

Vetori geometrici I

Coordinate. Dati due vettori piano $\underline{v}_1, \underline{v}_2$ non allineati, ogni vettore piano \underline{v} si sviluppa (secondo la regola del parallelogramma) in modo unico come:

$$\underline{v} = x \underline{v}_1 + y \underline{v}_2, \quad x, y \in \mathbb{R}$$

La coppia $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ dà le coordinate di \underline{v} nel riferimento $\underline{v}_1, \underline{v}_2$.

Fissato un punto origine O nel piano, si ha una corrispondenza biunivoca tra i punti P del piano e i vettori, facendo corrispondere a P il vettore \overrightarrow{OP} individuato dal segmento OP . Diciamo che P ha coordinate $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ se \overrightarrow{OP} ha coordinate x, y (nel riferimento $\underline{v}_1, \underline{v}_2$: $\overrightarrow{OP} = x \underline{v}_1 + y \underline{v}_2$).

Per i vettori nello spazio si ha analogamente: fissati 3 vettori $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$ non coplanari, ogni vettore \underline{v} si scrive in modo unico come:

$$\underline{v} = x \underline{v}_1 + y \underline{v}_2 + z \underline{v}_3 , \quad x, y, z \in \mathbb{R}$$

e si tiene $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ che le coordinate di \underline{v} nel riferimento $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$.

Fissato un punto origine O nello spazio, si ha corrispondenza biunivoca fra i punti e i vettori: al punto P si fa corrispondere il vettore \overrightarrow{OP} e si assegnano a P le coordinate (nel riferimento $O, \underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$) (x, y, z) del vettore \overrightarrow{OP} :

$$\overrightarrow{OP} = x \underline{v}_1 + y \underline{v}_2 + z \underline{v}_3 , \quad P \equiv (x, y, z)$$

Se si prendono 3 versori a 2 a 2 ortogonali come $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$
si ritrovano le solite coordinate cartesiane ortogonali.

Osserviamo: se \underline{v} ha coordinate (x, y, z) e \underline{w} ha coordinate (x', y', z') allora $\underline{v} + \underline{w}$ (con le regole del parallelepipedo) ha coordinate $(x+x', y+y', z+z')$

[infatti: $\underline{v} = x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 + z\underline{v}_3 ; \quad \underline{w} = x'\underline{v}_1 + y'\underline{v}_2 + z'\underline{v}_3 \Rightarrow$
 $\underline{v} + \underline{w} = (x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 + z\underline{v}_3) + (x'\underline{v}_1 + y'\underline{v}_2 + z'\underline{v}_3) =$ [usando le proprietà
delle somme e del prodotto esterno] =
 $= (x+x')\underline{v}_1 + (y+y')\underline{v}_2 + (z+z')\underline{v}_3$]

e $\alpha \underline{v}, \alpha \in \mathbb{R}$, ha coordinate $(\alpha x, \alpha y, \alpha z)$
(esercizio)

Prodotto scalare tra vettori. Ricordiamo che il prodotto scalare tra \underline{v} e \underline{w} è definito come:

$$\langle \underline{v}, \underline{w} \rangle = \|\underline{v}\| \cdot \|\underline{w}\| \cos(\widehat{\underline{v}, \underline{w}})$$

dove si indica con $\|\underline{v}\|$ la lunghezza del vettore \underline{v} .

La quantità $\|\underline{w}\| \cos(\widehat{\underline{v}, \underline{w}})$ si indica anche con $\text{pr}_{\underline{v}}(\underline{w})$ ed indica la lunghezza (con segno) della proiezione ortogonale di \underline{w} sulla retta di \underline{v} . Allo stesso modo si indica $\|\underline{v}\| \cos(\widehat{\underline{v}, \underline{w}}) = \text{pr}_{\underline{w}}(\underline{v})$. Questi si può scrivere:

$$\langle \underline{v}, \underline{w} \rangle = \|\underline{v}\| \text{pr}_{\underline{v}}(\underline{w}) = \|\underline{w}\| \text{pr}_{\underline{w}}(\underline{v})$$

Il segno delle proiezioni è positivo se l'angolo tra i vettori è acuto, negativo se l'angolo è ottuso.

