Reflections on Transforming Mathematics

Carl Lee University of Kentucky

> KMED April 2016

Carl Lee (UK)

Transformations

KMED April 2016 1 / 59

A 🖓

Prelude

Pipedream (by Animusic)
https://www.youtube.com/watch?v=hyCIpKAIFyo

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Transformations

Carl Lee (UK)

3

・ロト ・ 日 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

Transformations

• An important central part of mathematics.

3

Image: A math a math

- An important central part of mathematics.
- Sometimes relegated in K-12 math to a corner of geometry.

___ ▶

Transformations

- An important central part of mathematics.
- Sometimes relegated in K-12 math to a corner of geometry.
- Offer opportunities for strong connections to many concepts in math.

Transformations

- An important central part of mathematics.
- Sometimes relegated in K-12 math to a corner of geometry.
- Offer opportunities for strong connections to many concepts in math.
- Play significant roles in science, technology, engineering, and the arts.

Offer "snapshots" of problems and applications involving transformations.

3

Image: A math a math

Rigid Motions

Rigid motions map the plane (or space) to itself without changing distances.

3

Image: A match a ma

Translations

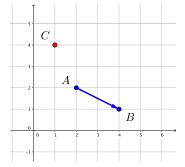


Carl Lee (UK)

イロト イ団ト イヨト イヨト 三日

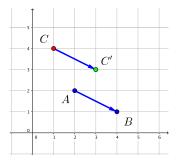
Translating a Point

Translate point C as indicated by vector AB.



-47 ▶

Translating a Point

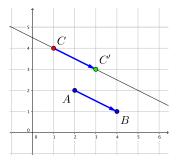


C' = C + (B - A).

3

・ロト ・回ト ・ヨト

Lines

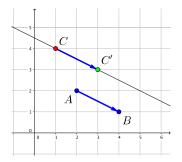


This connects to the parametric equation of a line P(t) = C + t(B - A).

In this example, P(t) = (1,4) + t(2,-1). t = 1 corresponds to the original translation.

Carl Lee (UK)

Rectilinear Motion



This in turn connects to rectilinear motion — just vary t uniformly.

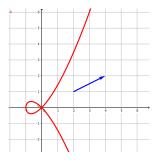
Make a slider for t in GeoGebra. Type (1, 4) + t * (2, -1) in the input space. Turn on animation. See translatepoint4.ggb. Carlee (UK) Transformations KMED April 2016 10 / 59 Animation software can make this look fancier. I used POV-Ray to create the images and Blender to make the movie. The key command is

 $sphere \{ < 0, 1, 4 > + clock * < 0, 2, -1 >, 1 texture \{T_Ruby_Glass\} \}.$

(Note that we are looking directly at the x-axis towards the yz-plane.)

See translatesphere.mov.

What if you want to translate a curve with a given equation?



Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

Every point (x, y) on the curve moves to a new point $(\overline{x}, \overline{y})$. We need to know the equation of the new curve expressed in terms of \overline{x} and \overline{y} .

Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

Every point (x, y) on the curve moves to a new point $(\overline{x}, \overline{y})$. We need to know the equation of the new curve expressed in terms of \overline{x} and \overline{y} .

But $\overline{x} = x + 2$ and $\overline{y} = y + 1$ by translation.

Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

Every point (x, y) on the curve moves to a new point $(\overline{x}, \overline{y})$. We need to know the equation of the new curve expressed in terms of \overline{x} and \overline{y} .

But $\overline{x} = x + 2$ and $\overline{y} = y + 1$ by translation.

So $x = \overline{x} - 2$ and $y = \overline{y} - 1$.

Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

Every point (x, y) on the curve moves to a new point $(\overline{x}, \overline{y})$. We need to know the equation of the new curve expressed in terms of \overline{x} and \overline{y} .

But $\overline{x} = x + 2$ and $\overline{y} = y + 1$ by translation.

So
$$x = \overline{x} - 2$$
 and $y = \overline{y} - 1$.

