

## Ecuación implícita de una cónica dada en forma paramétrica

Proposición.- Supóngase que, respecto a coordenadas homogéneas en una referencia cartesiana, un punto  $P(x^0, x^1, x^2)$  está dado paramétricamente por

$$\begin{aligned}x^0 &= d_0 t^2 + e_0 t + f_0 \\x^1 &= d_1 t^2 + e_1 t + f_1 \\x^2 &= d_2 t^2 + e_2 t + f_2\end{aligned}$$

donde la matriz

$$M = \begin{pmatrix} d_0 & e_0 & f_0 \\ d_1 & e_1 & f_1 \\ d_2 & e_2 & f_2 \end{pmatrix}$$

es no singular, con matriz traspuesta de la adjunta

$$M^\# = \begin{pmatrix} D_0 & D_1 & D_2 \\ E_0 & E_1 & E_2 \\ F_0 & F_1 & F_2 \end{pmatrix}$$

Entonces  $P$  queda en la cónica:

$$(E_0 x^0 + E_1 x^1 + E_2 x^2)^2 = (D_0 x^0 + D_1 x^1 + D_2 x^2)(F_0 x^0 + F_1 x^1 + F_2 x^2).$$

En efecto, ya que  $M$  es no singular, su determinante  $\Delta$  es no nulo, y  $M^{-1} = \frac{1}{\Delta} M^\#$ .  
Sea

$$X = \begin{pmatrix} x^0 \\ x^1 \\ x^2 \end{pmatrix} \quad T = \begin{pmatrix} t^2 \\ t \\ 1 \end{pmatrix}$$

con lo que  $X = MT$  y  $M^{-1}X = T$ . Esta última ecuación es equivalente al sistema

$$\begin{aligned}D_0 x^0 + D_1 x^1 + D_2 x^2 &= \Delta t^2 \\E_0 x^0 + E_1 x^1 + E_2 x^2 &= \Delta t \\F_0 x^0 + F_1 x^1 + F_2 x^2 &= \Delta.\end{aligned}$$

Dividiendo la primera ecuación entre la segunda y la segunda entre la tercera, resulta

$$\frac{D_0 x^0 + D_1 x^1 + D_2 x^2}{E_0 x^0 + E_1 x^1 + E_2 x^2} = \frac{E_0 x^0 + E_1 x^1 + E_2 x^2}{F_0 x^0 + F_1 x^1 + F_2 x^2}.$$