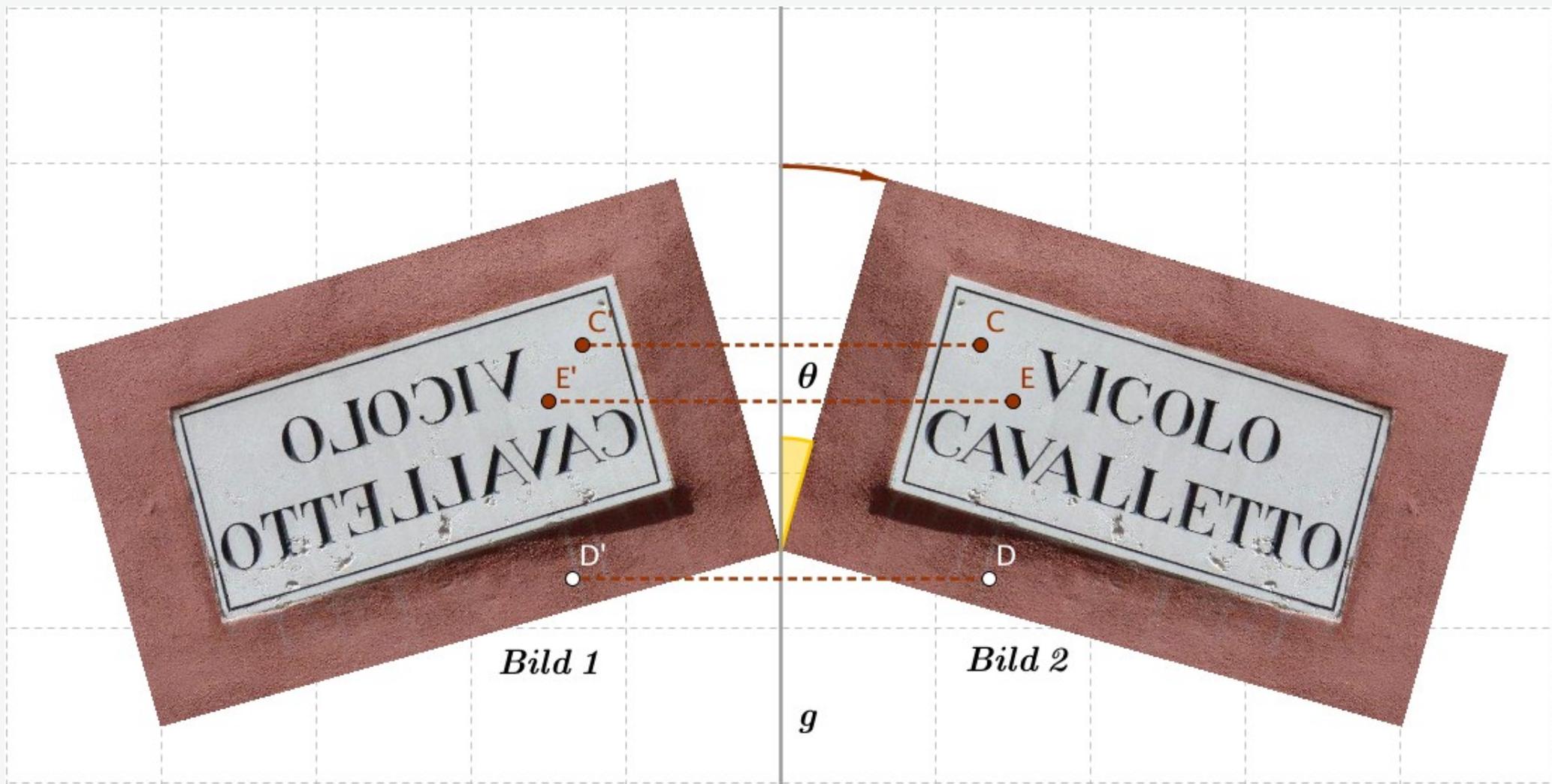


Abb. 2-2: Die Abbildung der Aufgabe

- Hier wurde zuerst Bild 1 um einen Winkel θ um den Ursprung O gedreht
- Bild 2 entsteht dann durch Spiegelung an der Geraden g

$$C \xrightarrow{\{g\}} C', \quad D \xrightarrow{\{g\}} D', \quad E \xrightarrow{\{g\}} E'$$