Substituting yields the new equation $(y-1)^2 = (x-2)^3 + (x-2)^2$.

Translate the curve with the equation $y^2 = x^3 + x^2$ by the vector (2, 1).

Every point (x, y) on the curve moves to a new point $(\overline{x}, \overline{y})$. We need to know the equation of the new curve expressed in terms of \overline{x} and \overline{y} .

But $\overline{x} = x + 2$ and $\overline{y} = y + 1$ by translation.

So
$$x = \overline{x} - 2$$
 and $y = \overline{y} - 1$.

Substituting yields the new equation $(y-1)^2 = (x-2)^3 + (x-2)^2$.

This connects to and explains the familiar "shifting" formulas that are seen in algebra, including shifting graphs of functions and writing equations of circles not centered at the origin,

Carl Lee (UK)

Transformations

Identifying Parabolas

Consider the parabola given by the equation $y = 2x^2 - 12x + 23$. How can we translate it so that the vertex is at the origin? If the translation is given by $\overline{x} = x + h$ and $\overline{y} = y + k$, then we have

$$\overline{y} - k = 2(\overline{x} - h)^2 - 12(\overline{x} - h) + 23$$

or

$$\overline{y} = 2\overline{x}^2 + (-4h - 12)\overline{x} + 2h^2 + 12h + 23 + k.$$

We want -4h - 12 to be zero, so h = -3. We also want $2h^2 + 12h + 23 + k = 0$ so k = -5. Then $\overline{y} = 2\overline{x}^2$ is the equation of the translated parabola. So the equation of the original parabola is $y - 5 = 2(x - 3)^2$ which has vertex (3, 5).

Starting pattern



Carl Lee (UK)

Transformations

KMED April 2016 15 / 59

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Translate three times (images are in different colors to tell them apart)



(二回) (三) (三) (三)

One more large translation of everything



3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

One more large translation of everything



This is the structure of the round "Row, Row, Row Your Boat" with four voices, twice through. (Translation in time.)

One more large translation of everything



This is the structure of the round "Row, Row, Row Your Boat" with four voices, twice through. (Translation in time.)

Carl Lee (UK)

Transformation

Translations in Time

For another entertaining example, see the video of Kylie Minogue's "Come into my World," https://www.youtube.com/watch?v=63vqob-MljQ.

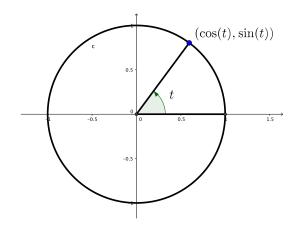
Rotations



Carl Lee (UK)

◆ロト ◆聞と ◆臣と ◆臣と 三臣

The Power of Trig



So as t increases, the point rotates counterclockwise about the origin along the path of the circle.

The Power of Trig

Try this in GeoGebra.

Make a slider for t, selecting the "angle" option.

Type $(\cos(t), \sin(t))$ in the input space.

Turn on animation.

See unitcircle2.ggb.

- 31

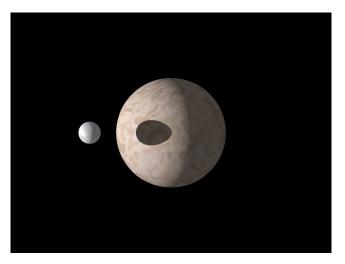
くほと くほと くほと

A planet rotates counterclockwise around its axis three times while at the same time it revolves once counterclockwise around the sun. How many days do the inhabitants experience during the year?

See planet.ggb.

Simple Planetary Motion

A fancier planet and moon created with POV-Ray and Blender.



See rotatesphere.mov.

Carl Lee (UK)

A 1

Adding and Multiplying Vectors

Add vectors in the usual way, placing them tail to head. See vectorsum.ggb.

3

Adding and Multiplying Vectors

Add vectors in the usual way, placing them tail to head. See vectorsum.ggb.

Multiply vectors by multiplying their lengths and adding their angles. See vectorproduct.ggb.

