

**ISOMETRIE**

Def. Una funzione  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  si dice **ISOMETRIA** se  
(conserva le distanze)

$$\text{dist}(f(x), f(y)) = \text{dist}(x, y) \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \quad \forall y \in \mathbb{R}^n$$

**Teorema** (Caratterizzazione delle isometrie)

Una  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  è una isometria se e solo se è  
del tipo

$$f(x) = Ax + b$$

con  $A$  matrice  $n \times n$  ORTOGONALE ( $AA^t = A^tA = \text{Id}$ )

**Dim.**

**Step 1** Tutte le affinità con  $A$  ortogonale sono ISOMETRIE  
(metà facile del teorema)

$$\begin{aligned} \text{dist}(f(x), f(y)) &= \|f(x) - f(y)\| \\ &= \|Ax - \cancel{b} - Ay + \cancel{b}\| \\ &= \|A(x-y)\| \\ \text{spero } \rightarrow &= \|x-y\| \\ &= \text{dist}(x, y) \end{aligned}$$

Controlliamo la speranza:

$$\begin{aligned} \|A(x-y)\|^2 &= \langle A(x-y), A(x-y) \rangle = [A(x-y)]^t A(x-y) \\ &= (x-y)^t \underbrace{A^t A}_{\text{Id}} (x-y) = (x-y)^t (x-y) = \langle x-y, x-y \rangle \\ &= \|x-y\|^2 \end{aligned}$$

**Step 2** Se  $f$  è un'isometria, e  $f(0) = 0$ , allora  $f$  conserva le norme

$$\begin{aligned}\|f(x)\| &= \text{dist}(f(x), 0) \\ &= \text{dist}(f(x), f(0)) && \text{ho usato che } f(0) = 0 \\ &= \text{dist}(x, 0) && f \text{ conserva le distanze} \\ &= \|x\|\end{aligned}$$

**Step 3** Se  $f$  è un'isometria, e  $f(0) = 0$ , allora  $f$  conserva i prodotti scalari, cioè

$$\langle f(x), f(y) \rangle = \langle x, y \rangle \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \quad \forall y \in \mathbb{R}^n$$

Sappiamo dallo step precedente che

$$\begin{aligned}\text{dist}(f(x), f(y))^2 &= \|f(x) - f(y)\|^2 \\ &= \|f(x)\|^2 + \|f(y)\|^2 - 2 \langle f(x), f(y) \rangle\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{dist}(x, y)^2 &= \|x - y\|^2 \\ &= \|x\|^2 + \|y\|^2 - 2 \langle x, y \rangle\end{aligned}$$

Visto che  $f$  conserva le distanze i risultati devono essere =, cioè

$$\cancel{\|f(x)\|^2} + \cancel{\|f(y)\|^2} - 2 \langle f(x), f(y) \rangle = \cancel{\|x\|^2} + \cancel{\|y\|^2} - 2 \langle x, y \rangle$$

$\|x\|^2 \quad \|y\|^2$

(punto precedente)

da cui l'uguaglianza dei prodotti scalari.

**Step 4** Se  $f$  è isometria, e  $f(0) = 0$ , allora  $f$  è del tipo  $f(x) = Ax$  con  $A$  matrice ortogonale.

Sia  $e_1, \dots, e_n$  la base canonica di  $\mathbb{R}^n$  (base ortonormale)

e poniamo  $\hat{e}_i := f(e_i)$

Dico che  $\hat{e}_i$  sono ancora una base ortonormale. Infatti

$$\bullet \langle \hat{e}_i, \hat{e}_i \rangle = \langle f(e_i), f(e_i) \rangle = \langle e_i, e_i \rangle = 1$$

↑  
Step 3

$$\bullet \langle \hat{e}_i, \hat{e}_j \rangle = \langle f(e_i), f(e_j) \rangle = \langle e_i, e_j \rangle = 0 \quad \text{se } i \neq j$$

↑  
Step 3

Prendiamo un qualunque  $v \in \mathbb{R}^n$ , lo scriviamo come

$$v = c_1 e_1 + \dots + c_n e_n$$

Questo andrà a finire in

$$f(v) = d_1 \hat{e}_1 + \dots + d_n \hat{e}_n$$

Se fosse che  $d_i = c_i$  avremmo finito in quanto

$$f(v) = c_1 \hat{e}_1 + \dots + c_n \hat{e}_n = c_1 f(e_1) + \dots + c_n f(e_n)$$

da cui la linearità. Per calcolare i coeff., visto che le basi sono ortonormali, basta fare i prodotti scalari

$$d_i = \langle f(v), \hat{e}_i \rangle = \langle f(v), f(e_i) \rangle = \langle v, e_i \rangle = c_i$$

↑  
Step 3

Quindi  $f$  è lineare! Cioè  $f(x) = Ax$ . Le colonne di  $A$  sono  $\hat{e}_1, \dots, \hat{e}_n$  e visto che sono ortonormali, la matrice  $A$  è ortogonale.

Step 5 Conclusione nel caso generale.

Sia  $f$  isometria qualunque. Poniamo  $g(x) = f(x) - f(0)$ .

Si verifica facilmente che  $g$  è isometria e  $g(0) = 0$ .

