

Commenti sul prodotto scalare:

$$|k\underline{v}| = \sqrt{(k\underline{v}) \cdot (k\underline{v})} = \sqrt{k^2(\underline{v} \cdot \underline{v})} = |k| \sqrt{\underline{v} \cdot \underline{v}} = |k| \cdot |\underline{v}|$$

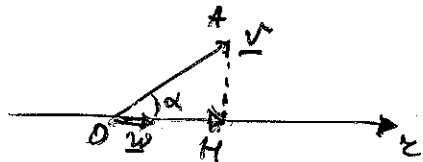
Se ho un qualunque vettore \underline{v} il vettore $\frac{\underline{v}}{|\underline{v}|}$ ha modulo

$$\left| \frac{1}{|\underline{v}|} \underline{v} \right| = \left| \frac{1}{|\underline{v}|} \right| \cdot |\underline{v}| = \frac{1}{|\underline{v}|} \cdot |\underline{v}| = 1$$

Se conosco il vettore direttore \underline{z} di una retta il corrispondente versore è

$$\frac{\underline{z}}{|\underline{z}|} = \underline{w}$$

PROIEZIONE ORTOGONALE di un vettore \underline{v} su una retta r (componente vettoriale di \underline{v}) di versore direttore \underline{w}



\vec{OH} è un multiplo di \underline{w} . Cerco il fattore di dilatazione:
 $|\vec{OH}| = |\vec{OA}| |\cos \alpha|$ e $\vec{OH} = (|\vec{OA}| \cos \alpha) \underline{w}$

Se $|\underline{w}| = 1$, $\cos \alpha = \frac{\underline{v} \cdot \underline{w}}{|\underline{v}| |\underline{w}|} = \frac{\underline{v} \cdot \underline{w}}{|\underline{v}|}$

cioè dato che $\vec{OA} = \underline{v}$:

$$\vec{OH} = \left(|\underline{v}| \frac{\underline{v} \cdot \underline{w}}{|\underline{v}|} \right) \underline{w} = (\underline{v} \cdot \underline{w}) \underline{w}$$

(fatti di proposito i segni di prodotto tra 2 scalari o di scalari per vettore. "o" sono "prodotti scalari")

(1)

$\underline{v} \cdot \underline{w}$ (se \underline{w} è un versore) dà la componente lungo la retta di direzione e verso individuato da \underline{w} del vettore \underline{v}



(2)

Es2

$$\underline{v} = (-1, 2, 1) \quad \underline{w} = (3, 1, 4)$$

trova un vettore ortogonale a questi due di modulo 1.

$\underline{u} = (x, y, z)$ incognito:

$$\begin{cases} \underline{u} \perp \underline{v} & \Rightarrow \underline{u} \cdot \underline{v} = 0 \Rightarrow -x + 2y + z = 0 \\ \underline{u} \perp \underline{w} & \Rightarrow \underline{u} \cdot \underline{w} = 0 \Rightarrow 3x + y + 4z = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = 2y + z \\ 6y + 3z + y + 4z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 2y + z \\ 7y + 7z = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = -2k + k = -k \\ y = -k \\ z = k \end{cases}$$

$k \in \mathbb{R}$: i vettori soluzione del sistema sono quelli della forma $\{-k, k, k\}$, $k \in \mathbb{R}$

Il vettore $\underline{u} = (-k, k, k)$ che modulo ha?

$$|\underline{u}| = \sqrt{k^2 + k^2 + k^2} = |k| \sqrt{3}$$

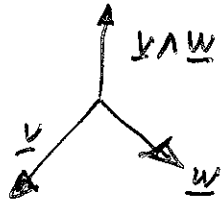
\Rightarrow vettore con la diret. di \underline{u} : $\frac{\underline{u}}{|\underline{u}|} = \left(\frac{-k}{|k|\sqrt{3}}, \frac{-k}{|k|\sqrt{3}}, \frac{k}{|k|\sqrt{3}} \right)$

le se sono 2

3

$$\left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}\right) \quad \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}\right)$$

VERSIONE ALTERNATIVA DI SVOLGIMENTO

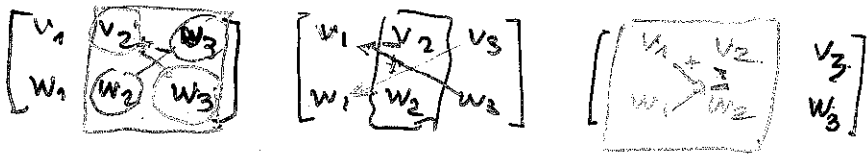


$$v = (-1, 2, 1) \quad w = (3, 1, 4)$$

Formule per il calcolo di

$$(v_1, v_2, v_3) \wedge (w_1, w_2, w_3) =$$

$$(v_2 w_3 - v_3 w_2) \underline{i} + (v_3 w_1 - v_1 w_3) \underline{j} + (v_1 w_2 - v_2 w_1) \underline{k}$$



