

Soluzione di esercizi assegnati. Risolvere:

$$|z| = -i z^3.$$

(1)

comincio partendo in f. trigonometrica  
e quindi prima chiedermi

$$z=0 \text{ è sol. ?}$$

Sì: una prima sol. è  $z^* = 0$ . Si accetti

$$z = \rho (\cos \theta + i \sin \theta) \neq 0 \Rightarrow \rho \neq 0$$

Sostituisco

$$\rho = -i \rho^3 (\cos 3\theta + i \sin 3\theta)$$

$\rho \neq 0 \Rightarrow$  posso dividere per  $\rho$   
mult. per  $i \Rightarrow i(-i) = 1$

$$i = \rho^2 (\cos 3\theta + i \sin 3\theta)$$

i 2 numeri sono =  $\Leftrightarrow$

$$\left. \begin{array}{l} 1 = \rho^2 \\ \frac{\pi}{2} = 3\theta - 2k\pi \end{array} \right\} \rho > 0 \Rightarrow \left. \begin{array}{l} \rho = 1 \\ \theta = \frac{\pi}{6} + k \frac{2\pi}{3} \end{array} \right\}$$

3 radici che  
mi danno per  
 $k = 0, \pm 1$

$$z_0 = 1 \left( \cos \frac{\pi}{6} + i \sin \frac{\pi}{6} \right) = \frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2} i$$

$$z_1 = -\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2} i$$

$$z_{-1} = -i$$



Risoluzione

$$z^2 + 2z + 3 = 0.$$

(2)

Sol.

$$z = -1 \pm \sqrt{1-3} = -1 \pm \sqrt{-1 \cdot 2} = -1 \pm \sqrt{2}i$$

o, meglio:

$$\begin{aligned} z^2 + 2z + 3 &= (z^2 + 2z + 1) + 2 = \\ &= (z+1)^2 + 2 = 0 \end{aligned}$$

$$(z+1)^2 = -2$$

$$|-2| = 2$$

$$\arg(-2) = \pi + 2\pi k$$

$$z+1 = \sqrt{2} \left( \cos\left(\frac{\pi}{2} + k\pi\right) + i \sin\left(\frac{\pi}{2} + k\pi\right) \right)$$

$$k=0$$

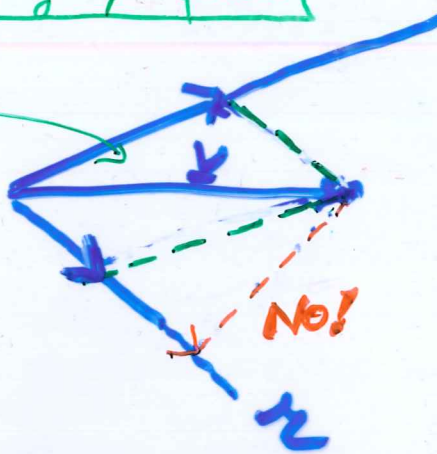
$$k=0, 1$$

$$z+1 = \sqrt{2} \cdot +i \Rightarrow z_0 = -1 + \sqrt{2}i$$

$$z+1 = \sqrt{2} \cdot (-i) \Rightarrow z_1 = -1 - \sqrt{2}i$$

Commento a pag V4, in fondo!

la regola del parallelogramma applicata alle componenti dire dove  $\underline{v}$



N.B. La scomposizione del vettore  $\underline{v}$  lungo 2 direzioni (ad es. quelle di  $z$  e  $s$ ) si fa usando parallele a  $z$  e  $s$  ... non perpendicolari!

$$\underline{z} = (a, b), |\underline{z}| = \sqrt{a^2 + b^2}$$

controllare i conti ad es. su  $a=3, b=4, |\underline{z}|=5$ .

