

RETTA

Equazione parametrica retta

Dopo aver fissato un punto di riferimento ortonormale prendiamo un punto $P_0(x_0, y_0, z_0)$ appartenente ad una retta r e $\mathbf{v} = l\mathbf{i} + m\mathbf{j} + n\mathbf{k}$ vettore con direzione parallela alla retta

[NOTA: per trovare un vettore parallelo alla retta devo crearlo utilizzando i coeff direttori, i parametri della t nell'equazione parametrica]

Prendo un punto generico $P(x, y, z)$

Il vettore che va da P_0 a P e' $P - P_0 = (x - x_0)\mathbf{i} + (y - y_0)\mathbf{j} + (z - z_0)\mathbf{k}$

Il punto P appartiene alla retta se il vettore $\overrightarrow{P_0P} = t\mathbf{v}$

Riscrivo in coordinate ottenendo l'equazione:

$$(x - x_0)\mathbf{i} + (y - y_0)\mathbf{j} + (z - z_0)\mathbf{k} = t l\mathbf{i} + t m\mathbf{j} + t n\mathbf{k}$$

Facendo le eguaglianze per componente otteniamo l'equazione della retta in forma parametrica

$$x - x_0 = t l$$

$$y - y_0 = t m$$

$$z - z_0 = t n$$

Equazione retta passante per due punti

Basta trovare il vettore

$$P_1 - P_2$$

e comporre il sistema

Es

$$P_0(-1, 0, 2), P_1(2, 3, 1)$$

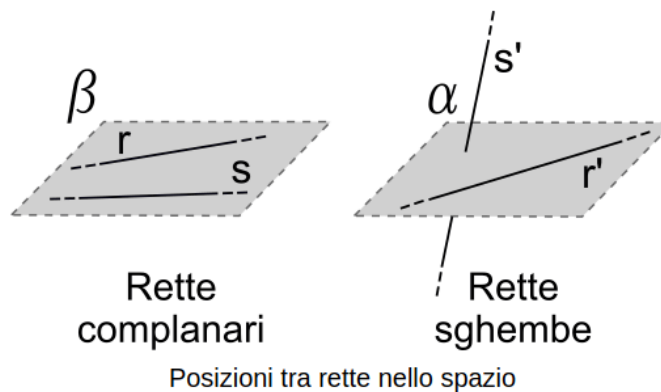
$$P_0 - P_1 = (-3, -3, 1)$$

$$x - 2 = -3t$$

$$y - 3 = -3t$$

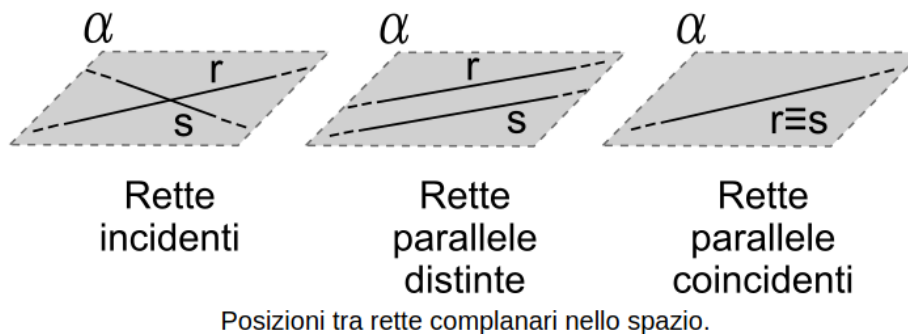
$$z - 1 = t$$

Posizione fra due rette



Dopo questa distinzione possiamo introdurre una seconda che riguarda due rette che appartengono allo stesso piano. Nello specifico, due rette complanari possono essere:

- **incidenti** se si intersecano in uno e un solo punto;
- **parallele distinte** se non hanno alcun punto in comune;
- **parallele coincidenti** se coincidono punto per punto.



