

El pla donat b passa pel punt A i té un vector normal u. La seva equació és:

$$\begin{aligned} x(u)x + y(u)y + z(u)z - (x(A)x(u) + y(A)y(u) + z(A)z(u)) &= 0 \\ x(u)x + y(u)y + z(u)z - t\vec{u} &= 0 \end{aligned}$$

L és un punt qualsevol d'aquest pla i és el punt de partida per determinar el punt que està equidistant del pla i d'una esfera a de centre C i que passa per D. Les seves coordenades són:

$$(x, y, (t\vec{u} - x(u)x - y(u)y)/z(u))$$

Dibuixem una perpendicular al pla que passa per L i una esfera de centre L i radi R, el de l'esfera a.

La intersecció d'ambdues dona un punt M de coordenades:

$$\overrightarrow{OM} = \overrightarrow{OL} - R \cdot \vec{u}$$

El pla mitger de C i M té per equació vectorial:

$$\overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{EP} = 0$$

sent E el punt mig del segment CM i P un punt qualsevol del pla.

$$\overrightarrow{EP} = \overrightarrow{OP} - \overrightarrow{OE} = \overrightarrow{OP} - \frac{\overrightarrow{OM} + \overrightarrow{OC}}{2}$$

De manera que l'equació del pla queda així:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{OP} - \overrightarrow{CM} \cdot \frac{\overrightarrow{OM} + \overrightarrow{OC}}{2} &= \overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{OP} - (\overrightarrow{OM} - \overrightarrow{OC}) \cdot \frac{\overrightarrow{OM} + \overrightarrow{OC}}{2} = \\ \overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{OP} - \frac{\overrightarrow{OM}^2 - \overrightarrow{OC}^2}{2} &= 0 \end{aligned}$$

Donat que el punt del lloc geomètric pertany també a la recta perpendicular al pla i que passa per L, podem escriure:

$$\overrightarrow{CM} \cdot (\overrightarrow{OL} + k \cdot \overrightarrow{LP}) - \frac{\overrightarrow{OM}^2 - \overrightarrow{OC}^2}{2} = 0$$

Podem substituir el vector LP pel vector u que és el vector director de la recta perquè és perpendicular al pla.

$$k = \frac{\frac{\overrightarrow{OM}^2 - \overrightarrow{OC}^2}{2} - \overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{OL}}{\overrightarrow{CM} \cdot \vec{u}}$$

$$\overrightarrow{OM}^2 - \overrightarrow{OC}^2 = (\overrightarrow{OL} - R \cdot \vec{u})^2 - \overrightarrow{OC}^2 = \overrightarrow{OL}^2 + R^2 - 2R \cdot \overrightarrow{OL} \cdot \vec{u} - \overrightarrow{OC}^2$$

El vector CM té per components:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{CM} &= \overrightarrow{OM} - \overrightarrow{OC} = \overrightarrow{OL} - R \cdot \vec{u} - \overrightarrow{OC} = \overrightarrow{CL} - R \cdot \vec{u} \\ \overrightarrow{CM} \cdot \vec{u} &= (\overrightarrow{CL} - R \cdot \vec{u}) \cdot \vec{u} = \overrightarrow{CL} \cdot \vec{u} - \overrightarrow{OC} \cdot \vec{u} - R \end{aligned}$$

$$\overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{OL} = (\overrightarrow{CL} - R \cdot \vec{u}) \cdot \overrightarrow{OL} = \overrightarrow{OL} \cdot \overrightarrow{OL} - \overrightarrow{OC} \cdot \overrightarrow{OL} - R \cdot \vec{u} \cdot \overrightarrow{OL} = \overrightarrow{OL}^2 - \overrightarrow{OL} \cdot (\overrightarrow{OC} + R \cdot \vec{u})$$

El numerador queda així:

$$\frac{OM^2 - OC^2}{2} - \overrightarrow{CM} \cdot \overrightarrow{OL} = \frac{OL^2 + R^2 - OC^2}{2} - R \cdot \overrightarrow{OL} \cdot \vec{u} - OL^2 + \overrightarrow{OC} \cdot \overrightarrow{OL} + R \cdot \vec{u} \cdot \overrightarrow{OL} =$$

$$\frac{R^2 - OC^2 - OL^2}{2} + \overrightarrow{OC} \cdot \overrightarrow{OL}$$

Introduirem les constants:

$$t1 = -\overrightarrow{OC} \cdot \vec{u} - R$$

$$t2 = \frac{R^2 - OC^2}{2}$$

De manera que:

$$k = \frac{t2 - \frac{OL^2}{2} + \overrightarrow{OC} \cdot \overrightarrow{OL}}{\overrightarrow{OL} \cdot \vec{u} + t1}$$

Definirem les funcions:

$$f0(x,y) = (t0 - x \cdot x(u) - y \cdot y(u)) / z(u)$$

$$f1(x,y) = 1/2(x^2 + y^2 + (f0(x,y))^2)$$

$$f2(x,y) = x \cdot x(C) + y \cdot y(C) + f0(x,y) \cdot z(C)$$

$$x \cdot x(u) + y \cdot y(u) + f0(x,y) \cdot z(u) = t0$$

Les tres expressions de la superfície, amb els paràmetres x i y, són:

$$x + (t2 - f1(x,y) + f2(x,y)) / (t1 + t0) * x(u)$$

$$y + (t2 - f1(x,y) + f2(x,y)) / (t1 + t0) * y(u)$$

$$(t0 - x \cdot x(u) - y \cdot y(u)) + (t2 - f1(x,y) + f2(x,y)) / (t1 + t0) * z(u)$$