$$\left| \frac{\underline{z}}{|\underline{z}|} \right| = ? = \left| \left( \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}}, \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right) \right|$$

$$= \sqrt{\frac{a^2}{a^2 + b^2} + \frac{b^2}{a^2 + b^2}} = \sqrt{1} = 1$$

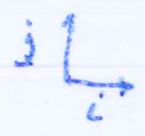
cioè:

dato un vettore  $\underline{z}$  con modulo  $|\underline{z}| \neq 1$ , per ottenere un versore avente la stessa direzione e lo stesso verso di  $\underline{z}$  basta considerare:

$$\frac{\underline{z}}{|\underline{z}|} \Rightarrow$$

la proiezione ORTOGONALE di  $\underline{v}$  sulla retta avente la direzione di  $\underline{z}$  è

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



In termini di componenti:

Se  $\underline{v} = (v_1, v_2)$  e  $\underline{w} = (w_1, w_2)$

$$\begin{aligned} \underline{v} \cdot \underline{w} &= (v_1 \underline{i} + v_2 \underline{j}) \cdot (w_1 \underline{i} + w_2 \underline{j}) = v_1 \underline{i} \cdot (w_1 \underline{i} + w_2 \underline{j}) + v_2 \underline{j} \cdot (w_1 \underline{i} + w_2 \underline{j}) \\ &= (v_1 \underline{i}) \cdot (w_1 \underline{i}) + (v_1 \underline{i}) \cdot (w_2 \underline{j}) + (v_2 \underline{j}) \cdot (w_1 \underline{i}) + (v_2 \underline{j}) \cdot (w_2 \underline{j}) = \\ &= v_1 w_1 (\underline{i} \cdot \underline{i}) + v_1 w_2 (\underline{i} \cdot \underline{j}) + v_2 w_1 (\underline{j} \cdot \underline{i}) + v_2 w_2 (\underline{j} \cdot \underline{j}) = \\ &= v_1 w_1 + v_2 w_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \underline{i} \cdot \underline{j} &= 0 = \underline{j} \cdot \underline{i} \\ \underline{i} \cdot \underline{i} &= 1 = \underline{j} \cdot \underline{j} \end{aligned}$$

Se  $\underline{v} = (v_1, v_2, v_3)$ ,  $\underline{w} = (w_1, w_2, w_3)$  :  $\underline{v} \cdot \underline{w} = v_1 w_1 + v_2 w_2 + v_3 w_3$

in  $\mathbb{R}^3$

ES1 Trovare l'angolo tra i due vettori  $\underline{v} = (1, 2, 3)$  e  $\underline{w} = (3, -1, 2)$ :

$$1 \cdot 3 + 2(-1) + 3 \cdot 2 = \underline{v} \cdot \underline{w} = |\underline{v}| \cdot |\underline{w}| \cos \alpha = \sqrt{1+4+9} \sqrt{9+1+4} \cos \alpha$$

$\Rightarrow \cos \alpha =$  vedi pag V5.1

In generale:

ES2 Trovare un vettore ortogonale a  $\underline{v} = (-1, 2, 1)$  e a  $\underline{w} = (3, 1, 4)$  di modulo 1.

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

$\underline{u} \perp \underline{v} \iff$

$\underline{u} \perp \underline{w} \iff$

Vedi pag V5.2

$|\underline{u}| = \dots$

ES3 I vettori  $\underline{u}, \underline{v}, \underline{w}$  dell'esercizio precedente sono indipendenti? **Sì**

$\underline{v}$  e  $\underline{w}$  sono indip. poiché nessuno dei due è multiplo dell'altro. Se fosse  $\underline{u} = a \underline{v} + b \underline{w}$ , moltiplicando per  $\underline{v}$  e per  $\underline{w}$

segue a pag 4

$$\underline{u} \cdot \underline{v} = a \underline{v} \cdot \underline{v} + b \underline{w} \cdot \underline{v} = 0$$

$$\underline{u} \cdot \underline{w} = a \underline{v} \cdot \underline{w} + b \underline{w} \cdot \underline{w} = 0$$

$$\underline{w} \cdot \underline{v} = \underline{v} \cdot \underline{w} = c$$

$$\begin{cases} a |\underline{v}|^2 + bc = 0 \\ ac + b |\underline{w}|^2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} a = -\frac{c}{|\underline{v}|^2} b & (|\underline{v}| \neq 0!) \\ \left( -\frac{c^2}{|\underline{v}|^2} + |\underline{w}|^2 \right) \cdot b = 0 \end{cases}$$