Metodo per determinare posizione reciproca due rette

- 1) Ricavare le direzioni delle rette (s , r) (coefficienti che moltiplicano le t nell'equazione parametrica)
- 2) Prendere due punti qualsiasi, uno appartenente alla prima retta (P_s) e uno alla seconda (P_r)
- 3) Studiamo il determinante della matrice

$$A = \begin{pmatrix} x_r - x_s & y_r - y_s & z_r - z_s \\ l & m & n \\ l' & m' & n' \end{pmatrix}$$

3a) $\text{Det} \neq 0 \rightarrow$ le rette sono sghembe (e non posso dire altro, mi fermo)

3b) $\text{Det} = 0 \rightarrow$ Complanari

Adesso analizzo il rango della matrice

$$B = \begin{pmatrix} l & m & n \\ l' & m' & n' \end{pmatrix}$$

Se il rango e' 2 allora le rette sono incidenti

Se il rango e' 1 le rette sono parallele

Da qua abbiamo due possibili casi :

Se il punto $P_r \in s$ oppure $P_s \in r$ le rette sono parallele COINCIDENTI
altrimenti sono parallele DISTINTE

[Per capire se un punto appartiene ad una retta devo sostituire le sue COORDINATE
nella equazione della retta]

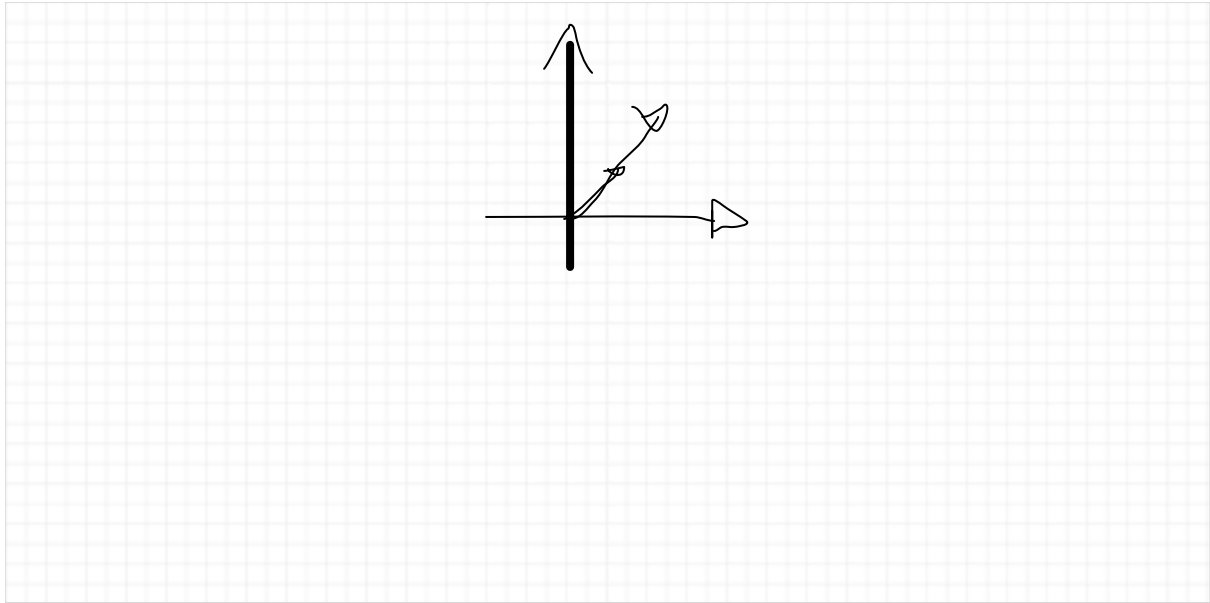
#####

Digressione sul significato di l.i. e l.d.

Come ricordarsi cosa significa lineare dipendenza (piu' figura)

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$$

rango NON massimo $\rightarrow \text{Det} = 0 \rightarrow$ Lineare dipendenza \rightarrow Parallelismo
rango massimo $\rightarrow \text{Det} \neq 0 \rightarrow$ Lineare indipendenza \rightarrow NON Parallelismo



#####

Esercizio posizione reciproca rette

Studiare posizione rec rette

$$\begin{aligned} r: \\ 3x - z - 20 &= 0 \\ y - 4 &= 0 \end{aligned}$$

[Eq cartesiana della retta, sono le equazioni di due piani messe a sistema]

#####

Digressione passaggio da cartesiana a parametrica :

