

CLASSIFICAZIONE DELLE ISOMETRIE DEL PIANO

Si guarda l'insieme dei p.ti fissi (cioè le sd. di $f(x,y) = (x,y)$)
Ci sono varie possibilità

- ① $\text{Fix} = \text{tutto } \mathbb{R}^2 \rightsquigarrow f$ è l'identità
- ② $\text{Fix} = \text{una retta} \rightsquigarrow f$ è la simmetria rispetto a quella retta
- ③ $\text{Fix} = \text{singolo punto} \rightsquigarrow f$ è una rotazione di un certo angolo intorno a quel punto (l'angolo lo deduco dalla matrice)

④ $\text{Fix} = \emptyset$, cioè non ci sono p.ti fissi. Allora ci sono 2 possib.

4.1 f è una traslazione $f(x) = x + b$ ($A = \text{Id}$, $b \neq 0$)

4.2 f è una simmetria rispetto ad una retta, seguita da una traslazione parallela alla retta

Esempi ① $f(x,y) = (2x+4, 2y-6)$

$$f(x,y) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4 \\ -6 \end{pmatrix}$$

↑
Non è ortogonale, quindi non è una isometria

Matrice $A = 2\text{Id} \rightsquigarrow f$ è una dilatazione di fattore 2 rispetto ad un p.to.

Quale punto? Quello che resta fisso, cioè

$$\begin{cases} 2x+4 = x & x = -4 \\ 2y-6 = y & y = 6 \end{cases}$$

②

$$\frac{1}{2}(\sqrt{3}x + y + 5, x + \sqrt{3}y + 7),$$

$$f(x, y) = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}x + \frac{1}{2}y + \frac{5}{2}, \frac{x}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}y + \frac{7}{2} \right)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{5}{2} \\ \frac{7}{2} \end{pmatrix}$$

↑
Non è una matrice ortogonale,
quindi non è isometria

③

$$\frac{1}{2}(\sqrt{3}x - y + 5, x + \sqrt{3}y + 7),$$

$$f(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{5}{2} \\ \frac{7}{2} \end{pmatrix}$$

↑
ortogonale

$\det = 1 \rightarrow$ matrice di rotazione

Quindi f è una rotazione rispetto ad un pto che posso trovare risolvendo $f(x, y) = (x, y)$.

Di quale angolo ruotiamo?

$$\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \rightsquigarrow \alpha = 30^\circ \text{ antiorario}$$

④

$$\left(\frac{-3x + 4y + 1}{5}, \frac{4x + 3y - 2}{5} \right),$$

$$f(x, y) = \begin{pmatrix} -\frac{3}{5} & \frac{4}{5} \\ \frac{4}{5} & \frac{3}{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{1}{5} \\ -\frac{2}{5} \end{pmatrix}$$

↑
Matrice ortogonale, quindi è una isometria

$\det = -1$, quindi è una matrice di simmetria

Vediamo chi sono i pti fissi

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

$$\begin{cases} \frac{-3x+4y+1}{5} = x \\ \frac{4x+3y-2}{5} = y \end{cases}$$

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

$$\begin{cases} -8x+4y = -1 \\ 4x-2y = 2 \end{cases} \rightsquigarrow 2x-y=1 \rightsquigarrow y=2x-1$$

Quindi f è la simmetria rispetto alla retta $y=2x-1$.

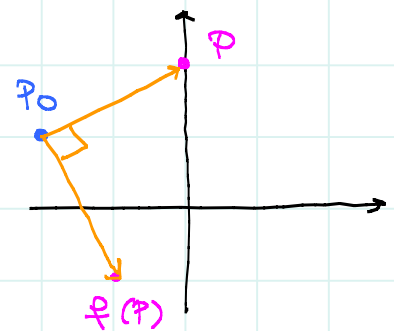
Esercizio 2 Scrivere la rotazione di 90° in verso orario rispetto al punto $(-2,1)$

Se fosse rispetto all'origine userei la matrice

$$\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \text{ con } \alpha = -90^\circ$$