- 3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

What happens when the two vectors are on the x-axis?

3

What happens when the two vectors are on the *x*-axis?

They behave like ordinary addition and multiplication of real numbers.

What happens when the two vectors are on the *x*-axis?

They behave like ordinary addition and multiplication of real numbers.

Find a vector A such that $A^2 = -1$. Find another.

What happens when the two vectors are on the *x*-axis?

They behave like ordinary addition and multiplication of real numbers.

Find a vector A such that $A^2 = -1$. Find another.

Find a vector A such that $A^3 = 1$. Find another.

We have just seen the geometric model for the complex numbers. "Under the hood" are the trig angle sum identities, which lead directly to the important rotation formula:

$$\left[\begin{array}{c} \overline{x} \\ \overline{y} \end{array}\right] = \left[\begin{array}{c} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{array}\right] \left[\begin{array}{c} x \\ y \end{array}\right].$$

to rotate a point (x, y) counterclockwise about the origin by an angle with sine s and cosine c.

Problem from my High School course:

What is the resulting equation if the parabola described by $y = x^2$ is rotated counterclockwise about the origin by the angle t having $\sin t = \frac{7}{25}$ and $\cos t = \frac{24}{25}$? We use the rotation formula:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \overline{x} \\ \overline{y} \end{bmatrix}.$$

Substituting, we have

$$-\frac{7}{25}\overline{x} + \frac{24}{25}\overline{y} = \left(\frac{24}{25}\overline{x} + \frac{7}{25}\overline{y}\right)^2$$

which simplifies to

$$576\overline{x}^2 + 336\overline{x}\overline{y} + 49\overline{y}^2 + 175\overline{x} - 600\overline{y} = 0.$$

Problem from my High School course: Analyze the conic given by the equation

$$73x^2 - 72xy + 52y^2 - 410x + 120y + 525 = 0.$$

We wish to apply a rotation by angle t that eliminates the xy term. We use the rotation formulas. Let's abbreviate $s = \sin t$ and $c = \cos t$.

$$\begin{array}{rcl} x & = & c\overline{x} + s\overline{y}, \\ y & = & -s\overline{x} + c\overline{y}. \end{array}$$

After substitution and simplification we find that the coefficient of \overline{xy} is

$$42sc - 72(c^2 - s^2).$$

We need an angle t so that this expression equals 0. Let T = 2t, $S = \sin T$, and $C = \cos T$. Then S = 2sc and $C = c^2 - s^2$ by the Double Angle Formulas. So we want an angle T with

$$21S - 72C = 0.$$

But this means tan $T = \frac{S}{C} = \frac{24}{7}$. From this (and the Pythagorean Theorem) we calculate $S = \frac{24}{25}$ and $C = \frac{7}{25}$.

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

Now we use the Half Angle Formulas to find s and c:

$$s=\sqrt{rac{1-C}{2}}=rac{3}{5},$$
 $c=\sqrt{rac{1+C}{2}}=rac{4}{5}.$

Using these values of c and s, the rotated conic has equation

$$100\overline{x}^2 - 400\overline{x} + 25\overline{y}^2 - 150\overline{y} + 525 = 0.$$

< 🗗 🕨 🔸

Complete the two squares to get

$$100(\overline{x}^2 - 4\overline{x} + 4) + 25(\overline{y}^2 - 6\overline{y} + 9) = 100,$$

or

$$(\overline{x}-2)^2 + \frac{(\overline{y}-3)^2}{4} = 1.$$

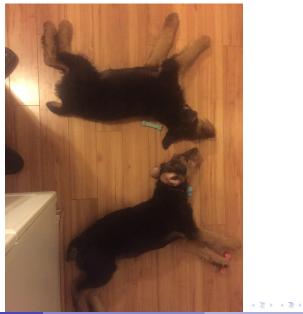
This is an ellipse with center (2,3).