$$v \wedge w = \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ -1 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & 4 \end{vmatrix} = (2 \cdot 4 - 1 \cdot 1) \underline{i} + (3 - (-1) \cdot 4) \underline{j} + (-1 \cdot 1 - 3 \cdot 2) \underline{k} =$$

$$= 7 \underline{i} + 7 \underline{j} - 7 \underline{k} = (7, 7, -7)$$

non è un vettore poiché il suo modulo è $7\sqrt{3} \Rightarrow$ vettore corrispondente

$$\left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}\right)$$

Il suo opposto è ancora soluzione ma forma con v e w una terna destrorsa.

v, w e $v \wedge w$ sono indipendenti? \checkmark

Se v e w sono $\neq 0$ e v e w non sono allineati (cioè se nessuno dei 3 vettori $\bar{e} = \underline{0}$) la risposta è Sì!

$$a v + b w + c(v \wedge w) = \underline{0} ?$$

faccio il prod. scalare per $v, w, v \wedge w$

$$\begin{cases} a \frac{v \cdot v}{|v|^2} + b \frac{w \cdot v}{|w|^2} + c \frac{(v \wedge w) \cdot v}{|v \wedge w|^2} = 0 \\ a v \cdot w + b w \cdot w + c \frac{0}{0} = 0 \\ \perp \quad \perp \quad c |v \wedge w|^2 = 0 \Rightarrow c = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} a |v|^2 + b v \cdot w = 0 \\ a v \cdot w + b |w|^2 = 0 \\ c = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = -b \frac{v \cdot w}{|v|^2} \\ -b \frac{(v \cdot w)^2}{|v|^2} + b |w|^2 = 0 \\ c = 0 \end{cases}$$

$$b \cdot \frac{(v \cdot w)^2 - |v|^2 |w|^2}{|v|^2} = 0$$

quanto vale il coefficiente di b ?

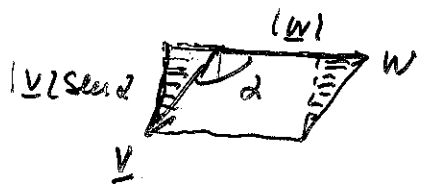
$\neq 0$

$$b = 0 \Rightarrow a = 0$$

$$v \cdot w = |v| |w| \cos \alpha$$

$$(v \cdot w)^2 - |v|^2 |w|^2 = |v|^2 |w|^2 (1 - \cos^2 \alpha) = 0$$

$$\Leftrightarrow \cos \alpha = \pm 1 \Leftrightarrow \alpha = 0 \text{ oppure } \pi \text{ (controllo)}.$$



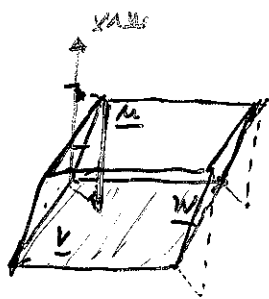
$$|v| \cdot |w| \sin \alpha$$

= area del parallelogramma generato individuato da v e w

Prodotto misto.

$$\underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w}) = (\underline{v} \wedge \underline{w}) \cdot \underline{u} =$$

$$- \underline{u} \cdot (\underline{w} \wedge \underline{v}) = \dots$$



$$|\underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w})| = |\underline{u}| |\underline{v} \wedge \underline{w}| |\cos \alpha|$$

α angolo tra \underline{u} e $\underline{v} \wedge \underline{w}$

Volume del parallelepipedo di spigoli $\underline{u}, \underline{v}, \underline{w}$

Quando si annulla il prodotto misto? se si annulla l'area di base o se si annulla l'altezza (cioè se almeno uno dei 3 vettori è ∞)
 Oppure quando \underline{v} e \underline{w} sono allineati oppure \underline{u} giace nel piano di \underline{v} e \underline{w} : cioè **se e solo se** i 3 vettori sono dipendenti.

prodotto misto per componenti

$$(u_1, u_2, u_3) \cdot ((v_1, v_2, v_3) \wedge (w_1, w_2, w_3)) =$$

$$(u_1, u_2, u_3) \cdot \begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} =$$

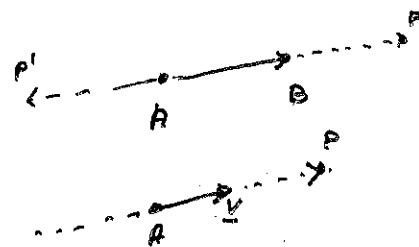
$$= u_1 (v_2 w_3 - v_3 w_2) + u_2 (v_3 w_1 - v_1 w_3) + u_3 (v_1 w_2 - v_2 w_1)$$

$$= \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix}$$

Geometria analitica in 3D

punto P $\leftrightarrow (x_0, y_0, z_0) \in \mathbb{R}^3$ (introdotta con dif.)

