Dimostrazione proprietà commutativa matrici di rotazione

Dimostrare tramite una procedura maxima che le matrici di rotazione non commutano. In generale:

$$R_x(\alpha) R_y(\beta) \neq R_y(\beta) R_x(\alpha)$$

Quindi, verifichiamo che:

$$R_x(\alpha) R_y(\beta) - R_y(\beta) R_x(\alpha) \equiv 0$$

Se $R_x(\alpha) R_y(\beta) - R_y(\beta) R_x(\alpha) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ \rightarrow la matrici di rorazione non commutano \rightarrow OK

Altrimenti \rightarrow le matrici di rotazioni commutano \rightarrow ERRORE

Maxima 5.44.0 http://maxima.sourceforge.net using Lisp SBCL 2.0.0

Distributed under the GNU Public License. See the file COPYING.

Dedicated to the memory of William Schelter.

The function bug_report() provides bug reporting information.

```
(%i1) prop(alpha, beta):=block([res],
```

```
R[y](beta) := matrix([cos(beta),0,sin(beta)],
[0,1,0],
[-sin(beta),0, cos(beta)]),
R[x](alpha) := matrix([1,0,0],
[0,cos(alpha),-sin(alpha)],
[0,sin(alpha), cos(alpha)]),
 z:R[x](alpha).R[y](beta)-R[y](beta).R[x](alpha),
 nullMat:matrix([0,0,0],[0,0,0],[0,0,0]),
```

if z=nullMat then res: "Ok,le matrici non commutano"

else

res: "Errore, la proprietà commutativa fra le

matrici di rotazione non è valida"

(%o1)
$$\operatorname{prop}(\alpha,\beta) := \operatorname{\mathbf{block}}\left([\operatorname{res}], R_y(\beta) := \begin{pmatrix} \cos\left(\beta\right) & 0 & \sin\left(\beta\right) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\left(\beta\right) & 0 & \cos\left(\beta\right) \end{pmatrix}, R_x(\alpha) := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\left(\alpha\right) & -\sin\left(\alpha\right) \\ 0 & \sin\left(\alpha\right) & \cos\left(\alpha\right) \end{pmatrix}, z : R_x(\alpha) \cdot R_y(\beta) - R_y(\beta) \cdot R_x(\alpha), \text{nullMat:} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \text{ if } z = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\left(\alpha\right) & \cos\left(\alpha\right) \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\left(\alpha\right) & -\sin\left(\alpha\right) \\ 0 & \sin\left(\alpha\right) & \cos\left(\alpha\right) \end{pmatrix}, z : R_x(\alpha) \cdot R_y(\beta) - R_y(\beta) \cdot R_x(\alpha), \text{nullMat:} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \textbf{if } z = 0$$

nullMat then res: Ok,le matrici non commutano else res: Errore, la proprietà commutativa fra le matrici di rotazione non è valida

- (%i2) prop(alpha,beta)
- (%02) Ok, le matrici non commutano

(%i3)