Un'altra applicazione geometrica

• Il prodotto scalare nullo caratteriza l'ortogonalità di due vettori:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Leftrightarrow u \perp v$$

Il prodotto vettoriale nullo caratterizza il parallelismo di due vettori:

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{u}$$
 e \vec{v} sono paralleli

 Il prodotto misto nullo caratteriza la complanarità di tre vettori:

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{w} = 0 \Leftrightarrow \vec{u}, \vec{v} \text{ e } \vec{w} \text{ sono complanari}$$

Infatti un parallelepipedo ha volume nullo se e solo se i suoi tre spigoli sono complanari.



Proprietà del prodotto misto

Le proprietà del prodotto misto si ricavano (e dimostrano) dalle proprietà del prodotto scalare e del prodotto vettoriale.

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{w} = \vec{u} \cdot \vec{v} \wedge \vec{w}$$

Infatti,

$$\vec{u} \cdot \vec{v} \wedge \vec{w} = \vec{v} \wedge \vec{w} \cdot \vec{u}$$

e si ha

$$|\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{w}| = |\vec{v} \wedge \vec{w} \cdot \vec{u}|$$

poiché le due quantità sono il volume del medesimo parallelepipedo. Pertanto

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{w} = \pm \vec{v} \wedge \vec{w} \cdot \vec{u}$$

Il segno da scegliere è + perchè $\vec{u} \wedge \vec{v}$ appartiene al medesimo semispazio di \vec{w} se e solo se $\vec{v} \wedge \vec{w}$ appartiene al medesimo semispazio di \vec{u} .

Proprietà del prodotto misto

Infatti

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{w} = -\vec{v} \wedge \vec{u} \cdot \vec{w} =$$

$$= -\vec{v} \cdot \vec{u} \wedge \vec{w} = -\vec{u} \wedge \vec{w} \cdot \vec{v} =$$

$$= \vec{w} \wedge \vec{u} \cdot \vec{v} =$$

$$= \vec{v} \cdot \vec{w} \wedge \vec{u} = \vec{v} \wedge \vec{w} \cdot \vec{u} =$$

$$= -\vec{w} \wedge \vec{v} \cdot \vec{u}$$

Geometria analitica

Il calcolo vettoriale si può applicare a problemi di geometria (del piano e dello spazio).

Richiamo: Poichè ogni vettore $\vec{v} = OP$ si può identificare con il punto P che è il suo secondo estremo, se P = (a, b, c), si può scrivere

$$\vec{v} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k} =$$

$$= (a, b, c)$$

Con questa notazione

$$\vec{i} = (1,0,0)$$
 $\vec{j} = (0,1,0)$
 $\vec{k} = (0,0,1)$

Rette in forma parametrica

Una retta r nello spazio può essere individuata da:

- (a) Un punto in r e la direzione di r; oppure
- (b) Due punti distinti di r

Ognuna di queste due descrizione genera un modo analitico di rappresentare la retta r.

Retta per un punto con direzione data

Sia $P(a,b,c) \in r$. La direzione di r può essere individuata fornendo un vettore non nullo parallelo a r: $\vec{u} = (\lambda, \mu, \nu) = \lambda \vec{i} + \mu \vec{j} + \nu \vec{k}$.

Un punto Q(x, y, z) appartiene a r se e solo se

il vettore
$$(Q-P)$$
 è parallelo a \vec{u}

cioè se e solo se esiste $t \in \mathbb{R}$ tale che

$$(Q-P)=t\vec{u}$$

Retta per un punto con direzione data

L'equazione si può anche scrivere

$$Q = P + t\vec{u}$$

È un'equazione parametrica (vettoriale) della retta r: al variare di $t \in \mathbb{R}$ si ottengono tutti e soli i punti $Q \in r$.

Esprimendola in coordinate si ottengono le tre equazioni parametriche (scalari) della retta r:

$$\begin{cases} x = a + \lambda t \\ y = b + \mu t \\ z = c + \nu t \end{cases}$$

Retta per due punti

Il caso della retta passante per due punti distinti

si riconduce al precedente: è la retta per P parallela al vettore (P'-P)=(a'-a,b'-b,c'-c). Dunque

$$Q = P + t(P' - P)$$

è l'equazione parametrica vettoriale;

$$\begin{cases} x = a + (a' - a)t \\ y = b + (b' - b)t \\ z = c + (c' - c)t \end{cases}$$

sono le equazioni parametriche scalari.

Definizione. L'angolo tra due rette r e r' è l'angolo formato da un vettore non nullo parallelo a r e un vettore non nullo parallelo a r'.

