

Algebra e geometria

Nicola Ferru

22 marzo 2024

--	--

Indice

Prefazione

Questo documento è soggetto alla proprietà di Nicola Ferru Aka NFVblog, il materiale è stato preso dalle lezioni di Geometria e algebra, le modalità di utilizzo e distribuzione sono scritte nel file [LICENSE](#).

Capitolo 1

Vettori, coordinate e geometria

Uno degli argomenti su cui il corso si basa sono proprio i *vettori*. All'interno di questo capitolo saranno presenti nozioni e definizioni legate alla natura stessa di queste entità matematiche dai rudimenti ad alcuni spetti più avanzati.

1.1 Vettori Geometrici

Definizione 1.1.1. Un vettore geometrico applicato nel piano è un segmento orientato che va da un punto fisso O “Origine” verso un secondo punto P del piano, come mostrato nella figura 1.1:

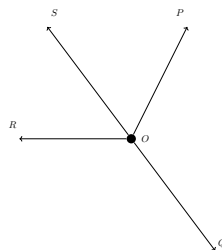


Figura 1.1: Esempio vettori geometrici

Analogamente, se il punto P (e quindi il segmento) è libero di variare in tutto lo spazio tridimensionale. In ambo i casi il vettore sarà denotato \vec{OP} (si denota che il punto finale P può anche uguale a O , ovvero il vettore può essere molto ravvicinato al punto O).

Nota 1.1.1. La direzione è indicata dalla simbolo freccia, graficamente la lunghezza e direzione del vettore implicano il modo in cui agisce nello spazio, ad esempio, se due vettori hanno direzioni opposte uno si sottrarrà potenzialmente al altro.

Denotare che con V_O^2 l'insieme dei vettori geometrici applicati in O nel piano, e con V_O^3 l'insieme dei vettori geometrici applicati in O liberi di variare in tutto lo spazio tridimensionale. I vettori orientati sono utilizzati in fisica, dove vengono usati per rappresentare le forze applicate sul punto O .

Esempio 1.1.1. Si può immaginare che in O si trovi un oggetto sul quale viene esercitata una forza che lo “trascina” nella direzione e nel verso dati dalla freccia come evidenziato nella nota (1.1.1), mentre l'intensità della forza esercitata è rappresentata dalla lunghezza del segmento. Dal

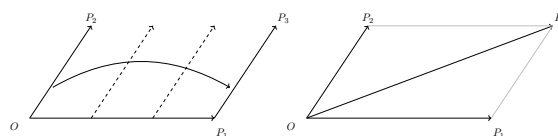


Figura 1.2: Somma vettoriale

momento che \vec{OP}_3 rappresenta la forza totale esercitata su O quando si

applicano contemporaneamente \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 , il meccanismo più immediato è associare l'operazione ad una addizione, infatti, essa viene scritta come:

$$\vec{OP}_3 = \vec{OP}_1 + \vec{OP}_2 \quad (1.1)$$

La rappresentazione grafica è presente in figura 1.2 definisce in modo in cui un'operazione di somma sull'insieme di vettori geometrici (del piano o dello spazio) viene rappresentata.

Per i vettori che non hanno la stessa direzione, si denota che OP_3 è la direzionale del parallelogramma che ha OP_1 e OP_2 come lati (infatti, viene definita anche come *regola del parallelogramma*). Il metodo descrittivo funziona comunque anche per sommare due o più vettori che hanno la stessa direzione:



Figura 1.3: Regola del parallelogramma

Anche in questo caso vale la formula 1.1, infatti, graficamente la OP_3 è chiaramente frutto di una somma tra il segmento OP_1 e OP_2 . Un'altra operazione è il prodotto del vettore per un numero reale: nel contesto delle forze, il concetto è quella di rappresentare una variazione dell'intensità e eventualmente del verso della forza rappresentata dal vettore.

Più precisamente, dati un vettore geometrico \vec{OP} e un numero reale $c \in \mathbb{R}$, si può definire $c\vec{OP}$ come il vettore che sta sulla stessa retta a cui appartiene \vec{OP} , ma avente:

1. Stesso verso e lunghezza c volte la lunghezza di \vec{OP} , se c è positivo;
2. Verso opposto e lunghezza $-c$ volte quella di \vec{OP} , se c è negativo;
3. Lunghezza nulla se $c=0$, cioè $0\vec{OP} = \vec{OO}$.



Figura 1.4: Prodotto vettoriale

Nel contesto dei vettori, i numeri reali si chiamano anche *scalari*.