↑
perché è
orario

$$\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = R$$



Non essendo rispetto all'origine, facciamo la solita storia

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

$$(x,y) \rightsquigarrow (x+2, y-1) \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x+2 \\ y-1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y-1 \\ -x-2 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} y-3 \\ -x-1 \end{pmatrix}$$

Conclusione $f(x,y) = (y-3, -x-1)$

Qualche verifica: $f(-2,1) = (-2,1) \quad \checkmark$

$f(0,2) = (-1,-1) \quad \checkmark$

P.ti fissi $\begin{cases} y-3=x \\ -x-1=y \end{cases} \begin{cases} x-y=-3 \\ x+y=-1 \end{cases} \quad 2x=-4 \quad x=-2 \quad y=1 \quad \checkmark$

Composizione di affinità e/o isometrie

$$f_1(x) = A_1 x + b_1$$

$$f_2(x) = A_2 x + b_2$$

$$\begin{aligned} f_2(f_1(x)) &= A_2(f_1(x)) + b_2 = A_2(A_1 x + b_1) + b_2 \\ &\quad \uparrow \text{prima } f_1, \\ &\quad \text{poi } f_2 \\ &= \underbrace{A_2 A_1}_{\text{nuova } A} x + \underbrace{A_2 b_1 + b_2}_{\text{nuovo } b} \\ &= \text{prodotto delle} \\ &\quad A \text{ precedenti} \end{aligned}$$

Domanda: cosa succede se faccio prima la simmetria rispetto alla retta $x+y=2$ e poi la simmetria rispetto alla retta $y=3x-1$?

La prima è $f(x) = A_1 x + b_1$

seconda $f(x) = A_2 x + b_2$

La composizione avrà come matrice

$$A_2 A_1$$

Il prodotto di matrici ortogonali è ancora ortogonale, quindi è ancora una isometria.

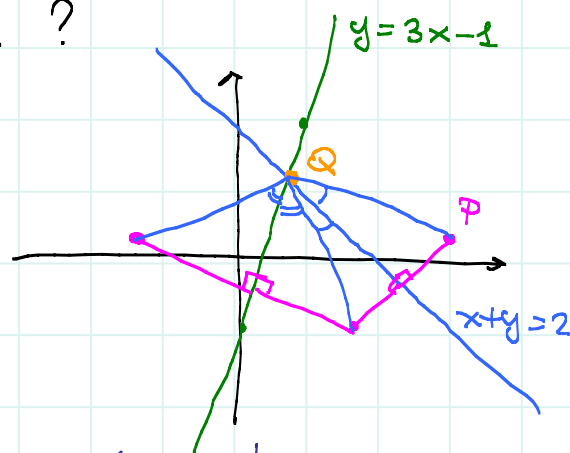
Ma A_1 e A_2 hanno $\det = -1$ perché sono simmetrie, quindi $A_1 A_2$ ha $\det = +1$, quindi è una rotazione!

Rispetto all'unico p.to che resta fisso?

Questo p.to è l'intersezione delle 2 rette!

Di quale angolo stiamo ruotando?

Del doppio dell'angolo compreso fra le due rette.



Analogamente: se faccio la simmetria rispetto a 2023 rette che cosa posso ottenere?

Il \det finale è -1 , quindi sarà una simmetria, eventualmente seguita da una traslazione.

Oss. Quando si comporgono due matrici di rotazione, si ottiene una rotazione pari alla somma degli angoli

$$\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta & -\cos \alpha \sin \beta - \sin \alpha \cos \beta \\ \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta & -\sin \alpha \sin \beta + \cos \alpha \cos \beta \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} \cos (\alpha + \beta) & -\sin (\alpha + \beta) \\ \sin (\alpha + \beta) & \cos (\alpha + \beta) \end{pmatrix}$$

Cosa succede se faccio

→ prima rot. oraria di 26° intorno a $(5, -11)$

→ poi rot. antioraria di 26° intorno a $(7, -43)$

La composizione delle due matrici è l'identità, quindi ottengo una traslazione !!

— o — o —