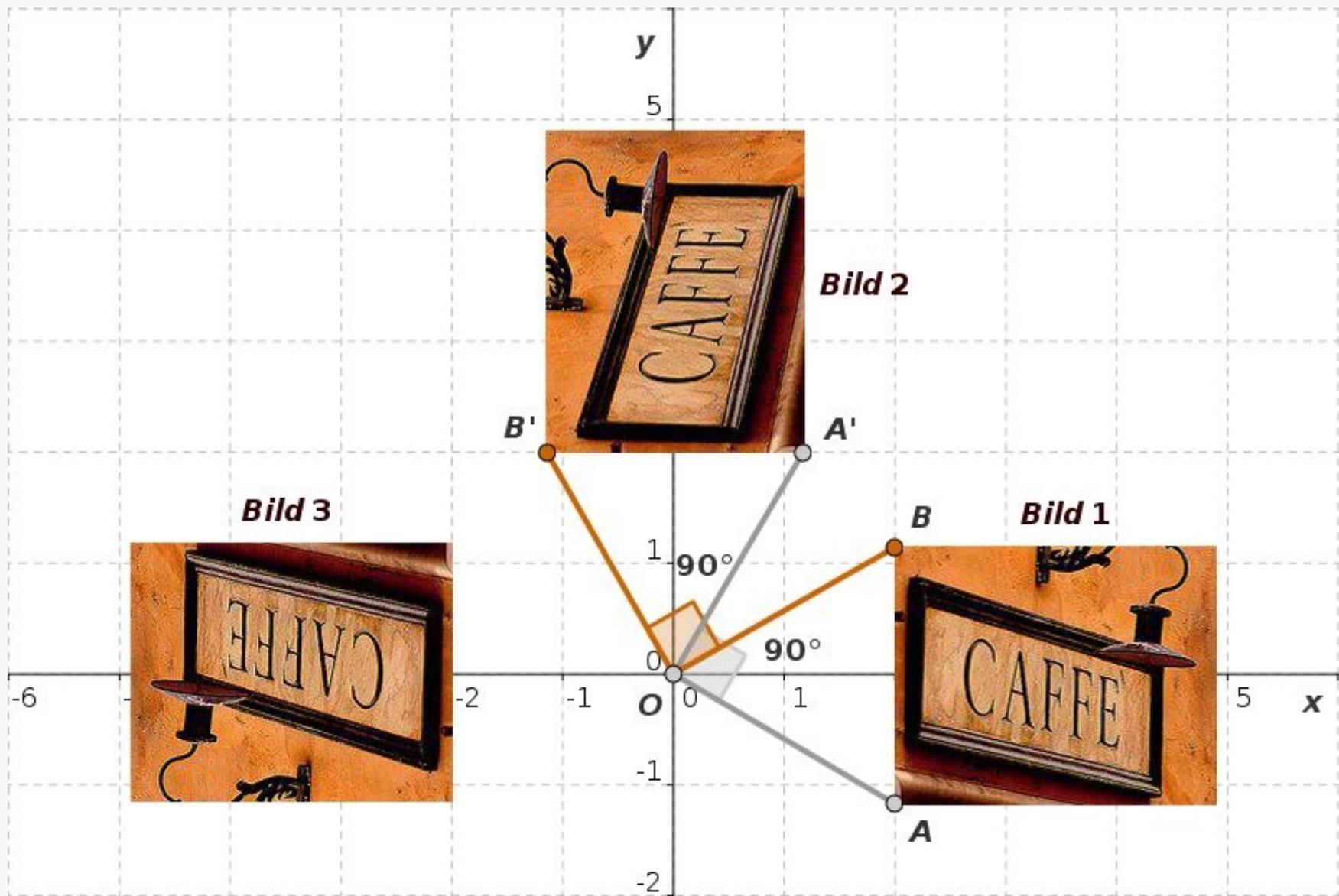


Abb. 3-2

Das zweite Bild entsteht aus dem ersten durch Drehung um 90° .

