Homogene Koordinaten

Mit homogenen Koordinaten kann man spezielle Runningen in der Geometrie durchführen.

Date. 62080

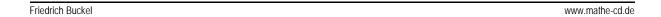
Stand . Juli 2021

FRIEDRICH W. BUCKEL

INTERNETBIBLIOTHEK FÜR SCHULMATHEMATIK UND STUDIUM www.mathe-cd.de

Inhalt

1	Homogene Koordinaten im R-	3
2	Verschiebung mit homogenen Koordinaten	4
3	Drehung um O mit homogenen Koordinaten	5
4	Drehung um $M \neq O$ mit homogenen Koordinaten	7
5	Spiegelung an einer Geraden mit homogenen Koordinaten	8
6	Homogene Koordinaten im \mathbb{R}^3	11
7	Warum funktioniert das?	12
8	Wir erweitern den Horizont: Ausblick in die projektive Geometri	13
9	Fernpunkte von Ellipse, Hyperbel und Parabel.	15

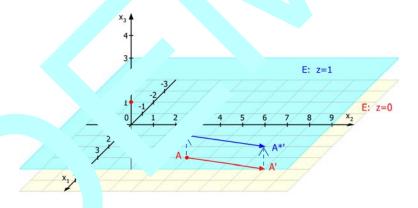


1 Homogene Punktkoordinaten im \mathbb{R}^2

Irgendwann hat ein Mathematiker herausgefunden, dass es in gewissen Aufgaben einen Vorteil bringt, wenn man die kartesischen Koordinaten von Punkten zu so genannten homogenen Koordinaten erweitert. Dazu fügt man im \mathbb{R}^2 als 3. Koordinate einfach die 1 dazu:

Die hier gezeigte Schreibweise ist nicht überall gebräuchlich. Ich verwer der Klammern nur zur Unterscheidung gegenüber den kartesischen Koordinaten, eben das Sternchen Namen.

Man soll eben sofort sehen, dass an dieser Stelle mit homogenen in prodinaten gearbeitet d.



Die Abbildung \vec{v} t, wie in \vec{c} x-y-Ebene der Punkt A(3|4) durch den Vektor $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$ verschoben wird. Räumlich gesei, ii wird A(3|4|0) durch $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$ nach A'(4|8|0) verschoben.

In der blau gefärbten Ebene z = 1 liegen diese Punkt um 1 "höher":

Dort wird
$$A * \begin{bmatrix} 3 & | & 4 & | & 1 \end{bmatrix}$$
 durch $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$ nach $A'* \begin{bmatrix} 4 & | & 8 & | & 1 \end{bmatrix}$ verschoben.

Friedrich Buckel www.mathe-cd.de

2 Verschiebung mit homogenen Koordinaten

Eine Verschiebung kann man vektoriell so berechnen: $\vec{x}' = \vec{x} + \vec{x}$

Oder ausführlicher: $\vec{x}' = \vec{x} + \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$ V1

Oder so: $\vec{X}' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \vec{X} + \vec{V}$

Verlagert man diese Verschiebung in den Raum und zwar in die Ebene z=1, dann muss man allen Punkten die z-Koordinate 1 geben. $P(x \mid y)$ wird dann zu $P*(x \mid y \mid 1)$.

Information: Dann kann man die Verschiebung ohne die Addition von

nämlich durch:

$$\vec{\mathbf{x}}' = \begin{pmatrix} 1 & \mathbf{v}_1 \\ 0 & \mathbf{v}_2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \vec{\mathbf{x}}$$

Die Verwendung einer 3,3-Matrix hat den Vorteil, dass man keine Voraddition benötigt, indern dass man nur eine Matrizenmultiplikation benötigt. Dies Vereinfachung.

Beispiel 1: Eine Verschiebung durch de $\vec{x}' = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \end{pmatrix}$ ges 'eht du $\vec{x}' = \vec{x} + \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \end{pmatrix}$ und bildet den Punkt $\vec{z} \mid 1$) au $\vec{x} \mid 5$ au $\vec{x}' = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \end{pmatrix}$.

Verwendet m vazu die Dr vr-Matrix die Abbildungsgleichung V2, dann ergän. In P(2|1) vr. $P^*[2|1]$ und erhält:

d. h. P(2 wird verschoben nach P'(8|5).

Beispiel 2: $\vec{x}' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \vec{x}$ ist ergibt eine Verschiebung um $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$.