Nota: Quindi se α e angolo tra r e r', anche $\pi - \alpha$ lo è.

Siano r e r' rette dello spazio. Si hanno i casi seguenti:

- (1) r = r': le rette sono *coincidenti*
- (2) i vettori direzioni di *r* e *r'* sono paralleli: le rette sono *parallele*. **Nota:** Rette coincidenti sono parallele.
- (3) r e r' non sono parallele, ma hanno un punto comune: le rette sono incidenti
- (4) nei casi (1), (2), (3), le rette sono complanari
- (5) r e r' non sono incidenti nè parallele: sono sghembe

Le operazioni vettoriali sulle equazioni parametriche delle rette permettono di stabilirne la posizione reciproca.

Siano

$$r: Q = P + t\vec{u}$$

 $r': Q = P' + s\vec{v}$

ovvero

$$r: \left\{ \begin{array}{lcl} x & = & a+\lambda t \\ y & = & b+\mu t \\ z & = & c+\nu t \end{array} \right., \quad r': \left\{ \begin{array}{lcl} x & = & a'+\lambda' s \\ y & = & b'+\mu' s \\ z & = & c'+\nu' s \end{array} \right.$$

Per trovare l'angolo α tra r e r':

$$\cos\alpha = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{u}||\vec{v}|}$$

In particolare:

Se $\cos\alpha=\pm1$, allora $\alpha=0$ o $\alpha=\pi$, e le rette sono parallele Se $\cos\alpha=0$, allora $\alpha=\frac{\pi}{2}$ e le rette sono perpendicolari

Gli eventuali punti comuni delle due rette si trovano risolvendo l'equazione in t,s:

$$P + t\vec{u} = P' + s\vec{v}$$

cioè il sistema

$$\begin{cases} a + \lambda t &= a' + \lambda' s \\ b + \mu t &= b' + \mu' s \\ c + \nu t &= c' + \nu' s \end{cases}$$

Nessuna soluzione: nessun punto comune

Una soluzione (\bar{s}, \bar{t}) : un punto comune:

$$(a + \lambda \overline{t}, b + \mu \overline{t}, c + \nu \overline{t}) = (a' + \lambda' \overline{s}, b' + \mu' \overline{s}, c' + \nu' \overline{s})$$

Infinite soluzioni: rette coincidenti: r = r'

Le rette sono complanari se e solo se i vettori

$$\vec{u}$$
 \vec{v} PP'

sono complanari, cioè se e solo se

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot PP' = 0$$

Piani

Un piano (in forma cartesiana) si può rappresentare come il luogo (cioè: insieme) dei punti P dello spazio le cui coordinate (x, y, z) soddisfano un'equazione lineare:

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

con a, b, c non tutti nulli.

Equazione cartesiana del piano

Infatti un piano α è determinato conoscendo:

- un punto $P_0 \in \alpha$
- ullet una retta (direzione) ortogonale a lpha

Siano dunque

- $P_0(x_0, y_0, z_0) \in \alpha$
- $\vec{n} = (a, b, c)$ un vettore non nullo ortogonale a α
- P(x, y, z) il generico punto dello spazio, del quale vogliamo determinare le condizioni d'appartenenza a α

Il punto
$$P$$
 appartiene a $\alpha \Leftrightarrow \text{il vettore } P_0P$ è ortogonale a $\vec{n} \Leftrightarrow P_0P \cdot \vec{n} = 0$

Equazione cartesiana del piano

$$P_0P\cdot\vec{n}=0$$

è un'equazione (cartesiana, vettoriale) del piano α . In componenti:

$$(x - x_0, y - y_0, z - z_0) \cdot (a, b, c) = 0$$

cioè

$$a(x-x_0)+b(y-y_0)+c(z-z_0)=0$$

è un'equazione (cartesiana, scalare) di α . È equivalente a

$$ax + by + cz - ax_0 - by_0 - cz_0 = 0$$

quindi è della forma

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

Equazione cartesiana del piano

Osservazione. Scrivendo l'equazione come

$$ax + by + cz = -d$$

e poiché (x, y, z) sono le componenti del vettore OP, l'equazione diventa:

$$OP \cdot \vec{n} = -d$$

cioè: un piano α ortogonale a \vec{n} è l'insieme dei punti P dello spazio tali che il prodotto scalare $OP \cdot \vec{n}$ è costante (=-d).

Il valore di questa costante -d dipende dalla posizione di α nello spazio: al variare di $d \in \mathbb{R}$ si descrivono tutti i piani ortogonali a \vec{n} .