$$\sphericalangle AOA' = \sphericalangle BOB' = 90^\circ$$

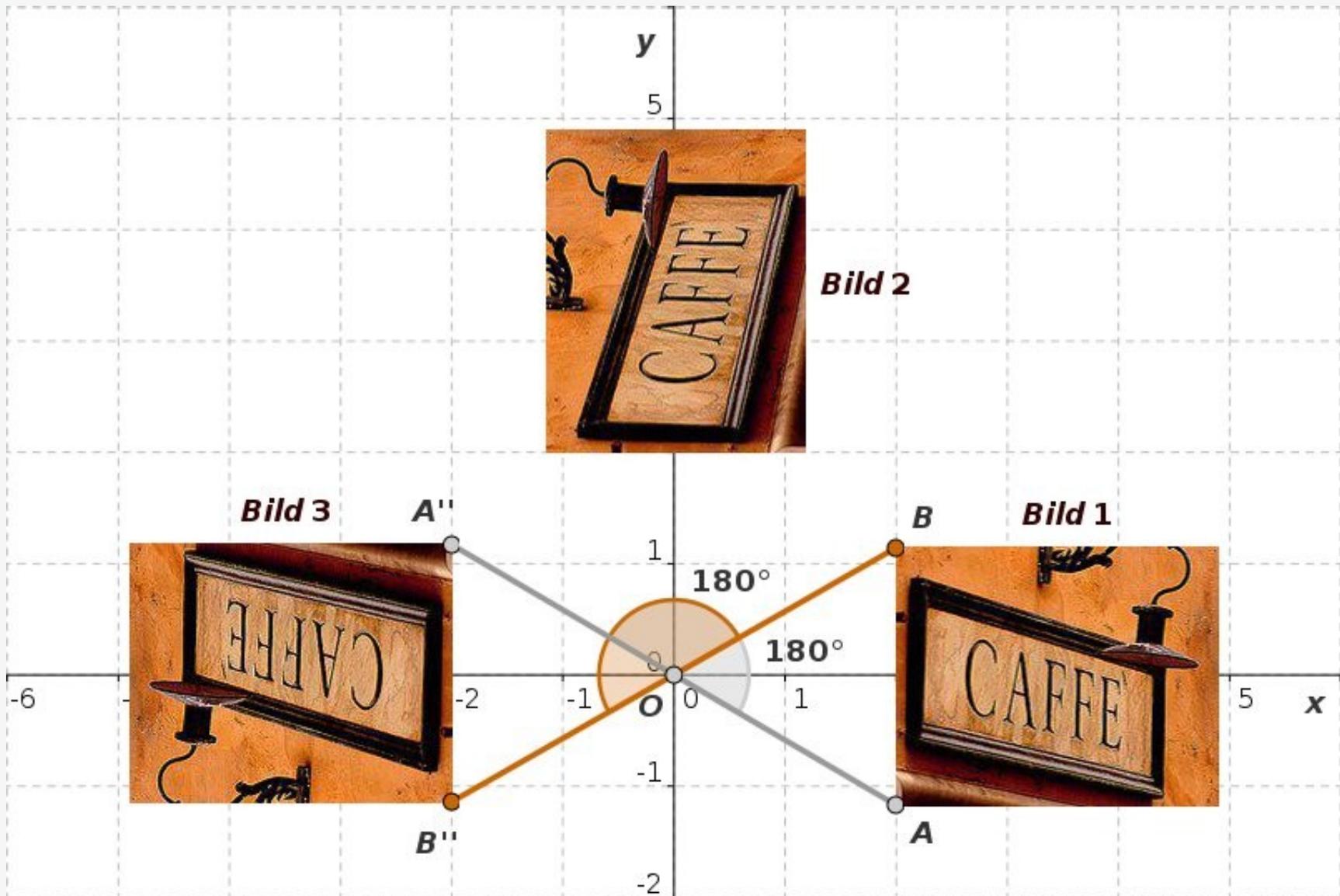
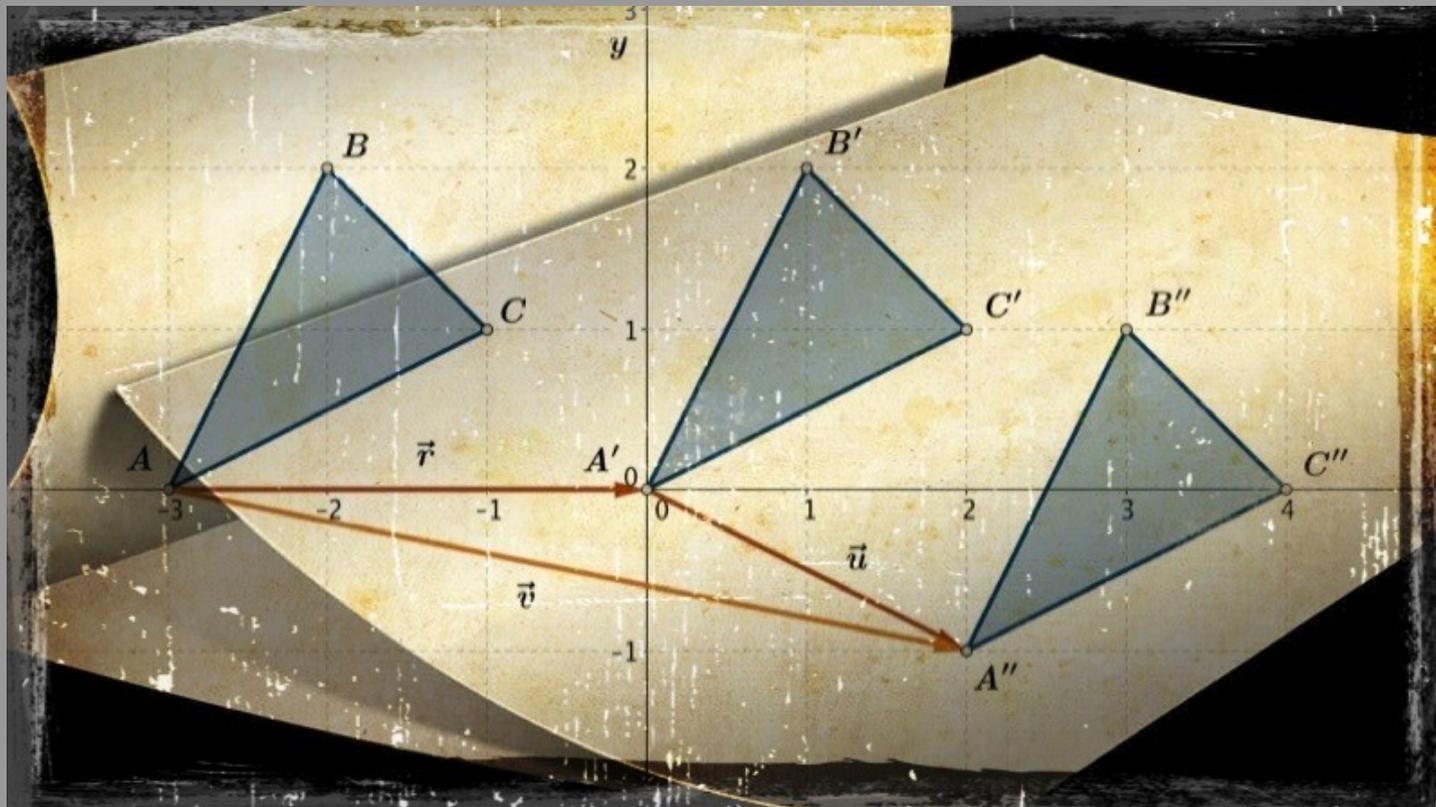