Proprietà:

1) $\langle \alpha \underline{v}, \underline{w} \rangle = \alpha \langle \underline{v}, \underline{w} \rangle = \langle \underline{v}, \alpha \underline{w} \rangle , \forall \alpha \in \mathbb{R}$

2) $\langle \underline{v}, \underline{u} + \underline{w} \rangle = \langle \underline{v}, \underline{u} \rangle + \langle \underline{v}, \underline{w} \rangle$ e

$$\langle \underline{u} + \underline{v}, \underline{w} \rangle = \langle \underline{u}, \underline{w} \rangle + \langle \underline{v}, \underline{w} \rangle$$

3) $\langle \underline{v}, \underline{w} \rangle = \langle \underline{w}, \underline{v} \rangle$ (simmetria)

Abs 1: esercizio

Abs 2: usando la definizione di somma vettoriale, si dimostra

$$m_{\underline{v}}(\underline{u} + \underline{w}) = m_{\underline{v}}(\underline{u}) + m_{\underline{v}}(\underline{w})$$

Abs 3: esercizio

Sistemi di coordinate cartesiane ortogonali

$$\underline{v} = (x, y, z) , \underline{w} = (x', y', z') \Rightarrow \langle \underline{v}, \underline{w} \rangle = xx' + yy' + zz'$$

Infatti $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$ sono 3 vettori a 2 a 2 ortogonali, e

$\underline{v} = x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 + z\underline{v}_3 ; \quad \underline{w} = x'\underline{v}_1 + y'\underline{v}_2 + z'\underline{v}_3$ allora, quando le proprietà 1) e 2) sono vere:

$$\begin{aligned} \langle \underline{v}, \underline{w} \rangle &= \langle x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 + z\underline{v}_3, x'\underline{v}_1 + y'\underline{v}_2 + z'\underline{v}_3 \rangle = xx' \langle \underline{v}_1, \underline{v}_1 \rangle + xy' \langle \underline{v}_1, \underline{v}_2 \rangle + \\ &+ xz' \langle \underline{v}_1, \underline{v}_3 \rangle + yx' \langle \underline{v}_2, \underline{v}_1 \rangle + yy' \langle \underline{v}_2, \underline{v}_2 \rangle + yz' \langle \underline{v}_2, \underline{v}_3 \rangle + \\ &+ zz' \langle \underline{v}_3, \underline{v}_1 \rangle + zy' \langle \underline{v}_3, \underline{v}_2 \rangle + zz' \langle \underline{v}_3, \underline{v}_3 \rangle = [\text{tenendo conto che}] \\ &\langle \underline{v}_i, \underline{v}_j \rangle = \delta_{ij} = \begin{bmatrix} 1 & i=j \\ 0 & i \neq j \end{bmatrix} = xx' + yy' + zz' \end{aligned}$$

Equazioni parametriche e cartesiane di rette e piani

Eq. retta nel piano

1) $ax + by = c$, eq. cartesiana

2) $\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP_0} + t \underline{v}$, eq. parametrica

L 2) in coordinate si scrive: $\begin{cases} x = x_0 + t v_1 \\ y = y_0 + t v_2 \end{cases}$ dove

$$P_0 = (x_0, y_0)$$

$$\underline{v} \equiv (v_1, v_2)$$

Eq. piano nello spazio:

$$ax + by + cz = d$$

eq. cartesiana

$$\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP_0} + t \underline{v} + s \underline{w}, \quad t, s \in \mathbb{R}$$

$$\begin{cases} x = x_0 + t v_1 + s w_1 \\ y = y_0 + t v_2 + s w_2 \\ z = z_0 + t v_3 + s w_3 \end{cases}$$

} eq.
parametrica

$[\underline{v}, \underline{w}$ non allineati]