Come si vedrà nella ultima parte del capitolo, la nozione di vettore geometrico e le operazioni di somma tra vettori e prodotto di un vettore per un numero che appena definito saranno fondamentali per impostare e risolvere problemi geometrici nel piano e nello spazio. Per questo motivo, è necessario conoscere e mettere in evidenza le proprietà di cui godono tali operazioni che permettono di manipolare le espressioni e formule che coinvolgono i vettori. Si può verificare che valgono le seguenti:

1. La somma è *associativa*

$$(\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2) + \vec{OP}_3 = \vec{OP}_1 + (\vec{OP}_2 + \vec{OP}_3) \quad (1.2)$$

2. La somma è *commutativa*

$$\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2 = \vec{OP}_2 + \vec{OP}_1 \quad (1.3)$$

3. Il vettore \vec{OO} funge da elemento neutro per la somma:

$$\vec{OP} + \vec{OO} = \vec{OO} + \vec{OP} = \vec{OP} \quad (1.4)$$

4. Per ogni vettore \vec{OP} , il vettore $(-1)\vec{OP}$ (ovvero il vettore che si ottiene da \vec{OP} basterà invertire il verso, senza modificare direzione e lunghezza) è il suo inverso additivo o opposto rispetto alla somma:

$$\vec{OP} + (-1)\vec{OP} = (-1)\vec{OP} + \vec{OP} = \vec{OO} \quad (1.5)$$

5. Dati due numeri reali c_1, c_2 e un vettore \vec{OP} , si ha

$$c_1(c_2\vec{OP}) = (c_1c_2)\vec{OP} \quad (1.6)$$

(Una situazione molto simile alla proprietà associativa del prodotto).

6. Per ogni vettore \vec{OP} , si ha

$$1\vec{OP} = \vec{OP} \quad (1.7)$$

(ovvero il numero 1 funge da elemento neutro rispetto al prodotto per scalari).

7. Dati due numeri reali c_1, c_2 ed un vettore \vec{OP} , si ha

$$(c_1 + c_2)\vec{OP} = c_1\vec{OP} + c_2\vec{OP} \quad (1.8)$$

8. Dati un numero reale c e due vettori \vec{OP}, \vec{OP}_2 si ha

$$c(\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2) = c\vec{OP}_1 + c\vec{OP}_2 \quad (1.9)$$

Lo sviluppo suggerisce che valga la proprietà distributiva rispetto alla somma di numeri reale o rispetto alla somma di vettori.

Osservazione 1.1.1. Come esempio di applicazione delle proprietà appena elencate, è il caso di mostrare che in un'uguaglianza tra vettori, esattamente come si fa in un'uguaglianza tra numeri, si possono “spostare i vettori” da un membro all'altro cambiandoli di segno:

$$\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2 = \vec{OP}_3 \rightarrow \vec{OP}_1 = \vec{OP}_3 - \vec{OP}_2$$

Dove, come nel caso dei numeri lo spostamento dall'altra parte dell'uguaglianza comporta il cambiamento di segno scritto come $\vec{OP}_3 - \vec{OP}_2$ che risulta essere la forma semplificata di $\vec{OP}_3 + (-1)\vec{OP}_2$. Per vederlo, basterà sommare ad entrambi i membri di $\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2 = \vec{OP}_3$ il vettore $(-1)\vec{OP}_2$:

$$(\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2) + (-1)\vec{OP}_2 = \vec{OP}_3 + (-1)\vec{OP}_2$$

Applicando la proprietà associativa (1.2) a primo membro:

$$\vec{OP}_1 + [\vec{OP}_2 + (-1)\vec{OP}_2] = \vec{OP}_3 + (-1)\vec{OP}_2$$

Dopo aver fatto questo passaggio, sarà necessario applicare la proprietà (1.5) che afferma che $(-1)\vec{OP}_2$ è l'opposto di \vec{OP}_2 :

$$\vec{OP}_2 + \vec{OO} = \vec{OP}_3 + (-1)\vec{OP}_2$$

e infine va applicato la proprietà (1.4) che afferma che il vettore nullo funge da elemento neutro:

$$\vec{OP}_1 = \vec{OP}_3 + (-1)\vec{OP}_2$$

e con questo è stata confermata l'affermazione iniziale.

1.2 Coordinate

Considerando due vettori geometrici \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 nel piano, e si può supporre che \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 non abbiano la stessa dimensione.

Affermando che ogni vettore $\vec{OP} \in V_O^2$ può essere ottenuto sommando multipli opportuni di \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 , ovvero:

$$\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2$$

dove c_1, c_2 sono opportuni numeri reali.

Infatti, questo può essere facilmente visto graficamente: come nel disegno seguente, prolungando i vettori \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 disegnando le due rette r_1 e r_2 ; proiettando quindi i punti P su r_1 seguendo la direzione parallela a \vec{OP}_2 , e chiamando il punto proiettato Q_1 ; e chiamandolo punto proiettato Q_2 .