Abb. 3-3

Das dritte Bild entsteht aus dem ersten Bild durch die Drehung um 180° .

$$\sphericalangle AOA'' = \sphericalangle BOB'' = 180^\circ$$



Transformation eines Dreiecks

Translation eines Dreiecks

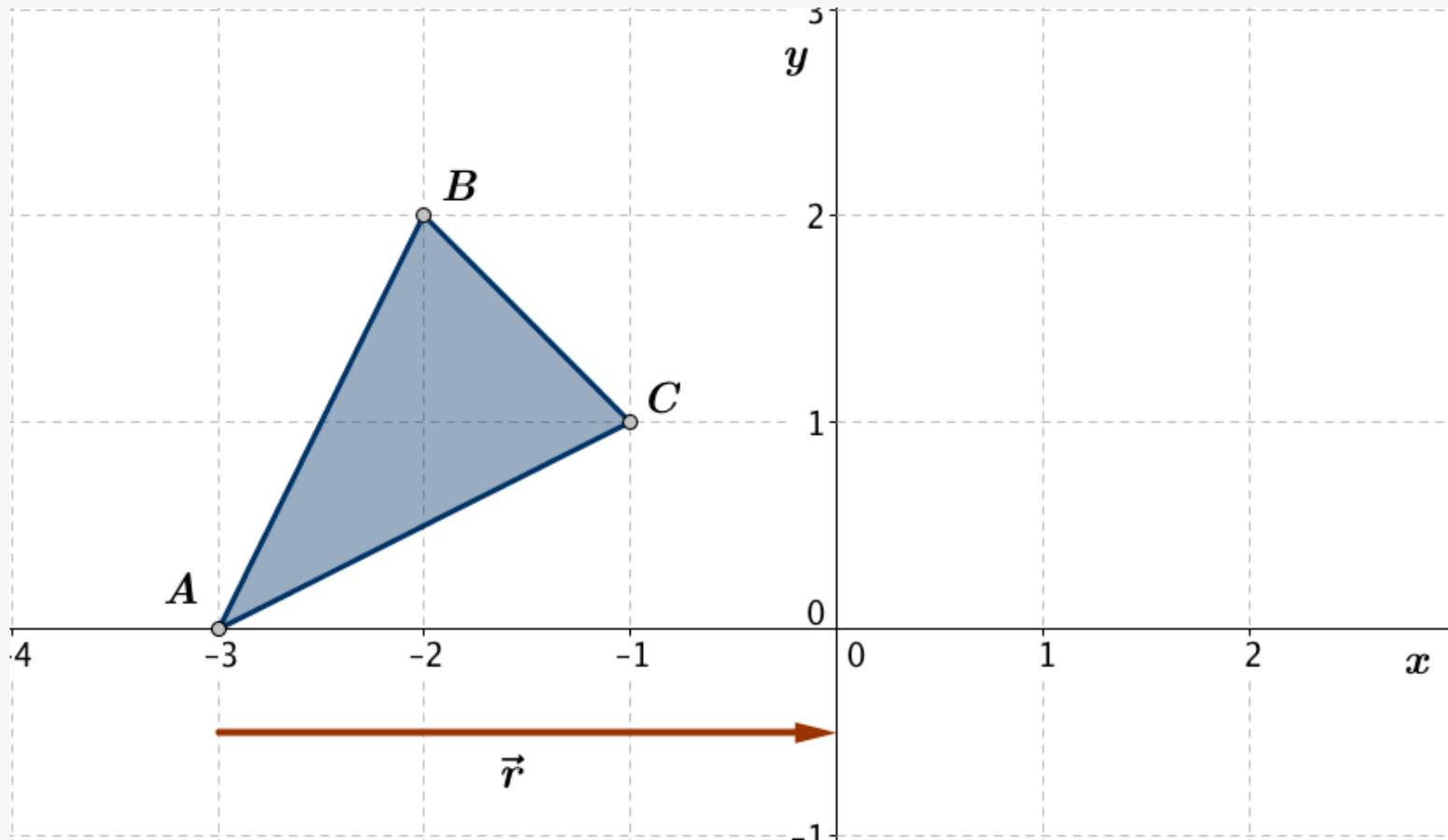


Abb. 4-1: Das Dreieck ABC und der Vektor r

$$A = (-3, 0), \quad B = (-2, 2), \quad C = (-1, 1), \quad \vec{r} = (3, 0)$$

Im Folgenden wird die Translation des Dreiecks ABC um den Vektor r beschrieben.

Wir fassen die x -Koordinaten von Punkten A , B und C zu einem Zeilenvektor

$$\vec{v}_1 = (-3, -2, -1)$$

und die y -Koordinaten zu einem anderen Zeilenvektor zusammen

$$\vec{v}_2 = (0, 2, 1)$$

Durch die beiden Zeilenvektoren bilden wir ein Schema, so dass die erste Spalte den Koordinaten des Punktes A , die zweite den Koordinaten des Punktes B und die dritte den Koordinaten des Punktes C entspricht:

$$M = \begin{pmatrix} -3 & -2 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

↑ ↑ ↑
 A B C

Dieses Schema nennt man eine Matrix. Die Translation der drei Punkte um den Vektor r kann man dann durch die folgende Matrix beschreiben:

$$T_1 = \begin{pmatrix} 3 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Translation eines Dreiecks