Interpretazione geometrica:

$$ax + by + cz = 0 \iff \langle \underline{n}, \underline{v} \rangle = d \quad \text{dove}$$

$$\underline{n} = (a, b, c), \quad \underline{v} = (x, y, z); \quad \text{quindi}$$

se $d = 0$: piano per l'origine ortogonale a \underline{n} ;
in generale è il piano ortogonale a \underline{n} che mette \underline{v} + c.

$$\text{pr}_{\underline{n}}(\underline{v}) = d \frac{\underline{n}}{\|\underline{n}\|}$$

Eg. rette nello spazio

cartesiana: $\begin{cases} ax + by + cz = d \\ a'x + b'y + c'z = d' \end{cases}$

(intersezione di 2 piani)
cas (a, b, c) non parallelo ad
(a', b', c')

parametrica: $\overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OP_0} + t \underline{v}$

$$\begin{cases} x = x_0 + t v_1 \\ y = y_0 + t v_2 \\ z = z_0 + t v_3 \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}$$

Prodotto vettore: $\underline{v} \times \underline{w}$ è un vettore t.c.

- lunghezza $\|\underline{v} \times \underline{w}\| = \|\underline{v}\| \|\underline{w}\| \sin(\widehat{\underline{v}, \underline{w}})$

$$\begin{bmatrix} = 0 & \Leftrightarrow \underline{v}, \underline{w} \\ \text{sono multipli} \end{bmatrix}$$

- direzione ($\sin \underline{v} \times \underline{w} \neq 0$) data dalla normale al piano determinato da $\underline{v} \times \underline{w}$
- verso: regole mano destra.

Nota $\|\underline{v} \times \underline{w}\| =$ area parallelogramma determinato da $\underline{v}, \underline{w}$.

Si potrebbero far vedere le proprietà (non lo facciamo)

$$1) (\alpha \underline{v}) \times \underline{w} = \alpha (\underline{v} \times \underline{w}) = \underline{v} \times (\alpha \underline{w}) \quad , \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

$$2) \underline{v} \times (\underline{u} + \underline{w}) = \underline{v} \times \underline{u} + \underline{v} \times \underline{w}$$

$$(\underline{u} + \underline{v}) \times \underline{w} = \underline{u} \times \underline{w} + \underline{v} \times \underline{w}$$

$$3) \underline{v} \times \underline{w} = - \underline{w} \times \underline{v} \quad (\text{antisimmetria})$$

Somma in coordinate cartesiane ortogonali

Come si è fatto per il prodotto scalare, se $\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3$ sono 3 vettori a 2 a 2 ortogonali, basterà conoscere i loro prodotti vettore:

$$\underline{v}_i \times \underline{v}_i = \underline{0} \quad , \quad i=1,2,3$$

$$\underline{v}_1 \times \underline{v}_2 = \underline{v}_3 = - \underline{v}_2 \times \underline{v}_1 \quad ; \quad \underline{v}_3 \times \underline{v}_1 = \underline{v}_2 = - \underline{v}_1 \times \underline{v}_3$$

$$\underline{v}_2 \times \underline{v}_3 = \underline{v}_1 = - \underline{v}_3 \times \underline{v}_2$$

e si ricava subito; se $\underline{v} = (x, y, z)$; $\underline{w} = (x', y', z')$:

$$\underline{v} \times \underline{w} = \begin{vmatrix} y & z \\ y' & z' \end{vmatrix} \underline{v}_1 - \begin{vmatrix} x & z \\ x' & z' \end{vmatrix} \underline{v}_2 + \begin{vmatrix} x & y \\ x' & y' \end{vmatrix} \underline{v}_3$$

dove $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$ (per definizione)

Date una tabella di numeri 3×3 definita

$$\begin{vmatrix} e & f & g \\ h & i & l \\ j & k & m \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} e & f \\ h & i \end{vmatrix} - b \begin{vmatrix} d & f \\ g & i \end{vmatrix} + c \begin{vmatrix} d & e \\ g & h \end{vmatrix}$$

dove formalmente $\underline{v} \times \underline{w}$ si trova:

$$\underline{v} \times \underline{w} = \begin{vmatrix} \underline{v}_1 & \underline{v}_2 & \underline{v}_3 \\ x & y & z \\ x' & y' & z' \end{vmatrix}$$

Punto 3 visto Dati $\underline{u}, \underline{v}, \underline{w}$ faccio poniamo calcolare:

$\langle \underline{u}, \underline{v} \times \underline{w} \rangle$ che significa il prodotto mixto dei 3 vettori.