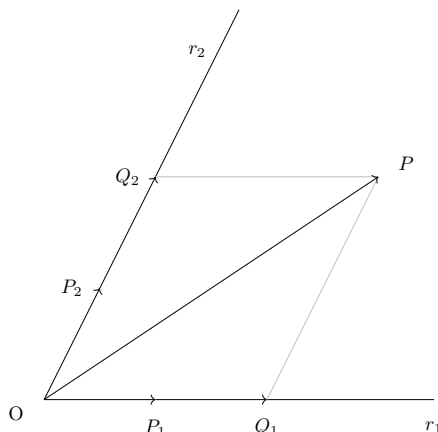


Figura 1.5: Costruzione grafica $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2$

Avendo costruito le due proiezioni parallelamente a \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 come lati e \vec{OP} come diagonale, quindi per definizione di somma tra vettori geometrici si ha $\vec{OP} = \vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2$.

Ma dal momento che \vec{OQ}_1 si trova sulla stessa retta di \vec{OP}_1 per come è definito il prodotto dei vettori per i numeri reali esisterà un numero reale c_1 tale che $\vec{OQ}_1 = c_1\vec{OP}_1$ (dove c_1 dipende semplicemente dal rapporto tra la lunghezza di \vec{OQ}_1 e quella di \vec{OP}_1).

Si conclude che $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2$. Si noti che nella situazione considerata nel disegno, $c_1, c_2 > 0$ in quanto \vec{OQ}_1 e \vec{OQ}_2 hanno lo stesso verso di \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 rispettivamente. In generale, la stessa costruzione può essere effettuata per qualunque vettore \vec{OP} del piano e i coefficienti c_1 e c_2 potranno anche essere negativi¹ a seconda del quadrante nel quale si trova \vec{OP} , ovvero a seconda che la proiezione di P sulle rette r_1, r_2 cada dalla stessa parte o dalla parte opposta dei punti P_1 e P_2 .

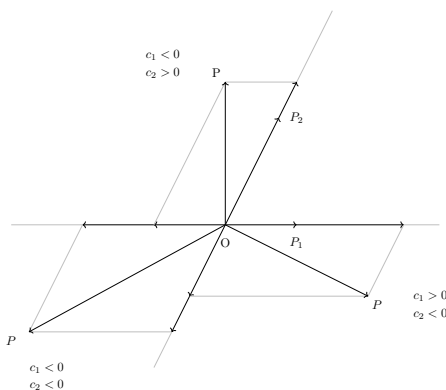


Figura 1.6: Condizione della formula $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2$ in base ai reali c_1, c_2

Definizione 1.2.1. La coppia (c_1, c_2) di numeri reali tale che $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2$ si dice la *coppia delle coordinate* del vettore \vec{OP} rispetto ai vettori base \vec{OP}_1, \vec{OP}_2 .

Le coordinate c_1 e c_2 di un vettore dipendono chiaramente dalla scelta dei vettori base \vec{OP}_1, \vec{OP}_2 , ma una volta che essi sono stati fissati scriveremo $\vec{OP} \equiv (c_1, c_2)$, identificando di fatto il vettore con la coppia delle sue coordinate, e quindi l'insieme \vec{V}_O^2 con l'insieme \mathbb{R}^2 delle coppie di numeri reali.

Osservazione 1.2.1. Bisognerebbe porsi il problema dell'*unicità* di c_1 e c_2 : se esistessero due modi diversi, diciamo $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2$ e $\vec{OP} = c'_1\vec{OP}_1 + c'_2\vec{OP}_2$, di decomporre \vec{OP} , non

¹Può essere anche $c_1 = 0$ o $c_2 = 0$: nel primo caso, si ha $\vec{OP} = c_2\vec{OP}_2$, nel secondo $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1$, cioè \vec{OP} non sta all'interno di uno dei quadranti in cui le rette r_1, r_2 dividono il piano, ma sta sulla retta r_2 (se $\vec{OP} = c_2\vec{OP}_2$) o sulla retta r_1 (se $\vec{OP} = c_1\vec{OP}_1$).

avremmo una e una spola coppia di numeri con cui identificarlo: in realtà, la costruzione grafica già suggerisce che l'unicità è garantita, ma si tornerà su tale questione nel paragrafo ??.

Un risultato analogo a quello visto per i vettori nel piano può essere ottenuto anche nell'insieme V_O^3 dei vettori geometri nello spazio tridimensionale. In questo non si deve però partire da una coppia di vettori non allineati ma da una terna di vettori \vec{OP}_1 , \vec{OP}_2 e \vec{OP}_3 che non siano tutti e tre sullo stesso piano: allora, è semplice vedere graficamente, utilizzando proiezioni come fatto nel caso di due vettori nel piano, che ogni vettore $\vec{OP} \in V_O^3$ può essere scritto come combinazione $c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2 + c_3\vec{OP}_3$.