3

ヘロト 人間 とくほ とくほ とう

So we have deduced that the original ellipse can be obtained from the ellipse $\overline{x}^2 + \frac{\overline{y}^2}{4} = 1$ by first translating it by (2, 3) and then rotating it clockwise by the angle t with sin $t = \frac{3}{5}$ and $\cos t = \frac{4}{5}$.

Reflections



Carl Lee (UK)

KMED April 2016 33 / 59

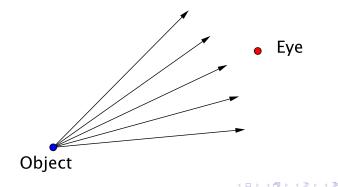
э

Why does the apparent location of a reflected object match the defined location of the mathematical reflection of that object?

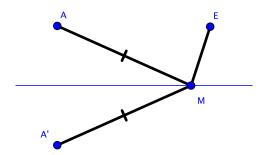
< 4 → <

Why does the apparent location of a reflected object match the defined location of the mathematical reflection of that object?

First Key Idea: The brain perceives the location of an object to be at the confluence of rays of light coming from that location.

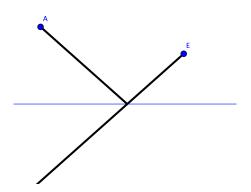


Second Key Idea: Light travels the path of least time, and this implies the angle of incidence equals the angle of reflection. See vision2.ggb—move the point M.



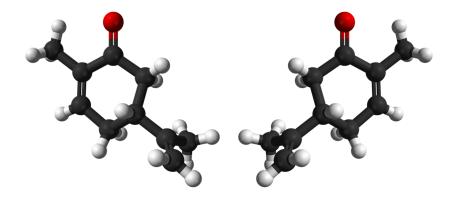
Carl Lee (UK)

Now move the point E in vision3.ggb to see that the reflected rays reaching E appear to trace back and converge on the mathematical reflection of A in the mirror.



Carl Lee (UK)

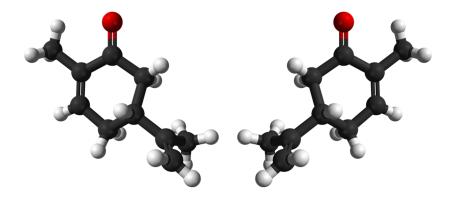
Reflections in Chemistry



э

・ロト ・ 日 ・ ・ ヨ ・ ・ ヨ ・

Reflections in Chemistry



Spearmint and Caraway (R-carvone and S-carvone)

Reflecting a compound may dramatically change its properties.

For Later Discussion

Why does a mirror reverse an image left and right, but not up and down?

47 ▶

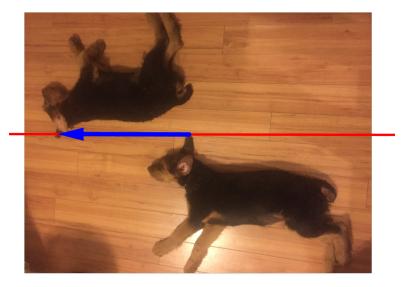
Glide Reflections



Carl Lee (UK)

◆□▶ ◆圖▶ ◆厘▶ ◆厘▶ ─ 厘

Glide Reflections



Lee	

3

▲□▶ ▲圖▶ ▲厘▶ ▲厘▶

Classification

Every rigid motion of the plane is one of the following: a translation, a rotation, a reflection, or a glide reflection.

3

(日) (同) (三) (三)

Classification

Every rigid motion of the plane is one of the following: a translation, a rotation, a reflection, or a glide reflection.

Every rigid motion of the plane is a combination of at most three reflections.

Classification

Every rigid motion of the plane is one of the following: a translation, a rotation, a reflection, or a glide reflection.

Every rigid motion of the plane is a combination of at most three reflections.

Throw two copies of the following shape on the floor and identify the isometry mapping one to the other.