Il coefficiente  $k = |\underline{v}|^2 |\underline{w}|^2 - c^2$  di  $\frac{b}{|\underline{v}|^2}$  può valere 0? Se sÌ:

$$|\underline{v}|^2 |\underline{w}|^2 - (\underline{v} \cdot \underline{w})^2 = 0 \quad \text{cioè} \quad \frac{(\underline{v} \cdot \underline{w})^2}{|\underline{v}|^2 |\underline{w}|^2} = 1$$

$$\text{cioè} \quad \frac{|\underline{v} \cdot \underline{w}|}{|\underline{v}| |\underline{w}|} = 1. \quad \text{Ma} \quad \frac{|\underline{v} \cdot \underline{w}|}{|\underline{v}| |\underline{w}|} = \cos \theta$$

$$\Rightarrow |\cos \theta| = 1 \Leftrightarrow \cos \theta = \pm 1 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \theta = 0 \text{ o } \theta = \pi. \quad \begin{array}{c} \underline{w} \\ \rightarrow \\ \underline{v} \end{array} \quad \begin{array}{c} \underline{w} \cdot \underline{v} \\ \rightarrow \end{array}$$

In entrambi i casi i due vettori  $\underline{v}$  e  $\underline{w}$  NON SAREBBERO INDIPENDENTI, contro quanto osservato prima. Dunque  $k \neq 0$

$\Rightarrow$  la sol. della II eq. è  $b = 0 \Rightarrow$

$\Rightarrow$  la sol. " I eq. è  $a = 0 \Rightarrow \underline{u} = \underline{0}!$

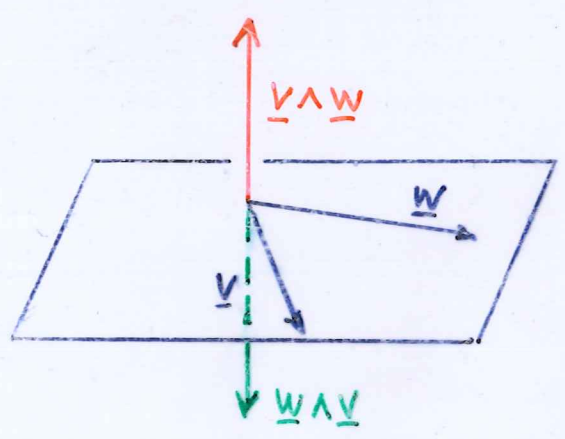
Cioè  
un vettore  $\underline{y}$  ortogonale 5  
a due vettori indip.  $\underline{v}, \underline{w}$   
può essere comb. lin. di  $\underline{v}$  e  $\underline{w}$   
solo se è il vettore

$$0 \underline{v} + 0 \underline{w} = \underline{0}$$

Il nostro vettore  $\underline{y}$  non è  
nullo e quindi non è  
comb. lin. di  $\underline{v}, \underline{w}$ .