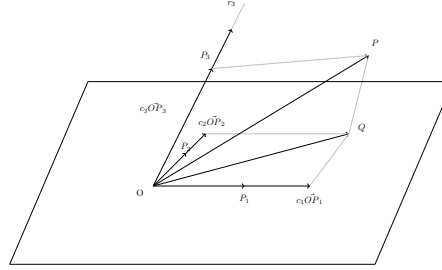


Figura 1.7: Vettori su spazio tridimensionale

Come rappresentato in figura 1.7, si proietta il punto su cui stanno \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 seguendo la direzione \vec{OP}_3 e si individua così un punto Q ; proiettando poi P sulla retta r_3 parallelamente al vettore \vec{OQ} , risulta individuato un parallelogramma, che ci dice che \vec{OP} si scrive come somma $\vec{OP} = \vec{OQ} + c_3\vec{OP}_3$ di \vec{OQ} e di un opportuno multiplo $c_3\vec{OP}_3$ di \vec{OP}_3 . A questo punto si osserva che \vec{OQ} , stando sul piano di \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 si scriverà come loro combinazione lineare $\vec{OQ} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2 + c_3\vec{OP}_3$. In modo analogo a quanto già fatto per i vettori geometrico del piano, si può dire che:

Definizione 1.2.2. Ka terna (c_1, c_2, c_3) di numeri reali tale che $\vec{OQ} = c_1\vec{OP}_1 + c_2\vec{OP}_2 + c_3\vec{OP}_3$ si dice la *terna delle coordinate* del vettore \vec{OP} rispetto ai vettori di base $\vec{OP}_1, \vec{OP}_2, \vec{OP}_3$.

Come osservato per i vettori del piano, le coordinate c_1, c_2, c_3 di un vettore dipendono chiaramente dalla scelta dei vettori base $\vec{OP}_1, \vec{OP}_2, \vec{OP}_3$, ma una volta che essi sono stati fissati si potrà scrivere $\vec{OP} \equiv (c_1, c_2, c_3)$, identificando di fatto il vettore con la terna delle sue coordinate, e quindi l'insieme V_O^3 con l'insieme \mathbb{R}^3 della terna di numeri reali.

L'importanza delle coordinate consiste nel fatto che esse, permettendoci di rappresentare i vettori mediante coppie o terne di numeri, permettano di tradurre in calcolo tra vettori: questa è un'importante semplificazione, in quanto è più semplice lavorare con numeri che con costruzioni o dimostrazioni di geometria euclidea che sarebbero altrimenti necessarie per lavorare con i vettori, che sono oggetti (entità) geometrici. Per dare un'idea più chiara delle affermazioni esposte precedentemente è necessario stimare questo importante risultato:

Proposizione 1.2.1. Sia \vec{OP}_1, \vec{OP}_2 una coppia di vettori base non allineati nell'insieme V_O^2 . Le coordinate rispetto a \vec{OP}_1, \vec{OP}_2 hanno le seguenti proprietà:

1. Se \vec{OP} e \vec{OP}' hanno coordinate rispettivamente (x_1, x_2) e (x'_1, x'_2) , le coordinate di $\vec{OP} + \vec{OP}'$ sono date dalla coppia $(x_1 + x'_1, x_2 + x'_2)$ ottenuta sommando componente per componente le coppie delle coordinate dei due vettori.
2. Se \vec{OP} ha coordinate (x_1, x_2) e $c \in \mathbb{R}$ è un numero reale, allora le coordinate di $c\vec{OP}$ sono date dalla coppia (cx_1, cx_2) ottenuta moltiplicando per c le coordinate di \vec{OP} .

Dimostrazione. Il fatto che \vec{OP} abbia coordinate (x_1, x_2) rispetto a \vec{OP}_1, \vec{OP}_2 significa per definizione che $\vec{OP} = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2$, e analogamente il fatto che \vec{OP}' abbia coordinate (x'_1, x'_2) significa che $\vec{OP}' = x'_1\vec{OP}_1 + x'_2\vec{OP}_2$. Ma allora

$$\vec{OP} + \vec{OP}' = (x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2) + (x'_1\vec{OP}_1 + x'_2\vec{OP}_2) =$$

Riordinando gli addendi e raccogliendoli diversamente sfruttando le proprietà associative e commutativa della somma tra vettori

$$= (x_1\vec{OP}_1 + x'_1\vec{OP}_1) + (x_2\vec{OP}_2 + x'_2\vec{OP}_2) =$$

Sfruttando la proprietà 1.8 sia nella prima parentesi che nella seconda, effettuato il raggruppamento mettendo in evidenza nel caso della prima parentesi \vec{OP}_1 , mentre, nel caso del secondo mettendo in evidenza \vec{OP}_2 , il risultato sarà

$$= (x_1 + x'_1)\vec{OP}_1 + (x_2 + x'_2)\vec{OP}_2$$

Ma questo, per definizione di coordinate, significa proprio che le coordinate di $\vec{OP} + \vec{OP}'$ sono date dalla coppia $(x_1 + x'_1, x_2 + x'_2)$, come affermato nel punto 1 della Proposizione 1.2.1.