Basta costruire il sistema

$$\begin{aligned} x &= t \\ ax + by + cz + d &= 0 \\ a'x + b'y + c'z + d' &= 0 \end{aligned}$$

Esempio

Esprimo in forma parametrica la

$$\begin{aligned} x + y + z + 1 &= 0 \\ -x + y - 2z + 1 &= 0 \end{aligned}$$

pongo $x = t$ e sostituisco nelle altre ed ottengo il sistema seguente

$$\begin{aligned} x &= t \\ t + y + z + 1 &= 0 \\ -t + y - 2z + 1 &= 0 \end{aligned}$$

Svolgo

$$\begin{aligned}x &= t \\y &= -t - z - 1 \\-t + y - 2z + 1 &= 0\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}x &= t \\y &= -t - z - 1 \\-t - t - z - 1 - 2z + 1 &= 0\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}x &= t \\y &= -t - z - 1 \\z &= -\frac{2}{3}t\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}x &= t \\y &= -\frac{1}{3}t - 1 \\z &= -\frac{2}{3}t\end{aligned}$$

#####

$$\begin{aligned}s: \\x &= 1 + 3t \\y &= 2t \\z &= 3 - t\end{aligned}$$

1) *Direzioni rette*

$$\mathbf{d}_s(3, 2, -1)$$

per trovare \mathbf{d}_r faccio il prodotto vettoriale dei coefficienti dei due piani che la formano

$$\det \begin{pmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 3 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = -(-\mathbf{i} - 3\mathbf{k}) = \mathbf{i} + 3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{d}_r(1, 0, 3)$$

2) *Troviamo un punto appartenente alla retta r e uno alla s*

$$P_r(7, 4, 1) \quad P_s(1, 0, 3)$$

3) *Studio il determinante*

$$\det \begin{pmatrix} 7-1 & 4-0 & 1-3 \\ 1 & 0 & 3 \\ 3 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} 6 & 4 & -2 \\ 1 & 0 & 3 \\ 3 & 2 & -1 \end{pmatrix} = 0 \rightarrow \text{le rette sono complanari}$$

3b) Studio rango matrice

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 3 & 2 & -1 \end{pmatrix}, r_k = 2 \rightarrow \text{le rette sono incidenti}$$

In un [sistema di riferimento cartesiano](#) $RC(O, x, y, z)$, supponiamo di conoscere le [coordinate di due punti](#)

$$P(x_P, y_P, z_P) \text{ e } Q(x_Q, y_Q, z_Q)$$

e di voler determinare le [equazioni cartesiane della retta](#) r passanti per P e Q .

Il metodo più veloce prevede di utilizzare i punti per cui la retta passa per calcolare un vettore parallelo ad essa.

$$\mathbf{v} = (l, m, n) = (x_Q - x_P, y_Q - y_P, z_Q - z_P)$$

In base ai valori di l, m, n possono avvenire le seguenti casistiche.

Se l, m, n sono diversi da zero, le equazioni cartesiane della retta compongono il [sistema lineare](#)

$$\begin{cases} \frac{x - x_P}{l} = \frac{y - y_P}{m} \\ \frac{y - y_P}{m} = \frac{z - z_P}{n} \end{cases}$$

PIANO

Equazione cartesiana piano

Equazione generica

$$ax + by + cz + d = 0$$

ragionamento con i punti non allineati

$$P_0(x_0, y_0, z_0), P_1(), P_2() \text{ e un } P()$$

$$P - P_1, P_1 - P_0, P_2 - P_0$$

$$\det \begin{pmatrix} x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ x_1 - x_0 & y_1 - y_0 & z_1 - z_0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 & z_2 - z_0 \end{pmatrix} = 0$$