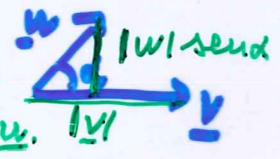
Prodotto vettoriale di  $\underline{v}$  e  $\underline{w}$  nello spazio di dim. 3

- $|\underline{v} \wedge \underline{w}| = |\underline{v}| \cdot |\underline{w}| \sin \alpha$
- $\underline{v} \wedge \underline{w}$  ortogonale tanto a  $\underline{v}$  che a  $\underline{w}$
- $\underline{v}, \underline{w}, \underline{v} \wedge \underline{w}$  è una terna DESTROESA



- anticommutativo  
 $\underline{w} \wedge \underline{v} = -\underline{v} \wedge \underline{w}$
- $(t\underline{v}) \wedge \underline{w} = t(\underline{v} \wedge \underline{w})$
- $\underline{v} \wedge \underline{v} = \underline{0}$
- distributivo  
 $\underline{u} \wedge (\underline{v} + \underline{w}) = \underline{u} \wedge \underline{v} + \underline{u} \wedge \underline{w}$

Geometricamente  $|\underline{v} \wedge \underline{w}| =$  area del parallelogramma di lati  $\underline{v}$  e  $\underline{w}$ .



$\underline{i} \wedge \underline{j} = \underline{k}, \quad \underline{j} \wedge \underline{k} = \underline{i}, \quad \underline{k} \wedge \underline{i} = \underline{j}, \dots$   
 $\underline{j} \wedge \underline{i} = -\underline{k}, \quad \underline{k} \wedge \underline{j} = -\underline{i}, \quad \underline{i} \wedge \underline{k} = -\underline{j}, \dots$

→ VEDI PAG. 6

Dunque se  $\underline{v} = (v_1, v_2, v_3)$ ,  $\underline{w} = (w_1, w_2, w_3)$

$$\underline{v} \wedge \underline{w} = (v_1 \underline{i} + v_2 \underline{j} + v_3 \underline{k}) \wedge (w_1 \underline{i} + w_2 \underline{j} + w_3 \underline{k}) = \text{DISTR.}$$

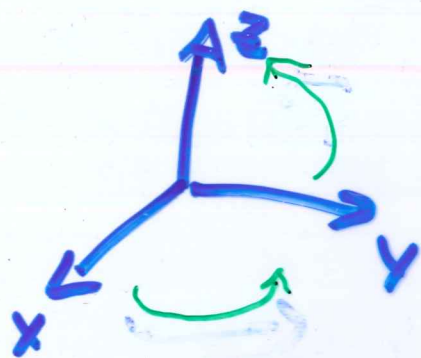
$$= (v_2 w_3 - v_3 w_2) \underline{i} + (v_3 w_1 - v_1 w_3) \underline{j} + (v_1 w_2 - v_2 w_1) \underline{k}$$

VEDI PAG. 7 su un esempio

Es2 pag 5

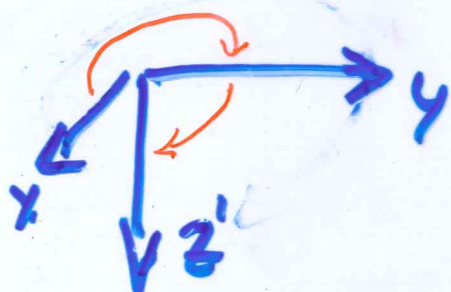
$\underline{u} = \frac{\underline{v} \wedge \underline{w}}{|\underline{v} \wedge \underline{w}|}$  oppure il suo opposto

VEDI PAG 8



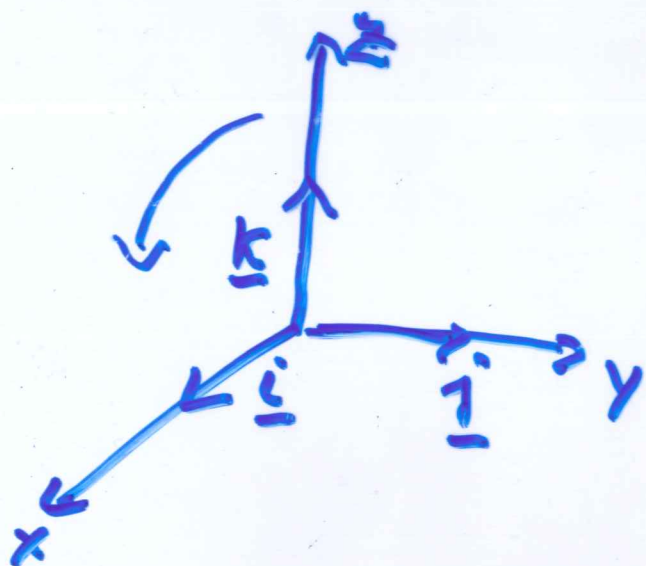
terza  
xyz destrorsa

6



xyz' terza  
sinistrorsa

In particolare:



$\underline{i} \wedge \underline{j}$  ha direz. e verso dell'asse  $\underline{z} \Rightarrow \underline{e}$  un multiple di  $\underline{k}$

$$|\underline{i} \wedge \underline{j}| = |\underline{i}| |\underline{j}| \sin \frac{\pi}{2} = 1 \cdot 1 \cdot 1 = 1$$

$$\Rightarrow \underline{i} \wedge \underline{j} = \underline{k}$$

$$\underline{j} \wedge \underline{k} = \underline{i}$$

$$\underline{k} \wedge \underline{i} = \underline{j}$$

$$\underline{j} \wedge \underline{i} = -\underline{k}, \quad \underline{k} \wedge \underline{j} = -\underline{i}, \quad \underline{i} \wedge \underline{k} = -\underline{j}$$

Questo permette il calcolo di

$$(\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3) \wedge (\underline{w}_1, \underline{w}_2, \underline{w}_3)$$



$$\underline{v} = (1, 2, 3) \quad \underline{w} = (6, 7, 8) \quad (7)$$

$$\underline{v} \wedge \underline{w} = (1\underline{i} + 2\underline{j} + 3\underline{k}) \wedge (6\underline{i} + 7\underline{j} + 8\underline{k}) =$$

rozprz  
distz

$$= 1\underline{i} \wedge 6\underline{i} + 1\underline{i} \wedge 7\underline{j} + 1\underline{i} \wedge 8\underline{k} +$$

$$+ 2\underline{j} \wedge 6\underline{i} + 2\underline{j} \wedge 7\underline{j} + 2\underline{j} \wedge 8\underline{k} +$$

$$+ 3\underline{k} \wedge 6\underline{i} + 3\underline{k} \wedge 7\underline{j} + 3\underline{k} \wedge 8\underline{k} =$$

Skupaj  
kilita

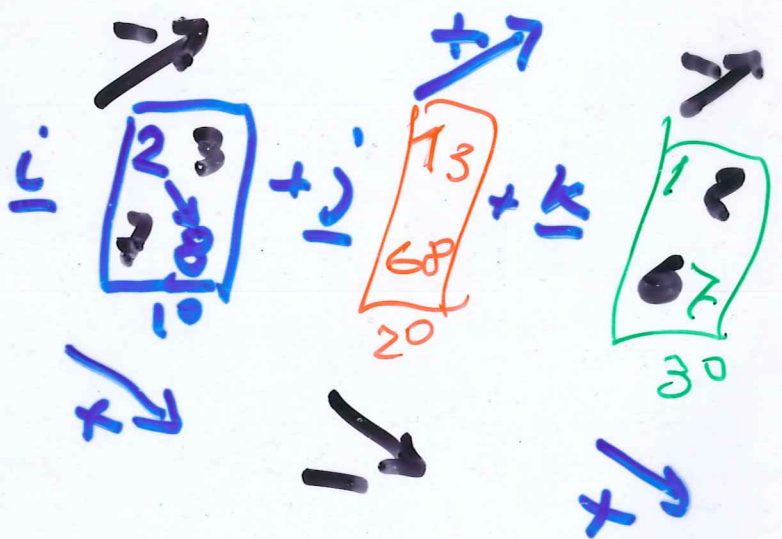
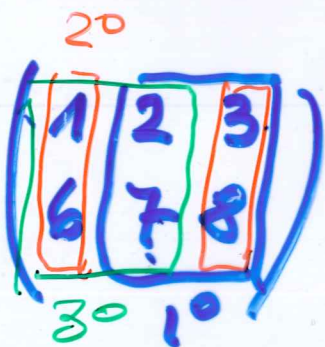
$$= (1 \cdot 6) (\underline{i} \wedge \underline{i}) + (1 \cdot 7) (\underline{i} \wedge \underline{j}) + (1 \cdot 8) (\underline{i} \wedge \underline{k}) +$$