Per dimostrare la (2), bisogna partire sempre dal fatto che \vec{OP} abbia coordinate (x_1, x_2) significa per definizione che $\vec{OP} = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2$. Allora

$$c\vec{OP} = c(x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2) =$$

Applicando la proprietà (1.9) otterremo la divisione in due gruppi di parentesi, con c messo in evidenza messi tra di loro in forma di addizione.

$$= c(x_1\vec{OP}_1) + c(x_2\vec{OP}_2) =$$

Applicando la proprietà (1.6) a entrambi gli addendi si otterrà:

$$= (cx_1)\vec{OP}_1 + (cx_2)\vec{OP}_2$$

Ma questo, per definizione di coordinate, ci dice proprio che le coordinate di $c\vec{OP}$ sono date dalla coppia (cx_1, cx_2) , come affermato nella (2) della Proposizione 1.2.1. \square

Esempio 1.2.1. Per un esempio di quanto appena dimostrato, si prendano i vettori base \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 come nel disegno seguente, e si considerino i due \vec{OQ}_1 e \vec{OQ}_2

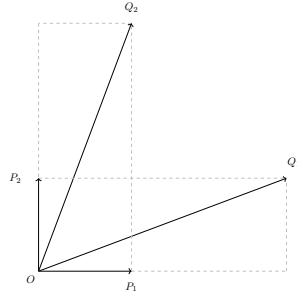


Figura 1.8: Rappresentazione grafica \vec{OQ}_1 e \vec{OQ}_2

Come si vede dalla figura (1.8), si ha $\vec{OQ}_1 = 2\vec{OP}_1 + \vec{OP}_2$ e $\vec{OQ}_2 = \vec{OP}_1 + 2\vec{OP}_2$, ovvero le coordinate \vec{OP}_1 sono date dalla coppia $(2, 1)$.

Allora, in base alla (1) della Proposizione 1.2.1, la somma $\vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2$ ha coordinate (*sempre rispetto a \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2*) date da

$$\vec{OQ}_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \vec{OQ}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \rightarrow \vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2 = \begin{bmatrix} 2+1 \\ 1+2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 3 \end{bmatrix} = (3, 3).$$

ovvero si ha $\vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2 = 3\vec{OP}_1 + 3\vec{OP}_2$. In effetti, questo può essere verificato graficamente costruendo con la regola del parallelogramma la somma $\vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2$, come nella figura seguente

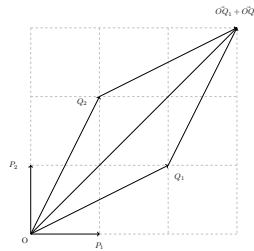


Figura 1.9: Rappresentazione grafica $\vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2$

L'aspetto notevole è che si può dimostrare chi era il vettore $\vec{OQ}_1 + \vec{OQ}_2$ (in coordinate) con un semplice conto aritmetico, anche prima di disegnarlo con la costruzione geometrica del parallelogramma.

Osservazione 1.2.2. Affermazioni del tutto analoghe a quelle della Proposizione 1.2.1 valgono anche nel caso dei vettori nello spazio. Più precisamente, si ha che fissata una terna $\vec{OP}_1, \vec{OP}_2, \vec{OP}_3$ di vettori non complanari nell'insieme V_O^3 dei vettori dello spazio tridimensionale, allora le coordinate rispetto a tale terna di base hanno le seguenti proprietà:

1. Se \vec{OP} e \vec{OP}' hanno coordinate rispettivamente (x_1, x_2, x_3) e (x'_1, x'_2, x'_3) , le coordinate di $\vec{OP}_1 + \vec{OP}'_1$ sono date dalla terna $(x_1 + x'_1, x_2 + x'_2, x_3 + x'_3)$ ottenuta sommando componente per componente le terne delle coordinate dei due vettori.
2. Se \vec{OP} ha coordinate (x_1, x_2, x_3) e $c \in \mathbb{R}$ è un numero reale, allora le coordinate di $c\vec{OP}$ sono date dalla terna (cx_1, cx_2, cx_3) ottenuta moltiplicando per c le coordinate di \vec{OP} .

La dimostrazione è perfettamente analoga a quella della Proposizione 1.2.1.