Piano con un vettore ortogonale e un punto

$$\mathbf{v} = l\mathbf{i} + m\mathbf{j} + n\mathbf{k}$$

$$P_0(x_0, y_0, z_0)$$

1) Consideriamo la generica equazione cartesiana del piano

$$ax + by + cz + d = 0$$

e sostituiamo a posto dei coefficienti a, b, c le componenti del vettore

$$lx + my + nz + d = 0$$

2) Imponiamo il passaggio per il punto $P_0(x_0, y_0, z_0)$

$$x = x_0, y = y_0, z = z_0$$

$$lx_0 + my_0 + nz_0 + d = 0$$

3) Ricavo valore del parametro d

$$d = -lx_0 - my_0 - nz_0$$

e sostituisco nell'equazione generica

$$lx + my + nz - lx_0 - my_0 - nz_0 = 0$$

Esempio

Scrivere eq cartesiana piano passante per il punto $P(0, 0, 1)$ e ortogonale al vettore

$$\mathbf{v} = \mathbf{i} - \mathbf{j} + 3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{v}(1, -1, +3)$$

$$\mathbf{v}(l, m, n)$$

$$ax + by + cz + d = 0$$

$$x - y + 3z + d = 0$$

$$d = -3$$

$$x - y + 3z - 3 = 0$$

Piano generato con due vettori fra loro linearmente indipendenti ed un punto del piano

$$P_0(x_0, y_0, z_0)$$

$$\mathbf{v} = l\mathbf{i} + m\mathbf{j} + n\mathbf{k}$$

$$\mathbf{w} = l_1\mathbf{i} + m_1\mathbf{j} + n_1\mathbf{k}$$

I due vettori essendo paralleli al piano posso usarli per determinare le componenti di un vettore ortogonale al piano e quindi ricadere nel caso precedente

Per trovare il vettore ortogonale faccio il prodotto vettoriale

$$\mathbf{v} \times \mathbf{w} = \det \begin{pmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ l & m & n \\ l_1 & m_1 & n_1 \end{pmatrix}$$

una volta trovato il vettore ortogonale ricado nel caso precedente

Esempio

Determinare eq piano passante per il punto $P(-2, 3, 1)$ e parallelo ai vettori

$$\mathbf{v}(3, 3, -2)$$

$$\mathbf{w} = (0, 1, 1)$$

$$ax + by + cz + d = 0$$

$$\mathbf{v} \times \mathbf{w} = \det \begin{pmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 3 & 3 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = -(-2\mathbf{i} - 3\mathbf{k}) + 3\mathbf{i} - 3\mathbf{j} = 5\mathbf{i} - 3\mathbf{j} + 3\mathbf{k}$$

$$-10 - 9 + 3 + d = 0 \rightarrow d = 16$$

$$5x - 3y + 3z + 16 = 0$$

Piano passante per tre punti

come per trovare l'equazione generica impongo che

$$\det \begin{pmatrix} x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ x_1 - x_0 & y_1 - y_0 & z_1 - z_0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 & z_2 - z_0 \end{pmatrix} = 0$$

Esempio

Calcolare eq cartesiane piano passante per questi punti

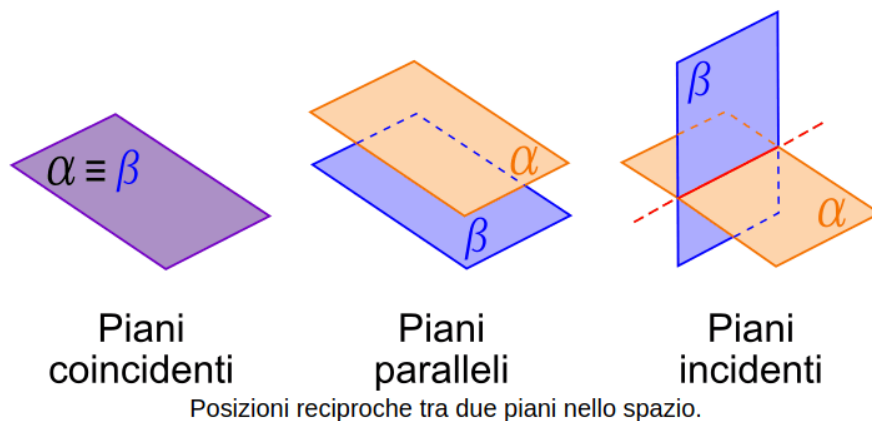
$$P_0(1, 0, 2) \quad P_1(0, 1, 3) \quad P_2(2, -1, 0) \quad P(x, y, z)$$

$$\det \begin{pmatrix} x - 1 & y & z - 2 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -2 \end{pmatrix} = 0$$