retta: per ogni punto P della retta per A e B si deve avere



$$\overrightarrow{AP} = t \overrightarrow{AB}$$

$$A = (x_0, y_0, z_0)$$

$$B = (x_1, y_1, z_1)$$

$$P = (x, y, z)$$

$$\overrightarrow{AB} = (x_1 - x_0, y_1 - y_0, z_1 - z_0)$$

$$\overrightarrow{AP} = (x - x_0, y - y_0, z - z_0) \Rightarrow \begin{cases} x - x_0 = t(x_1 - x_0) \\ y - y_0 = t(y_1 - y_0) \\ z - z_0 = t(z_1 - z_0) \end{cases}$$

$v = (a, b, c)$: retta per A e di direzione v :

$$\begin{cases} x-x_0 = ta \\ y-y_0 = tb \\ z-z_0 = tc \end{cases} \quad \text{che introduce } \vec{AP} = t\vec{v}$$

Es1 $A = (1, -1, 1)$ $B = (0, 1, -1)$
 le eq. della retta per A e B sono

$$\vec{AB} = (0-1, 1-(-1), -1-1) = (-1, 2, -2)$$

$$\vec{AP} = (x-1, y+1, z-1)$$

$$\begin{cases} x-1 = -t \\ y+1 = 2t \\ z-1 = -2t \end{cases} \quad \text{o equivalentemente} \quad \begin{cases} x = 1-t \\ y = -1+2t \\ z = 1-2t \end{cases}$$

quando uso le eq. parametriche descivo ad uno ad uno i punti della retta.
 Se volessi togliere il parametro:

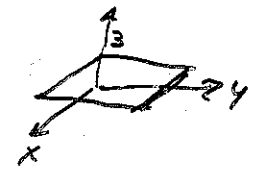
$$\boxed{t = 1-x}$$

$$\begin{cases} y = -1 + 2(1-x) \\ z = 1 - 2(1-x) \end{cases} \quad \begin{cases} 2x + y = 1 \\ -2x + z = -1 \end{cases} \quad \boxed{\begin{matrix} 2 \text{ equazioni} \\ \text{in } x, y, z \end{matrix}}$$

Eq retta per $A = (2, 1, 3)$ e parallela al vettore $\vec{v} = (1, 3, 0)$

$$\begin{cases} x-2 = 1 \cdot t \\ y-1 = 3 \cdot t \\ z-3 = 0 \cdot t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 2+t \\ y = 1+3t \\ z = 3 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t = x-2 \\ 3x+y=7 \\ z=3 \end{cases}$$

nel piano di quota 3 basta $3x+y=7$ a rappresentare la retta
 Nello spazio: NO



Es. param. retta per $A = (3, 1, 2)$ ortogonale alle 2 rette di equazioni

$$\begin{cases} x = t \\ y = 1-t \\ z = 2+2t \end{cases}$$

$$1 \quad \frac{x-1}{2} = 3y-1 = \frac{4z+1}{3}$$

se la retta ha direzione $\vec{v} = (a, b, c)$ le equazioni sono del tipo

$$\begin{cases} x = 3+at \\ y = 1+bt \\ z = 2+ct \end{cases}$$

(a, b, c) ? PROBLEMA:

Date le eq. di una retta come trovo la sua direzione?

1^a situazione

$$\begin{cases} x-0 = 1 \cdot t \\ y-1 = -1 \cdot t \\ z-2 = 2 \cdot t \end{cases} \Rightarrow$$

retta dirazionale di questa retta è $(1, -1, 2)$

2^a situazione

$$\frac{x-1}{2} = 3y-1 = \frac{4z+1}{3} \quad ? \quad \text{o passo al sistema (fatelo x esercizio)}$$

oppure osservo che in ogni membro delle uguaglianze c'è una sola incognita.

$$\frac{x-1}{2} = 3y-1 = \frac{4z+1}{3} = t \quad \text{risolvo:}$$

$$\begin{cases} x-1 = 2t \\ 3y-1 = t \\ 4z+1 = 3t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x-1 = 2t \\ y - 1/3 = 1/3 t \\ z + 1/4 = 3/4 t \end{cases} \Rightarrow \left(2, \frac{1}{3}, \frac{3}{4} \right)$$

Ora calcolo $(a, b, c) = (2, \frac{1}{3}, \frac{3}{4})$ che risulta ortogonale alle 2 direzioni:

Fatto e sottititolo