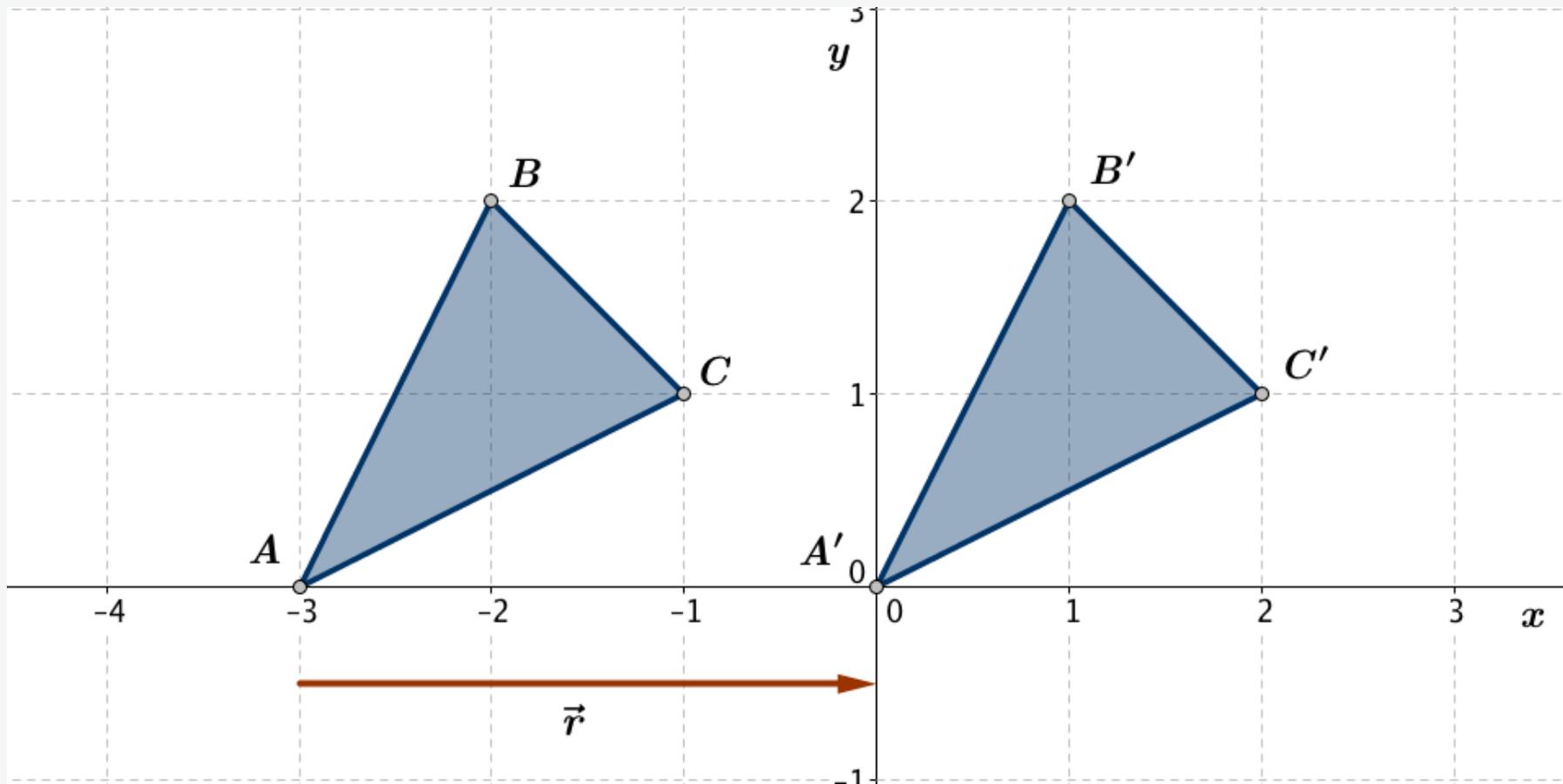


Abb. 4-2: Die Änderung der Position des Dreiecks wird durch Translation um den Vektor r beschrieben

Die Punkte der Matrix M gehen bei der Translation in die der Matrix M' über

$$\begin{array}{ccc}
 \overbrace{ABC}^{\vec{r}} & \rightarrow & \overbrace{A'B'C'}^{\vec{r}}, \\