$$-x + 1 - y = 0$$

$$x + y - 1 = 0$$

Posizione reciproca piani



$$ax + by + cz + d = 0$$

$$a'x + b'y + c'z + d' = 0$$

$$A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ a' & b' & c' \end{pmatrix}$$

$$(A|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} a & b & c & -d \\ a' & b' & c' & -d' \end{pmatrix}$$

studio rango matrici

A)

$$r_k(A) = 2 \text{ rango massimo} \rightarrow r_k(A|\mathbf{b}) = 2$$

In questo caso non abbiamo parallelismo, i piani sono incidenti

La direzione della retta di incidenza e' data dal prodotto vettoriale

$$\mathbf{V}_r = (a, b, c) \times (a', b', c')$$

$$B) \quad r_k(A) = 1$$

B1) $r_k(A|\mathbf{b}) = 2$ abbiamo piani paralleli e distinti

B2) $r_k(A|\mathbf{b}) = 1$ abbiamo piani paralleli e coincidenti

Esempio

Studio posizione fra due piani al variare del parametro h

$$2x + hy - 2z + 3 = 0$$

$$x + 2y - z - 1 = 0$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & h & -2 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$(A|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 2 & h & -2 & -3 \\ 1 & 2 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$4 - h \neq 0 \rightarrow$$

$$h \neq 4 \text{ rango } 2$$

\rightarrow piani incidenti

$$\text{se } h = 4$$

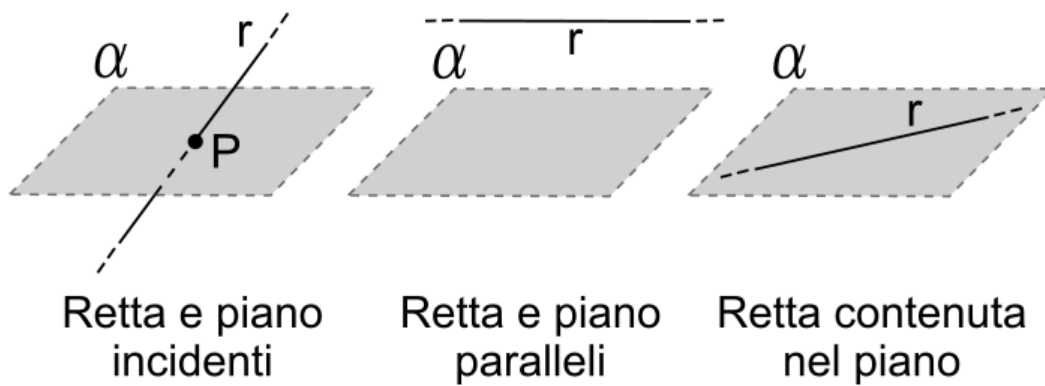
$$(A|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} 2 & 4 & -2 & -3 \\ 1 & 2 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = 0$$

$$\det \begin{pmatrix} -2 & -3 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = -5 \neq 0 \rightarrow \text{rango} = 2 \rightarrow \text{piani paralleli distinti}$$

Posizioni retta piano

Per fissare le idee ecco una **rappresentazione grafica delle posizioni reciproche tra retta e piano**.



Studio posizione reciproca

$$\begin{cases} ax + by + cz + d = 0 \\ a_1x + b_1y + c_1z + d_1 = 0 \\ a_2x + b_2y + c_2z + d_2 = 0 \end{cases}$$

Dobbiamo studiare la matrice

$$A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \end{pmatrix}$$

$$(A|\mathbf{b}) = \begin{pmatrix} a & b & c & -d \\ a_1 & b_1 & c_1 & -d_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 & -d_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} A) \\ r_k(A) &= 3 \\ r_k(A|\mathbf{b}) &= 3 \end{aligned}$$

retta e piano incidenti

per trovare il punto di intersezione risolvi il sistema

$$B) r_k(A) \neq r_k(A|\mathbf{b})$$

retta e piano sono paralleli

$$C) r_k(A) = 2$$

$$r_k(A|\mathbf{b}) = 2$$

la retta giace sul piano

Il rango non puo' essere 1 perche' altrimenti non ho nessuna retta

DIGRESSIONE METODO CRANER (di solito conviene nei sistemi grossi)