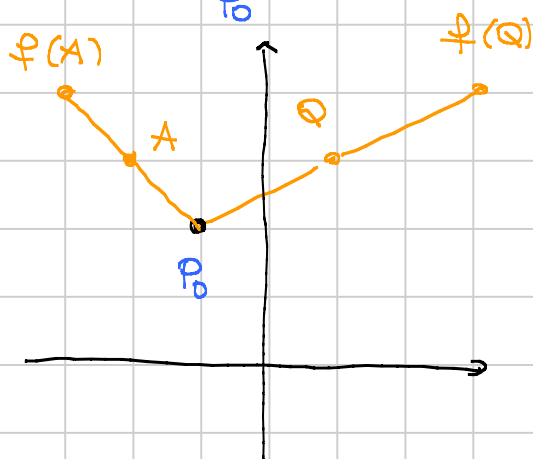
Quindi per lo Step 4 abbiamo  $g(x) = Ax$  con  $A$  matrice ortogonale. Quindi  $f(x) = Ax + \underbrace{f(0)}_{\text{b cercato}}$

## Esempi di affinità ed isometrie nel piano

Esempio 1 Scrivere l'omotetia con centro in  $\underline{(-1, 2)}$  e fattore 2

Se fosse rispetto all'origine, sarebbe immediato

$$f(x, y) = (2x, 2y)$$



Se invece il centro è  $P_0$  generico

$$P \rightsquigarrow P - P_0 \rightsquigarrow 2(P - P_0) \rightsquigarrow 2(P - P_0) + P_0$$

$\uparrow$                        $\uparrow$                        $\uparrow$   
metto il pto di applicazione    omotetia di fattore 2    traslo nuovamente di  $P_0$

$$P \rightsquigarrow 2P - P_0$$

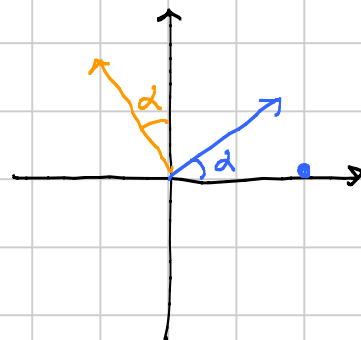
$$(x, y) \rightarrow (2x, 2y) - (-1, 2) = \underline{(2x+1, 2y-2)}$$

Qualche verifica:

$Q = (1, 3)$	$f(Q) = (3, 4)$
$A = (-2, 3)$	$f(A) = (-3, 4)$
$P_0 = (-1, 2)$	$f(P_0) = (-1, 2)$ ☺

Esempio 2 Scrivere la rotazione in verso antiorario di un angolo  $\alpha$  rispetto all'origine

$$\begin{aligned} f(1, 0) &= (\cos \alpha, \sin \alpha) \\ f(0, 1) &= \left( \cos\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right), \sin\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right) \right) \\ &= (-\sin \alpha, \cos \alpha) \end{aligned}$$



Quindi in generale  $f(x, y) = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  dove  $A$  è la matrice

$$A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \uparrow \text{matrice ortogonale; verificare !!}$$

Esempio 3 Scrivere la rotazione rispetto all'origine di  $90^\circ$  in verso ORARIO

È come fare rotazione antioraria di  $-90^\circ$ , quindi la matrice è

$$\begin{pmatrix} \cos(-90^\circ) & -\sin(-90^\circ) \\ \sin(-90^\circ) & \cos(-90^\circ) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$f(x, y) = (-y, x)$$

Verifica :  $f(1, 0) = (0, 1)$   $\odot$  ROTAZIONE ANTIORARIA  
 $f(0, 1) = (-1, 0)$  DI  $90^\circ$

Esempio 4 Scrivere rotazione di  $90^\circ$  in verso ORARIO rispetto al punto  $\underline{(5, 3)}$   
 $P_0$

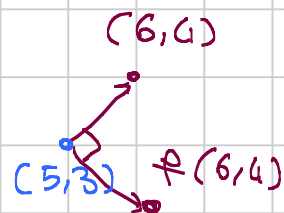
$P \rightsquigarrow P - P_0 \rightsquigarrow \text{ruota } P - P_0 \rightsquigarrow \text{aggiungo di nuovo } P_0$

$$(x, y) \rightsquigarrow (x - 5, y - 3) \xrightarrow[\substack{\uparrow \uparrow \\ \text{uso formula} \\ \text{precedente}}]{\text{uso formula precedente}} (-y + 3, x - 5) \rightsquigarrow (-y + 8, x - 2)$$

Quindi mettendo insieme troviamo

$$f(x, y) = (-y + 8, x - 2)$$

Verifica :  $(5, 3) \rightsquigarrow (5, 3)$  ok  
 $(6, 4) \rightsquigarrow ( )$  ok



Achtung! Nell'esempio 3 dovuto mettere  $-90^\circ$

$$\begin{pmatrix} \cos(-90^\circ) & -\sin(-90^\circ) \\ \sin(-90^\circ) & \cos(-90^\circ) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Quindi la vera risposta dell'esercizio 3 è

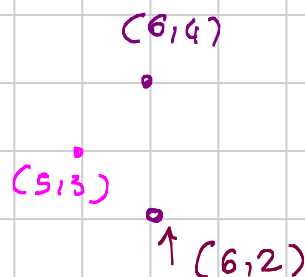
$$f(x, y) = (y, -x)$$

da cui la vera risposta dell'esercizio 4 è

$$(x, y) \rightsquigarrow (x-5, y-3) \rightsquigarrow (y-3, -x+5) \rightsquigarrow (y+2, -x+8)$$

da cui  $f(x, y) = (y+2, -x+8)$

Verifiche:  $(5, 3) \rightsquigarrow (5, 3)$  😊  
 $(6, 4) \rightsquigarrow (6, 2)$  ok.



Morale: qualche verifica può salvare il risultato !!!