1.3 Lunghezze e angoli

Lavorare in coordinate rispetto a una base ci permette di tradurre numericamente costruzioni geometriche con i vettori e risolvere in modo più semplice problemi relativi ai vettori. Questo è vero qualunque sia la base scelta, tuttavia a seconda del problema specifico da risolvere, alcune basi possono essere più convenienti di altre, e in particolare quando si vuole rispondere, lavorando in coordinate, alle domande seguenti: “Quel’è la lunghezza di un vettore dato? quel’è l’angolo tra due vettori dati?”

In tal caso, le basi più convenienti da usare, come visto, sono quelle formate da (due nel caso del piano, tre nel caso dello spazio) vettori tra loro ortogonali e di lunghezza 1 (*rispetto a un’unità di misura scelta*). Tali basi si chiamano *ortonormale*.

Infatti, considerando una tale base nel piano

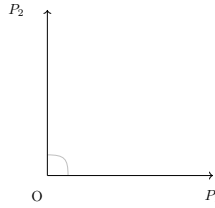


Figura 1.10: Base del piano

Ora, considerando un vettore \vec{OP} , di quale sono note le coordinate rispetto a tale base sono date da (x_1, x_2) (ovvero, per definizione di coordinate, $\vec{OP} = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2$): è possibile calcolare la lunghezza del vettore \vec{OP} a partire dalle coordinate? Per rispondere a tale domanda, bisogna considerare le seguenti figure, nel quale è rappresentata la decomposizione $\vec{OP} = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2$

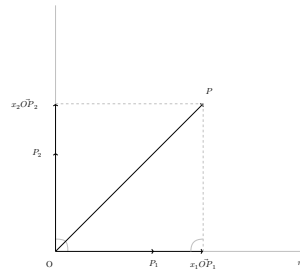


Figura 1.11: Base del piano con il vettore \vec{OP}

Dal momento che si è scelto i vettori di base perpendicolari, quando si proietta P sulla retta r_1 che contiene \vec{OP}_1 seguendo la direzione \vec{OP}_2 , tale proiezione incontra r_1 con un angolo di 90° , e si viene quindi a formare un triangolo rettangolo (evidenziato nel figura 1.11) avente come ipotenusa proprio \vec{OP} e al quale possiamo quindi applicare il teorema di Pitagora per calcolare la lunghezza di \vec{OP} , che denoterà $|\vec{OP}|$.

A questo scopo, c’è da notare che il cateto orizzontale di tale triangolo è dato dal vettore $x_1\vec{OP}_1$, e quindi la sua lunghezza è data dal prodotto di x_1 per la lunghezza di \vec{OP}_1 : ma avendo scelto i vettori

di base di lunghezza unitaria, questo implica che la lunghezza di tale cateto sia semplicemente x_1 ; per quello che riguarda il cateto verticale, esso per costruzione ha la stessa lunghezza del vettore $x_2\vec{OP}_2$, ovvero x_2 (in quanto \vec{OP}_2 ha lunghezza 1). Quindi il teorema di Pitagora dice che $|\vec{OP}|^2 = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$,

$$|\vec{OP}| = |x| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2} \quad (1.10)$$

che rappresenta la formula cercata, che ci dà la lunghezza di \vec{OP} in funzione delle sue coordinate. Si nota che nei ragionamenti svolti sono fondamentali per la scelta di una base fatta di vettori ortogonali (questo ha fatto comparire un triangolo rettangolo a cui viene applicato il teorema di Pitagora) e di lunghezza 1 (che ha permesso di esprimere le lunghezze dei cateti in funzione delle sole coordinate).

Dopo aver trattato del piano, adesso è necessario trattare lo spazio nella sua costruzione, infatti lo spazio trigonometrico è composto da una terna di vettori: $\vec{OP}_1, \vec{OP}_2, \vec{OP}_3$ appartenenti all'insieme V_O^3 dei vettori applicati nello spazio tridimensionale:

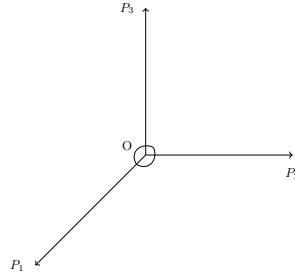


Figura 1.12: Costruzione grafica base spazio

Supponendo ora di avere un vettore \vec{OP} e di volerne calcolare la lunghezza, si denota $|\vec{OP}|$, in funzione delle sue coordinate x_1, x_2, x_3 rispetto alla base B scelta. Per definizione di coordinate, \vec{OP} si decompone come somma $\vec{OP} = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2 + x_3\vec{OP}_3$, come in figura 1.13.