Ci ha:

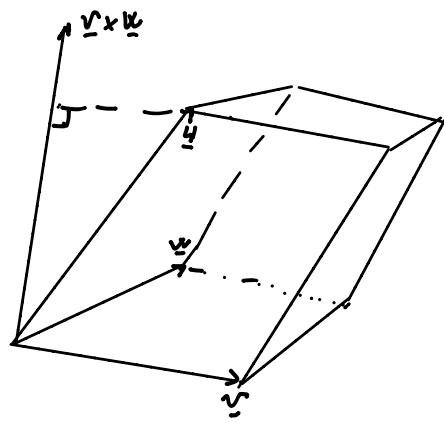
$$\langle \underline{u}, \underline{v} \times \underline{w} \rangle = \|\underline{u}\| \|\underline{v} \times \underline{w}\| \cos(\overbrace{\underline{u}, \underline{v} \times \underline{w}})$$

e perché: $\|\underline{v} \times \underline{w}\|$ = area parallelogramma inscritto da $\underline{v}, \underline{w}$;

$\|\underline{u}\| \cos(\overbrace{\underline{u}, \underline{v} \times \underline{w}}) = \text{pr}_{\underline{v} \times \underline{w}}(\underline{u})$ è la proiezione ortogonale
 di \underline{u} nella direzione normale al piano di $\underline{v}, \underline{w}$, quindi è
 l'altitta del parallelepipedo individuato dai 3 vettori (fig.)
 allora :

$\langle \underline{u}, \underline{v} \times \underline{w} \rangle = \pm \text{volume parallelepipedo individuato da } \underline{u}, \underline{v}, \underline{w}$.

Il segno + si ha se i 3 vettori rispettano alle regole della mano destra;
 altrimenti si ha il segno - .



Applicazione 3 vettori $\underline{u}, \underline{v}, \underline{w}$ sono complessi

$$\Leftrightarrow \langle \underline{u}, \underline{v} \times \underline{w} \rangle = 0$$

Svolgono in coordinate cartesiane ortogonali.

Applicando questo visto sopra, se $\underline{u} \equiv (u_1, u_2, u_3)$, $\underline{v} \equiv (v_1, v_2, v_3)$, $\underline{w} \equiv (w_1, w_2, w_3)$ allora:

$$\langle \underline{u}, \underline{v} \times \underline{w} \rangle = u_1 \begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix} - u_2 \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix} + u_3 \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} =$$

$$= \begin{vmatrix} u_1 & w_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix}$$

Esercizio: stabilire come cambia il prodotto misto permutando fra loro i vettori.

Applicazione: piano per 3 punti P_1, P_2, P_3 non allineati:

se $P_1 = (a_1, a_2, a_3)$; $P_2 = (b_1, b_2, b_3)$; $P_3 = (c_1, c_2, c_3)$ allora
 $P \in$ piano $\Leftrightarrow \overrightarrow{P_1 P}, \overrightarrow{P_1 P_2}, \overrightarrow{P_1 P_3}$ sono coplanari \Leftrightarrow
(per quanto sopra visto) dette (x, y, z) le coord. di P :

$$\begin{vmatrix} x - a_1 & y - a_2 & z - a_3 \\ b_1 - a_1 & b_2 - a_2 & b_3 - a_3 \\ c_1 - a_1 & c_2 - a_2 & c_3 - a_3 \end{vmatrix} = 0$$