B(3|-2) hat durch die Abbildung: $\vec{x}' = \vec{x} + \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ den Bildpunkt B'(2|1).

Verwendet man die Dreiermatrix dazu, erhält man:

$$\vec{b}^{*'} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ \boxed{1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3+0-1 \\ 0-2+3 \\ 0+0+1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ \boxed{1} \end{pmatrix} \implies B^{*'}[2|1|1] \stackrel{\triangle}{=} B^{'}(2|1)$$

Friedrich Buckel www.mathe-cd.de

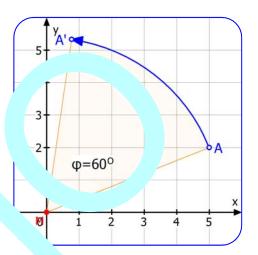
3 Drehung um O mit homogenen Koordinaten

Verwendet man homogene Koordinaten, dann wird die Drehmatrix

- 1. Beispiel: Drehung des Punktes A(5|2) um den Ursprung um 60°:
- 1. Möglichkeit mit kartesischen Koordinaten:

$$\vec{X}' = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{3} \\ \frac{1}{2}\sqrt{3} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \cdot 5 - \frac{1}{2}\sqrt{3} \cdot 2 \\ \frac{1}{2}\sqrt{3} \cdot 5 + \frac{1}{2} \cdot 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} - \sqrt{3} \\ \frac{5}{2}\sqrt{3} + 1 \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} 0,77 \\ 5,33 \end{pmatrix}$$

Der Bildpunkt ist also A' $\left(\frac{5}{2} - \sqrt{3} \mid \frac{5}{2}\sqrt{3} + 1\right) \approx \left(0,77 \mid 5,33\right)$



2. Möglichkeit mit homogenen Koordinaten:

Aus A(5|2) wird A*[5|2|1].

Abbildungsgleichung:

$$\vec{a}^*' = \begin{pmatrix} \cos 60^{\circ} & -\sin 60^{\circ} & 0\\ \sin 60^{\circ} & \cos 60^{\circ} & 0\\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2\\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{a}^{*'} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{3} & 0\\ \frac{1}{2}\sqrt{3} & \frac{1}{2} & 0\\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5\\2 & \begin{pmatrix} \frac{1}{2}\cdot5 - \frac{1}{2} & 2 + \frac{1}{2}\sqrt{3}\cdot5 + \frac{1}{2} & 0 \cdot 1\\ 0 \cdot 5 + 0 \cdot 2 + \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{2} - \frac{1}{3}\\ 0 \cdot 5 + 0 \cdot 2 + \end{pmatrix} \Rightarrow A^{*'} \begin{bmatrix} \frac{5}{2} - \sqrt{3} \mid \frac{5}{2}\sqrt{3} + 1 \mid 1 \end{bmatrix}$$

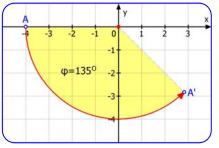
Der Bildpunkt ist a^{1} $A^{1}\left(\frac{5}{2}-\sqrt{3}\right)^{\frac{5}{2}}+1\approx(0,7)$

- 2. Beispiel: Drehung des P. $A(-4 \mid 0)$ ur $A(-4 \mid$
- 1. Möglich/ 'schen 'dinat

$$\vec{x}' = \begin{bmatrix} 35^{\circ} & -\sin 135^{\circ} \\ 135^{\circ} & \cos 135^{\circ} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -c \\ \sin 45^{\circ} & -\cos 45^{\circ} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -4 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2}\sqrt{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} \\ \frac{1}{2}\sqrt{2} & -\frac{1}{2}\sqrt{2} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -4 \\ 0 \end{bmatrix}$$

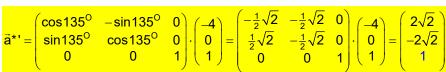
$$\vec{X}' = \frac{1}{2} \cdot \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -\ell \\ -1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2}\sqrt{2} \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2\sqrt{2} \\ -2\sqrt{2} \end{pmatrix} \implies$$

Der Bildpunk. o A' $(2\sqrt{2} | -2\sqrt{2}) \approx (2,83 | -2,83)$



2. Möglichkeit mit homogenen Koordinaten:

Aus A(-4|0) wird A*[-4|0|1].



Der Bildpunkt ist also $A'(\frac{5}{2} - \sqrt{3} \mid \frac{5}{2}\sqrt{3} + 1) \approx (0,77 \mid 5,33)$