 M & \rightarrow & M' = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \\
 & & \begin{array}{ccc} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ A' & B' & C' \end{array}
 \end{array}$$

Translation eines Dreiecks

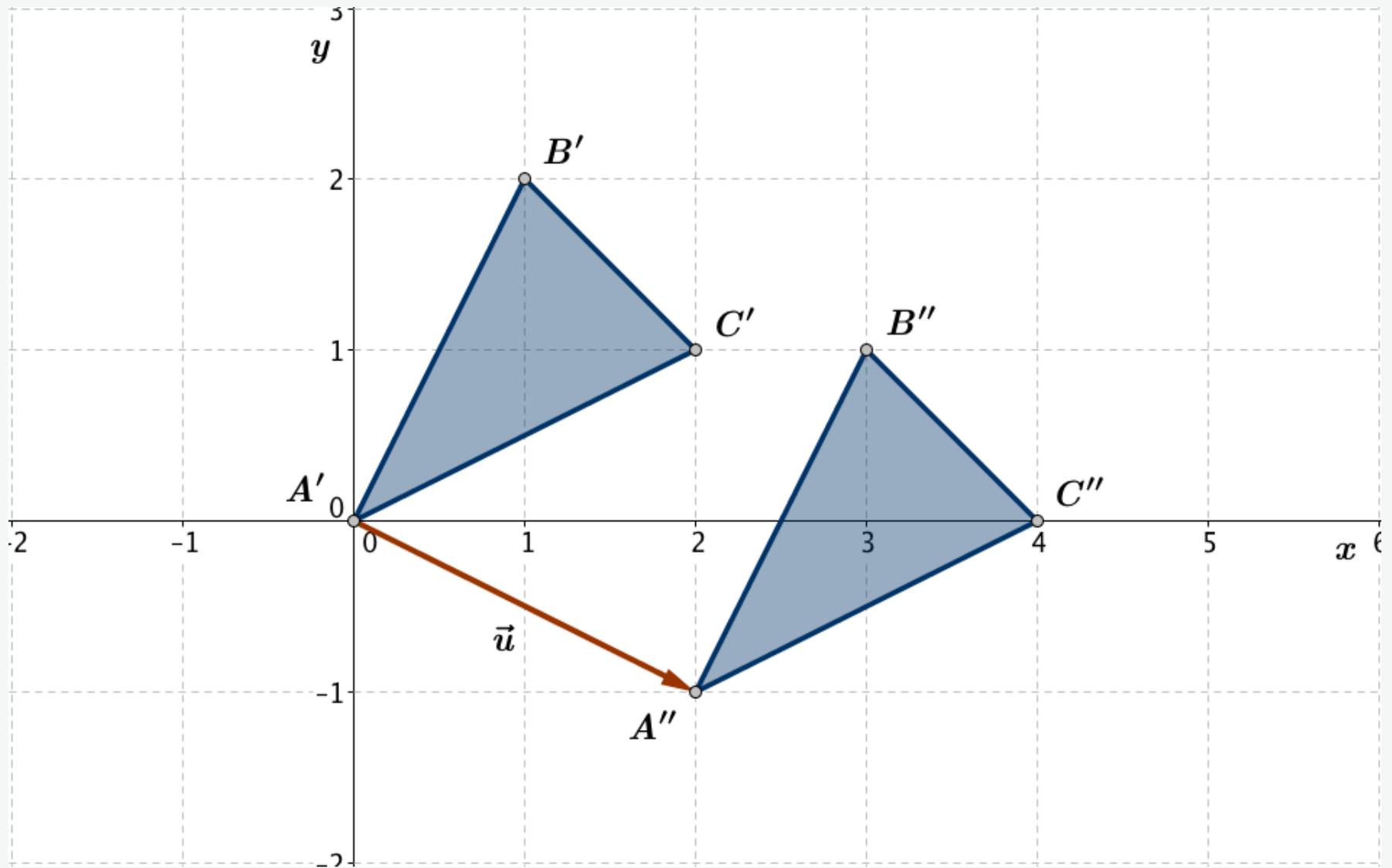


Abb. 4-3: Die Änderung der Position des Dreiecks $A'B'C'$ wird durch die Translation um den Vektor \vec{u} beschrieben