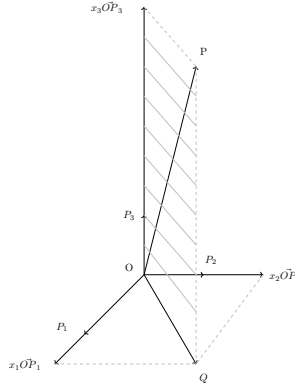


Figura 1.13: Base dello spazio con il vettore \vec{OP}

La decomposizione è stata ottenuta graficamente come segue: prima si proietta P perpendicolarmente sul piano su cui stanno P_1 e P_2 ottenendo il punto Q (l'angolo in Q quindi è retto, come messo in evidenza nella figura) e si ottiene un rettangolo, come campitura in grigio nella figura, che dice che $\vec{OP} = \vec{OQ} + x_3\vec{OP}_3$; poi dal momento che \vec{OQ} giace sul piano di P_1 e P_2 lo si può decomporre come $\vec{OQ} = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2$ (sempre sul piano retti in quanto \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 sono perpendicolari), e quindi $\vec{OP} = \vec{OQ} + x_3\vec{OP}_3 = x_1\vec{OP}_1 + x_2\vec{OP}_2 + x_3\vec{OP}_3$ come visto sopra.

Ora, essendo \vec{OP} l'ipotenusa del triangolo OPQ rettangolo in Q , per il teorema di Pitagora si avrà

$$|\vec{OP}|^2 = |\vec{OQ}|^2 + |\vec{PQ}|^2 \quad (1.11)$$

Ma da una parte, il segmento PQ , essendo un lato del rettangolo ombreggiato in figura, è lungo esattamente quanto il vettore $x_3\vec{OP}_3$, ovvero x_3 (in quanto \vec{OP} ha lunghezza 1); dall'altra, OQ è la diagonale del rettangolo che ha come lati i vettori $x_1\vec{OP}_1$ e $x_2\vec{OP}_2$ di lunghezza rispettivamente x_1 e x_2 (in quanto \vec{OP}_1 e \vec{OP}_2 hanno lunghezza 1), quindi sempre per il teorema di Pitagora si ha $|\vec{OP}|^2 = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$, ovvero, se per la terna $x = (x_1, x_2, x_3)$ si utilizza la notazione

$$|x| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2},$$

$$|\vec{OP}| = |x| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} \quad (1.12)$$

che è la formula cercata, analoga della (1.10), per la lunghezza di un vettore geometrico \vec{OP} dello spazio in funzione delle sue coordinate rispetto alla base scelta.

Ora, bisogna porsi il problema di calcolare l'angolo tra due vettori non nulli $\vec{OP}, \vec{OQ} \in V_O^3$ una volta note le loro coordinate rispetto a una base ortonormale. Supponendo che tali coordinate siano rispettivamente (x_1, x_2, x_3) e (y_1, y_2, y_3) .

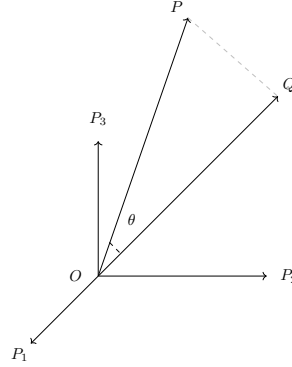


Figura 1.14: Triangolo OPQ

Per un risultato di trigonometria, l'angolo θ tra \vec{OP} e \vec{OQ} è collegato alla lunghezza dei segmenti OP, OQ, PQ dalla formula²

$$|\vec{PQ}|^2 = |\vec{OP}|^2 + |\vec{OQ}|^2 - 2 \cos \theta |\vec{OP}| \cdot |\vec{OQ}| \quad (1.13)$$

Ora, per la (1.12), si ha $|\vec{OP}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$ e $|\vec{OQ}| = \sqrt{y_1^2 + y_2^2 + y_3^2}$: per ricavare l'angolo θ tramite la formula (1.13) resta da calcolare la lunghezza $|\vec{PQ}|$. Dal momento che la formula (1.12) consente di calcolare la lunghezza solo dei vettori applicati in O , sarà possibile tracciare il seguente disegno

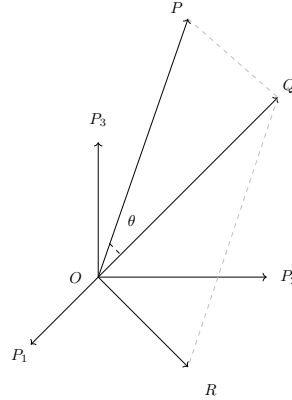


Figura 1.15: Triangolo OPQ e OQR

Il vettore \vec{OR} parallelo al segmento PQ e avente la sua stessa lunghezza, ovvero $|\vec{PQ}| = |\vec{OR}|$.

Ora, essendo \vec{OR} parallelo a \vec{PQ} e della stessa lunghezza, il quadrilatero di vertici O, R, P, Q è un parallelogramma che ha \vec{OR} e \vec{OP} come lati e \vec{OQ} come diagonale: quindi, dalla definizione di somma tra vettori applicati, si ha $\vec{OQ} = \vec{OR} + \vec{OP}$, ovvero $\vec{OR} = \vec{OQ} - \vec{OP}$.