Metodo di Cramer per sistemi lineari di 2 equazioni in 2 incognite

Vediamo come applicare il **metodo di Cramer per un sistema lineare di due equazioni in due incognite**:

$$\begin{cases} a_1x + b_1y = c_1 \\ a_2x + b_2y = c_2 \end{cases}$$

Scriviamo i coefficienti delle incognite in una sorta di tabella, che chiameremo *matrice dei coefficienti* (o *matrice incompleta*)

$$(\spadesuit) \begin{bmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{bmatrix}$$

Consideriamo la quantità D *definita* dalla seguente formula: la chiameremo *determinante della matrice 2x2*

$$D = (a_1 \cdot b_2) - (a_2 \cdot b_1)$$

Per ricordare la formula di calcolo del determinante di una matrice 2x2 è sufficiente tenere a mente il seguente schemino:

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} = (a_1 \cdot b_2) - (a_2 \cdot b_1)$$

A questo punto abbiamo due possibilità:

- se il determinante è uguale a zero, dobbiamo fermarci. **Il metodo di Cramer non si può applicare e il sistema sarà indeterminato o impossibile.** Per scoprirlo procederemo con uno degli altri 3 metodi (sostituzione, riduzione o confronto).

$$D = 0 \rightarrow \text{Indeterminato o impossibile}$$

- Se il determinante è diverso da zero, allora **il sistema è determinato e possiamo proseguire con la regola di Cramer:**

$$D \neq 0 \rightarrow \text{Determinato}$$

Calcoliamo la seguente quantità, che chiameremo *determinante dell'incognita x*

Calcoliamo la seguente quantità, che chiameremo *determinante dell'incognita x*

$$D_x = \begin{vmatrix} c_1 & b_1 \\ c_2 & b_2 \end{vmatrix} = (c_1 \cdot b_2) - (c_2 \cdot b_1)$$

ottenuto da (♠) sostituendo i coefficienti della x con i **termini noti** delle equazioni del sistema.

Allo stesso modo calcoleremo il *determinante dell'incognita y*:

$$D_y = \begin{vmatrix} a_1 & c_1 \\ a_2 & c_2 \end{vmatrix} = (a_1 \cdot c_2) - (a_2 \cdot c_1)$$

ottenuto da (♠) sostituendo i coefficienti della y con i termini noti delle equazioni del sistema.

Fatto ciò, **il metodo di Cramer individua le soluzioni del sistema 2x2** mediante le seguenti formule

$$x = \frac{D_x}{D} \quad ; \quad y = \frac{D_y}{D}$$

Esempio

$$x + 5y - 3z + 5 = 0$$

$$\begin{aligned}x - y - 1 &= 0 \\ 2y - z + 2 &= 0\end{aligned}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$A|\mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & 5 \\ 1 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\det = 1 - 1 = 0$$

$$r_k = 2$$

$$r_{k_b} = 2$$

la retta giace sul piano

Studio con uso coefficienti direttori

coeff direttori retta $\mathbf{n}(a, b, c)$ [equazione cartesiana]

coeff direttori piano $\mathbf{v}(l, m, n)$

prodotto scalare standard

$$\mathbf{n} \cdot \mathbf{v}$$

detto P_o punto appartenente alla retta

A) se $\mathbf{n} \cdot \mathbf{v} \neq 0$ sono incidenti

B1) $\mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = 0$ e $P_o \notin$ al piano, allora sono paralleli esterni

B2) $\mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = 0$ e $P_o \in$ al piano, allora la retta giace sul piano

Esempio

$$x + 5y - 3z + 5 + 0 = 0$$

$$\begin{aligned}x - y - 1 &= 0 \\ 2y - z + 2 &= 0\end{aligned}$$

$$P(1, 0, 2)$$

$$\mathbf{v}(1, 5 - 3)$$

$$\mathbf{n} = (1, -1, 0) \times (0, 2, -1) =$$

$$\det = \begin{pmatrix} i & j & k \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix} = i + j + 2k = (1, 1, 2)$$

$$\mathbf{n} \cdot \mathbf{v} = (1, 1, 2)(1, 5 - 3) = 0$$

P appartiene quindi

la retta giace sul piano