$$\vec{u} = (2, -1), \quad A'B'C' \xrightarrow{\vec{u}} A''B''C''$$

$$M' \xrightarrow{\vec{u}} M'' = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 4 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$T_2 = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 \\ -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v} = \vec{r} + \vec{u} = (3, 0) + (2, -1) = (5, -1)$$

Man kann zeigen, dass die beiden Translationen um den Vektor \mathbf{r} und den Vektor \mathbf{u} durch eine Translation um den Vektor \mathbf{v} beschrieben können

$$M \xrightarrow{\vec{r}} M' \xrightarrow{\vec{u}} M'' \Leftrightarrow M \xrightarrow{\vec{v}} M'' \quad (T_3)$$

$$T_3 = \begin{pmatrix} 5 & 5 & 5 \\ -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

Translation eines Dreiecks

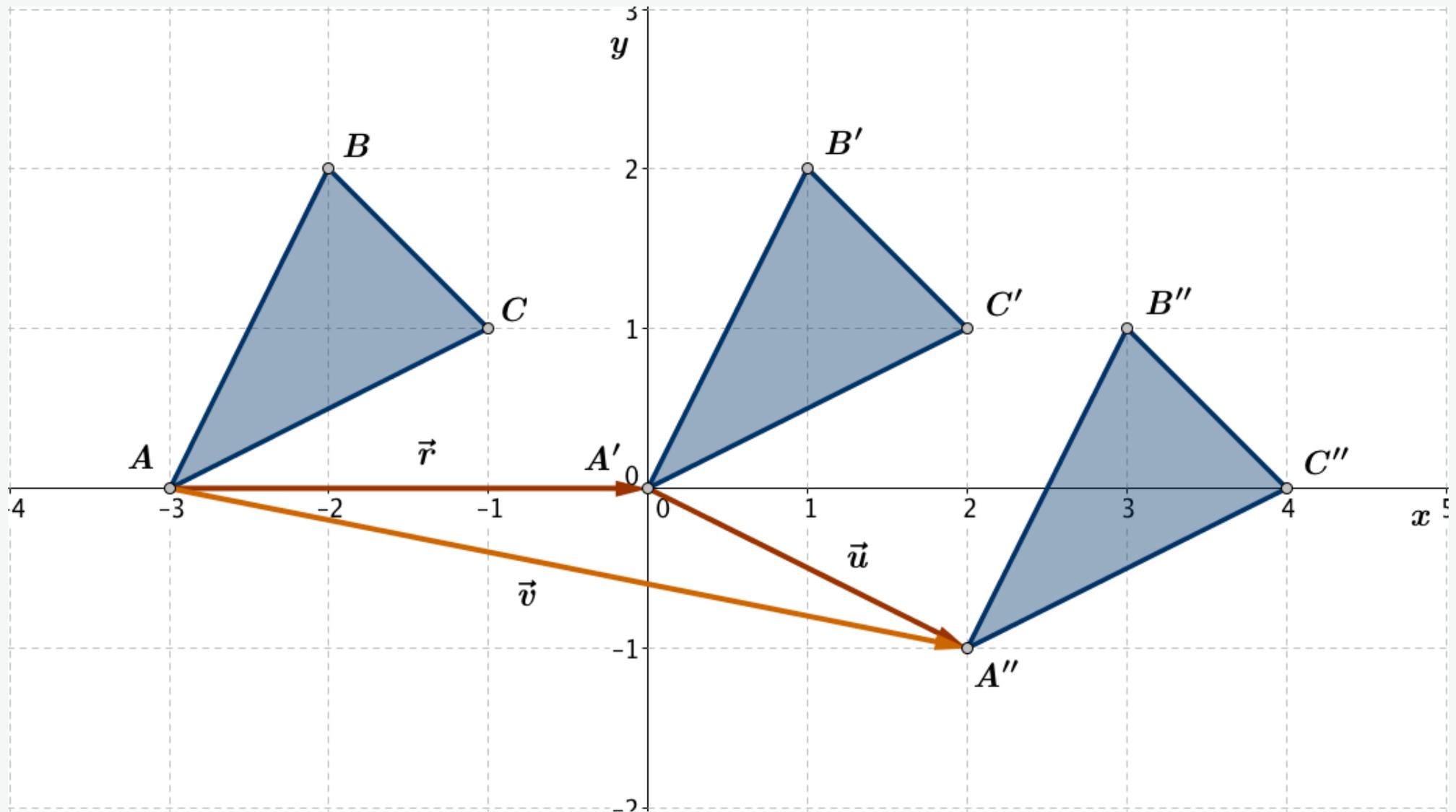


Abb. 4-3: Die Änderung der Position des Dreiecks ABC wird durch die Translation um den Vektor $\vec{v} = \vec{r} + \vec{u}$ beschrieben