Questions to Ask with Technology

For each of the following files, precisely determine what the rigid motion is. (Move the point A.) iso50.ggb iso60.ggb iso70.ggb iso80.ggb

3

- 4 週 ト - 4 三 ト - 4 三 ト

Dilations



Carl Lee (UK)

Transformations

KMED April 2016 43 / 59

・ロト・(局)・(目)・(目)・(日)・(の)

Start with a simple element; dilate, replicate, reposition, to make a new figure; repeat with the new figure.

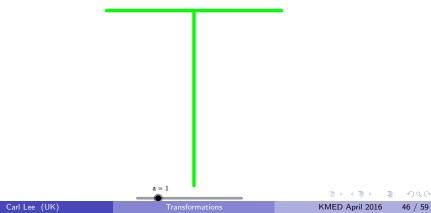
See the file fractal.ggb.

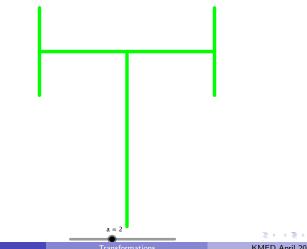
3

< 4 → <



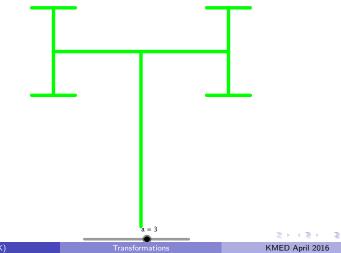
Carl Lee (UK)

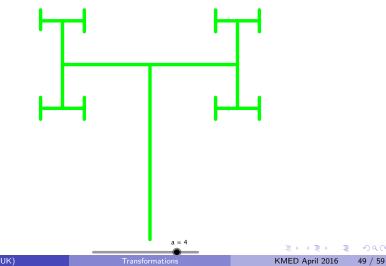




47 / 59 KMED April 2016

3





Carl Lee (UK)

A fancier version made with POV-Ray.



Carl Lee (UK)

Classifying Molecules

Molecules can be classified according to their symmetries—what sets of 3D rigid motions leave the molecules unchanged in appearance. See, for example, https://en.wikipedia.org/wiki/Molecular_symmetry.

Art — iOrnament

Powerful iPad app using transformations and symmetry systems to create beautiful images.



https://itunes.apple.com/us/app/ iornament-draw-creative-geometry/id534529876?mt=8

Carl Lee (UK)

E + 4 E +

Image: A matrix of the second seco

Programs like SketchUp and Blender are fundamentally based on transformations—some very sophisticated and powerful. Here is an example from an eighth grader at Jessie Clark Middle School.

Here is the SketchUp file: room1.skp.

See also a summary of SketchUp and transformations, SketchUp.pdf.

Three-D Design — Jessie Clark Middle School

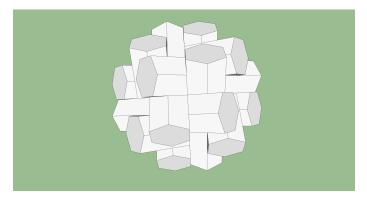


3

・ロン ・四 ・ ・ ヨン ・ ヨン

Three-D Design and Printing

An example of a puzzle constructed in SketchUp

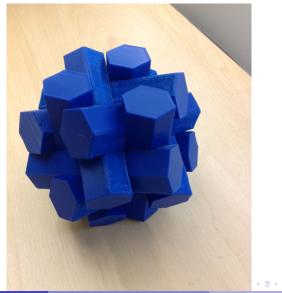


Carl Lee (UK)

47 ▶

Three-D Design and Printing

An example of a puzzle constructed in SketchUp



Parting Thoughts

- How can we make more of these rich, reinforcing connections among math, science, technology, engineering, and art in K-12 education?
- How can we better prepare our current future teachers to make such connections?

Thank you!

Carl Lee (UK)

Transformations

KMED April 2016 58 / 59

3

・ロト ・聞ト ・ヨト ・ヨト



http://www.spektrum.de/alias/dachzeile/ ornament-wettbewerb/1223589

3

(日) (周) (三) (三)