$$+ (2 \cdot 6) (\underline{j} \wedge \underline{i}) + (2 \cdot 7) (\underline{j} \wedge \underline{j}) + (2 \cdot 8) (\underline{j} \wedge \underline{k}) +$$

$$+ (3 \cdot 6) (\underline{k} \wedge \underline{i}) + (3 \cdot 7) (\underline{k} \wedge \underline{j}) + (3 \cdot 8) (\underline{k} \wedge \underline{k})$$

$$= \underline{i} (2 \cdot 8 - 3 \cdot 7) + \underline{j} (3 \cdot 6 - 1 \cdot 8) +$$

$$+ \underline{k} (1 \cdot 7 - 2 \cdot 6)$$



Es. pag 16

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

les vecteurs orthogonaux à  $\underline{v}$  et  $\underline{w}$

$\vec{e}$

$$\underline{v} \wedge \underline{w} = \vec{e}_1 \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 4 \end{vmatrix} + \vec{e}_2 \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 4 & 3 \end{vmatrix} + \vec{e}_3 \begin{vmatrix} -1 & 2 \\ 3 & 1 \end{vmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & 4 \end{pmatrix} = \vec{e}_1 (8-1) + \vec{e}_2 (3+4) + \vec{e}_3 (-1-6) \\ = 7\vec{e}_1 + 7\vec{e}_2 - 7\vec{e}_3 = 7(1, 1, -1)$$

$$|\underline{v} \wedge \underline{w}| = 7\sqrt{1+1+1} = 7\sqrt{3}$$

$\Rightarrow$  vecteur orth. à  $\underline{v}$  et  $\underline{w}$  de module 1:

$$\left( \frac{7}{7\sqrt{3}}, \frac{7}{7\sqrt{3}}, -\frac{7}{7\sqrt{3}} \right) = \left( \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}} \right)$$

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

Prodotto misto  $\underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w})$ ,  $\underline{u}, \underline{v}, \underline{w} \in \mathbb{R}^3$   
 il risultato è un numero!

$|\underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w})|$  geometricamente esprime:

VEDI PAG 9

quindi si annulla se e solo se:

i 3 vettori sono dipendenti

Se  $\underline{u} = (u_1, u_2, u_3)$ ,  $\underline{v} = (v_1, v_2, v_3)$ ,  $\underline{w} = (w_1, w_2, w_3)$

$$\underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w}) = u_1 (v_2 w_3 - v_3 w_2) + u_2 (v_3 w_1 - v_1 w_3) + u_3 (v_1 w_2 - v_2 w_1)$$