$$\vec{v} = (5, -1), \quad ABC \xrightarrow{\vec{v}} A''B''C''$$

Translation eines Vierecks: Aufgabe

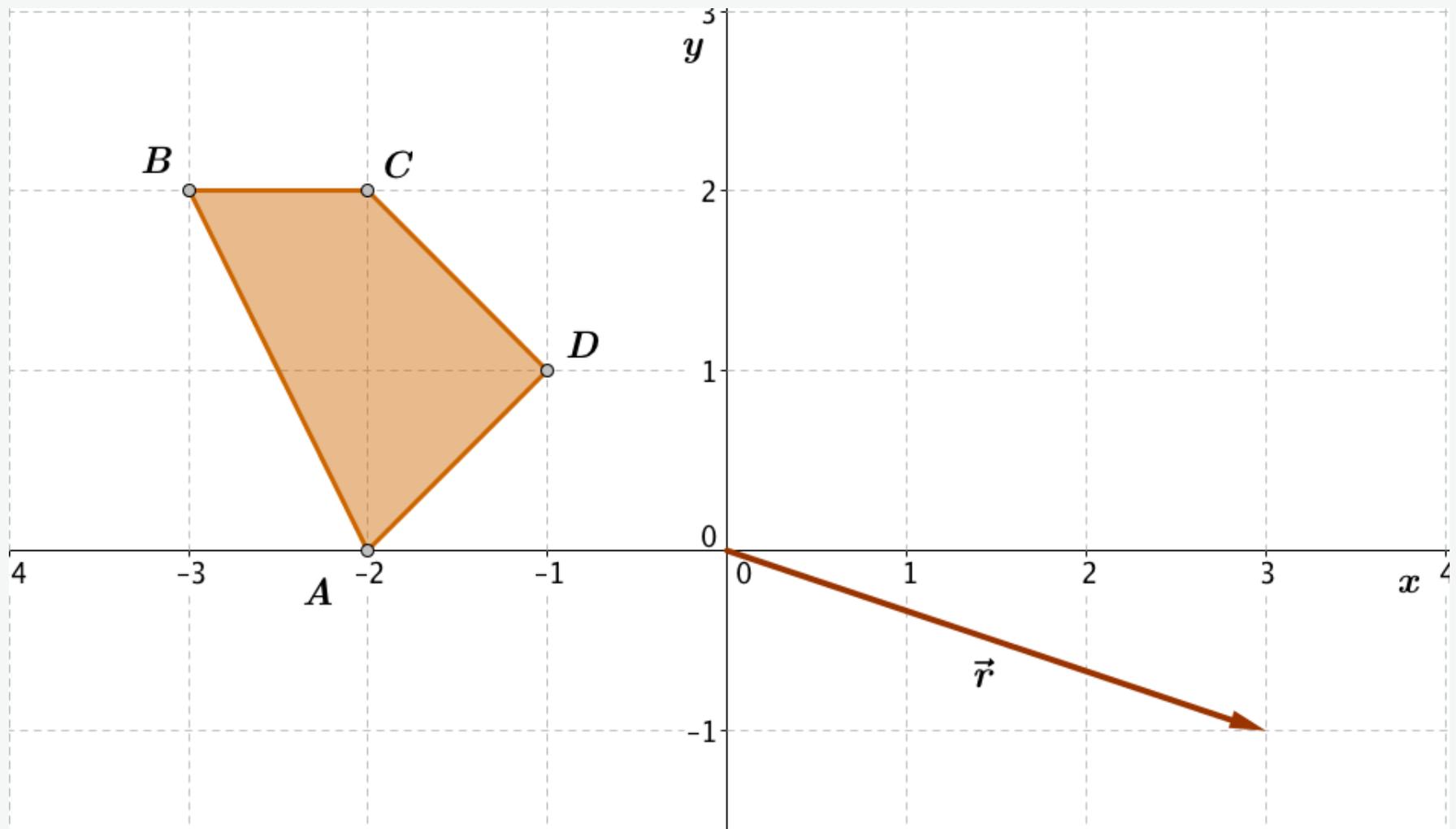


Abb. 5-1: Das Viereck ABCD und der Translationsvektor r

Beschreiben Sie die Translation des Vierecks $ABCD$ um den Vektor r .