Per le proprietà delle coordinate viste nell'Osservazione 1.2.2, le coordinate di $\vec{OR} = \vec{OQ} - \vec{OP}$ sono date dalle coordinate di \vec{OQ} meno le coordinate di \vec{OP} , ovvero $(y_1 - x_1, y_2 - x_2, y_3 - x_3)$, e quindi, dalla (1.10) si ha finalmente

$$|\vec{PQ}| = |\vec{OR}| = \sqrt{(y_1 - x_1)^2 + (y_2 - x_2)^2 + (y_3 - x_3)^2} \quad (1.14)$$

²Si tratta di una sorta di "teorema di Pitagora per triangoli qualunque": infatti, se il triangolo è rettangolo in O , ovvero $\theta = \frac{\pi}{2}$, allora $\cos \theta = 0$ e la formula si riduce a $|\vec{PQ}|^2 = |\vec{OQ}|^2 + |\vec{OP}|^2$, il classico teorema di Pitagora.

La formula (1.12) diventa allora

$$(y_1 - x_1)^2 + (y_2 - x_2)^2 + (y_3 - x_3)^2 = y_1^2 - x_1^2 + y_2^2 - x_2^2 + y_3^2 - x_3^2 - 2 \cos \theta \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} \cdot \sqrt{y_1^2 + y_2^2 + y_3^2} \quad (1.15)$$

Poiché il primo membro, per la formula del quadrato di binomio³, è uguale a

$$x_1^2 + y_1^2 - 2x_1y_1 + x_2^2 + y_2^2 - 2x_2y_2 + x_3^2 + y_3^2 - 2x_3y_3$$

semplificando con i quadrati a secondo membro rimane:

$$-2x_1y_1 - 2x_2y_2 - 2x_3y_3 = -2 \cos \theta \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} \cdot \sqrt{y_1^2 + y_2^2 + y_3^2} \quad (1.16)$$

ovvero, ricavando $\cos \theta$,

$$\cos \theta = \frac{x_1y_1 + x_2y_2 + x_3y_3}{\sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} \cdot \sqrt{y_1^2 + y_2^2 + y_3^2}} \quad (1.17)$$

che è finalmente la formula cercata che esprime l'angolo tra due vettori in funzione delle loro coordinate rispetto alla base data.

Con un calcolo analogo nel piano (dove non cambia nulla delle costruzioni fatte e dei passaggi svolti, salvo il fatto che abbiamo due coordinate anziché tre) si ottiene la formula analoga

$$\cos \theta = \frac{x_1y_1 + x_2y_2}{\sqrt{x_1^2 + x_2^2} \cdot \sqrt{y_1^2 + y_2^2}} \quad (1.18)$$

Osservazione 1.3.1. Una volta ricavato il valore del coseno dell'angolo mediante la formula (??) [la (??) nel caso del piano], all'interno dell'intervallo $[0, 2\pi]$ avremo in generale *due* possibili valori di θ corrispondenti: ad esempio, se $\cos \theta = \frac{1}{2}$ allora $\theta = \frac{\pi}{3}$ oppure $\theta = 2\pi - \frac{\pi}{3} = \frac{5}{3}\pi$. Questo riflette il fatto geometrico ovvio, illustrato dall'immagine

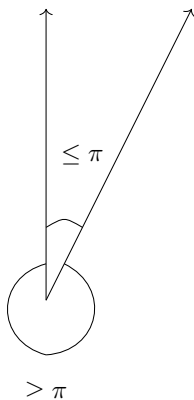


Figura 1.16: Angolo θ in base al suo valore

che due vettori individuano due angoli, uno minore o uguale a π e un altro maggiore o uguale a π . Per risolvere questa ambiguità, quando si parla di angolo tracciare due vettori d'ora in poi verrà inteso quello minore o uguale di π (il cosiddetto *angolo convesso*).

Esempio 1.3.1. Considerando ad esempio i vettori \vec{OP} e \vec{OQ} che rispetto a una terna ortonormale $\vec{OP}_1, \vec{OP}_2, \vec{OP}_3$ hanno coordinate rispettivamente $(1, 0, 1)$ e $(1, -1, 0)$ (in base alla definizione di coordinate, sono quindi $\vec{OP} = 1\vec{OP}_1 + 0\vec{OP}_2 + 1\vec{OP}_3 = \vec{OP}_1 + \vec{OP}_3$ e $\vec{OQ} = 1\vec{OP}_1 + (-1)\vec{OP}_2 + 0\vec{OP}_3 = \vec{OP}_1 - \vec{OP}_2$).

³Lo sviluppo del quadrato di binomio è $(a + b)^2 = a^2 + b^2 + 2ab$