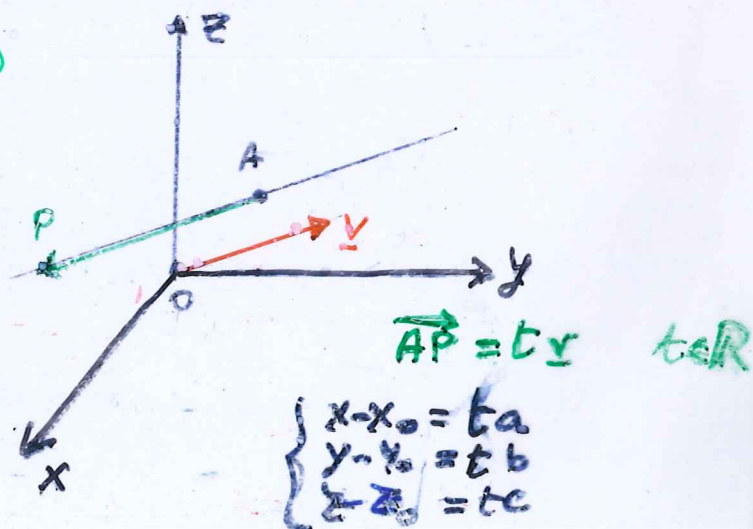
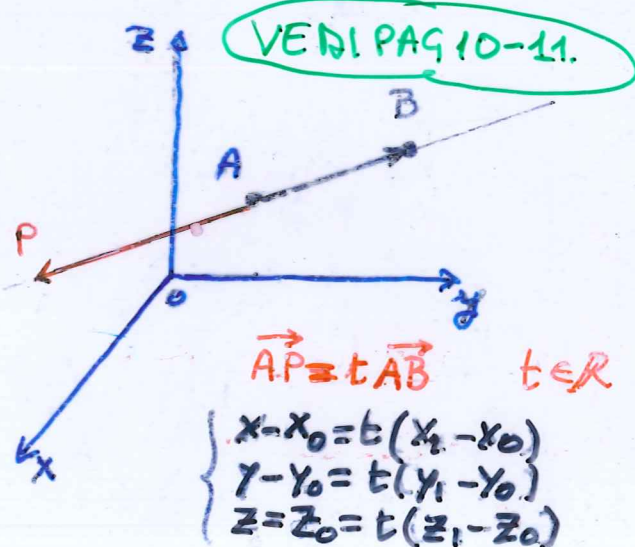
$$= \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} : \text{DETERMINANTE DELLA MATRICE } \begin{pmatrix} \underline{u} \\ \underline{v} \\ \underline{w} \end{pmatrix}$$

### GEOMETRIA CON I VETTORI:

#### Equazioni parametriche della retta

una retta è nota:

- dati due suoi punti distinti  $A = (x_0, y_0, z_0)$   
 $B = (x_1, y_1, z_1)$
- oppure
- dato un suo punto  $A = (x_0, y_0, z_0)$  e una direzione  
 $\underline{v} = (a, b, c)$  cui la retta è parallela



$$\begin{aligned}
 \underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w}) &= \\
 &= |\underline{u}| \cdot |\underline{v} \wedge \underline{w}| \cos \beta = \\
 &= (|\underline{u}| \cos \beta) \underbrace{|\underline{w}| |\underline{v}| \sin \alpha}_{\text{area di } OADB}
 \end{aligned}$$

Volume del parallelepipedo che ha 3 spigoli coincidenti con i 3 vettori,  $\vec{OA}$ ,  $\vec{OB}$ ,  $\vec{OC}$

può diventare 0 quando

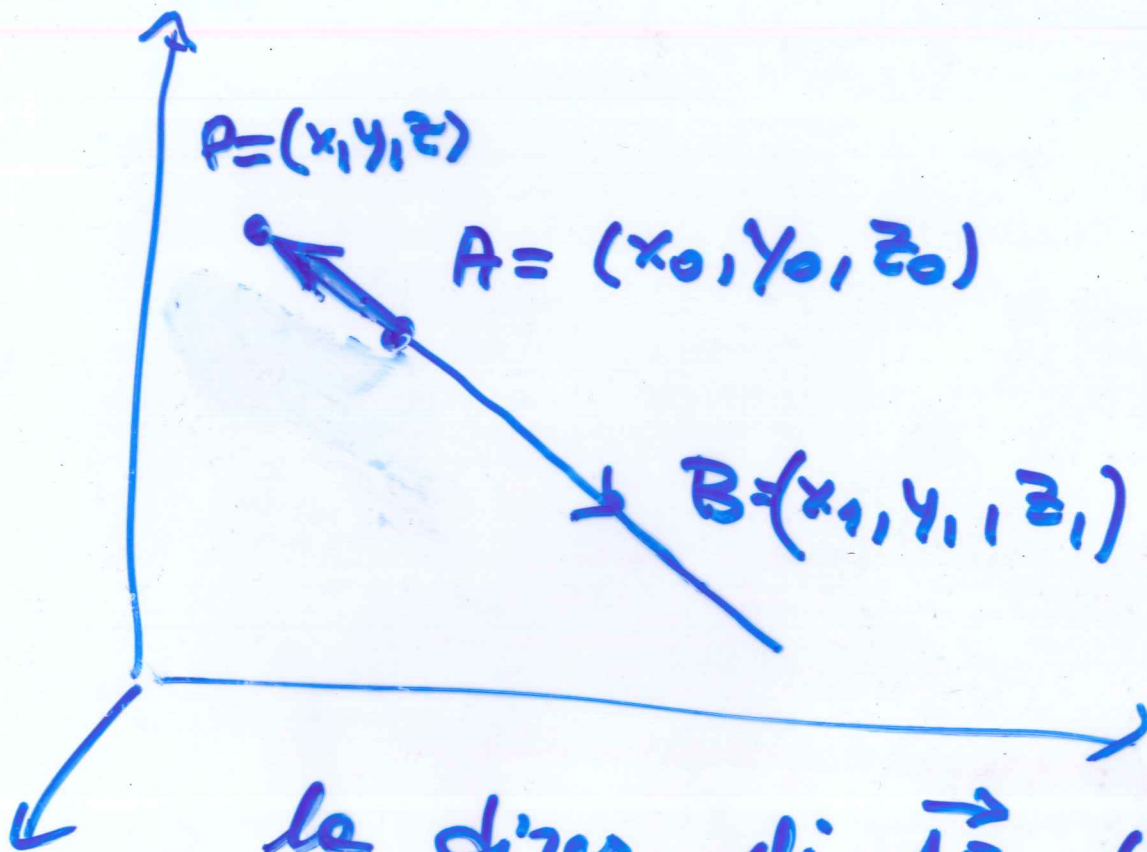
$$1) \text{ l'altura è } 0 \Rightarrow C=H$$

$\Rightarrow \vec{OC}$  è complanare con  $\vec{OA}$  e  $\vec{OB} \Rightarrow$  i 3 vett. sono

2) l'area del parall. dipende di  $\sin \alpha$  di  $\beta$  e  $\gamma$ .  
 cioè  $\underline{v}$  e  $\underline{w}$  sono uno multiplo dell'altro  $\Rightarrow \underline{u}, \underline{v}, \underline{w}$  sono dipendenti.

$\Rightarrow$  se  $\underline{u} \cdot (\underline{v} \wedge \underline{w}) = 0$  i 3 vettori sono dipendenti.

Vale anche il viceversa.



la direr. di  $\vec{AP}$  (retta che congiunge il punto fisso A con un qque punto <sup>P</sup> della retta) deve essere "allineato" con  $\vec{AB}$ , cioè avere = direzione

quindi  $\vec{AP}$  deve essere multiplo di  $\vec{AB}$

$$\vec{AP} = k \vec{AB}$$

$$(x - x_0, y - y_0, z - z_0) = k (x_1 - x_0, y_1 - y_0, z_1 - z_0)$$

$$\begin{cases} x - x_0 = k (x_1 - x_0) \\ y - y_0 = k (y_1 - y_0) \\ z - z_0 = k (z_1 - z_0) \end{cases}$$

Retta  $\mu$   $A = (1, 2, 3)$

$B = (5, 7, 9)$

$\vec{AP}$

$k \vec{AB}$

$$(x-1, y-2, z-3) = (5-1, 7-2, 9-3)k$$

$$(x-1, y-2, z-3) = (4, 5, 6)k$$

$$\begin{cases} x-1 = 4k \\ y-2 = 5k \\ z-3 = 6k \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1 + 4k \\ y = 2 + 5k \\ z = 3 + 6k \end{cases}$$

$$P = A + k \vec{AB}$$