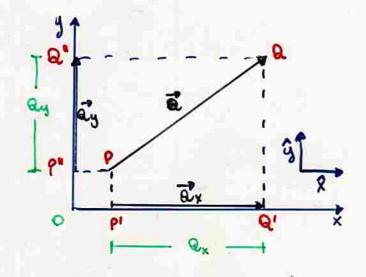


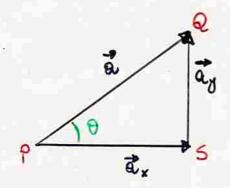
VERSORE o vettore unitario

VETTORE IN UN PIANO - rappresentazione cartesiana



P'a' proiezione ortogonole del segmento di retta Pa sull'assex

P"a" proiezione ortogonole del seguento di rette Pa sull'esse y



$$\vec{a} = \vec{a}_x + \vec{a}_y \Rightarrow \vec{a} = \vec{a}_x \hat{x} + \vec{a}_y \hat{y}$$

$$Q^2 = Q_x^2 + Q_y^2$$

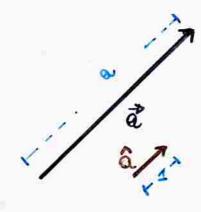
$$Q_x = Q \cos \theta$$

$$Q_y = Q \sin \theta$$

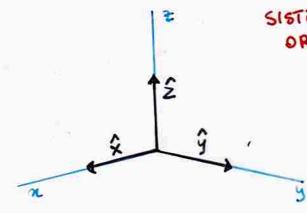
$$tg\theta = Q_y/Q_x$$

In generale :

$$\vec{c} = \vec{a} + \vec{b}$$
 \implies $c_x = a_x + b_x$
 $c_y = a_y + b_y$
 $c_z = a_z + b_z$



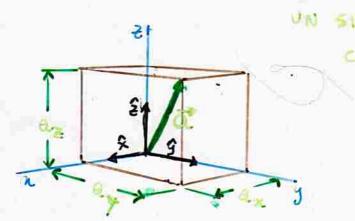
versore di un vettore



SISTEMA DESTRORSO DI COORDINATE

versori degli assi cartesiani

COMPONENTI DI UN VETTORE RISPETTO A



UN SISTEMA DI ASSI

CARTESIANI

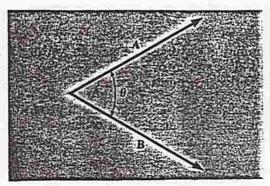
I componenti:

$$\vec{Q} = \vec{Q}_x + \vec{Q}_y + \vec{Q}_z =$$

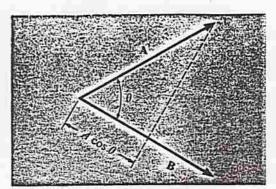
$$= \vec{Q}_x + \vec{Q}_y + \vec{Q}_z +$$

Le componenti:

Qz, Qy, Qz

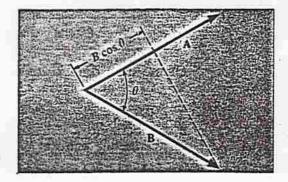


Per formare il prodotto A·B, si portino i vettori A e B a coincidere in un'origine



 $B(A \cos \theta) = A \cdot B$.

Prodotto scalare

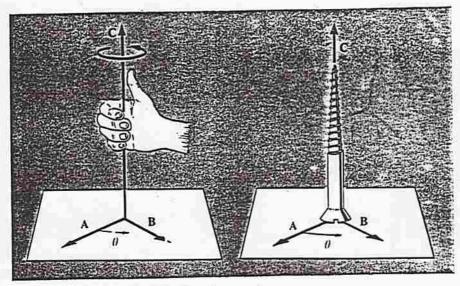


 $A(B\cos\theta)=A\cdot B\cdot \theta \in l'angolo$

tra A e B.

 $A \cdot B \equiv AB \cos(A,B)$,

Esempio : Lavoro di una Forza



Prodotto vettoriale

C= ANB

Regola della vite destrorsa (a destra). La stessa regola descritta con la mano destra (a sinistra).

c=a.b. sind

Esempio: momento di una forza

Proprietà del prodotto scalare

p. commutativa

p. distributiva

!! non e definibile =>
non esiste la p. associativa

$$\vec{a} \cdot \vec{x} = k$$

- = X non è univo camente determinato
- > non ha significato dividere per un vettore

ra ppresentazione catesiana

essendo:
$$\hat{x} \cdot \hat{x} = \hat{y} \cdot \hat{y} = \hat{z} \cdot \hat{z} = \pm \hat{x} \cdot \hat{y} = \hat{y} \cdot \hat{z} = \hat{x} \cdot \hat{z} = 0$$

Proprietà del prodotto vettoriale

p. anticommutativa

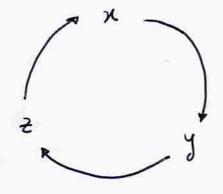
p. distributiva

nou vale la p. associativa

Rappresentazione cartesiana

$$\vec{Q} \wedge \vec{b} = \begin{bmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \hat{q}_{x} & \hat{q}_{y} & \hat{q}_{z} \\ \hat{b}_{x} & \hat{b}_{y} & \hat{b}_{z} \end{bmatrix}$$

Disposizione ciclica di xyz



$$\hat{x} \wedge \hat{y} = \hat{z} \qquad \hat{y} \wedge \hat{x} = -\hat{z}$$

$$\hat{y} \wedge \hat{z} = \hat{z} \qquad \hat{z} \wedge \hat{y} = -\hat{x}$$

$$\hat{z} \wedge \hat{x} = \hat{y} \qquad \hat{x} \wedge \hat{z} = -\hat{y}$$

$$\hat{x} \wedge \hat{x} = \hat{y} \wedge \hat{y} = \hat{z} \wedge \hat{z} = 0$$

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = \hat{n} (a_y b_z - a_z b_y) +$$

$$+ \hat{q} (a_z b_x - a_x b_z) +$$

$$+ \hat{z} (a_x b_y - a_y b_x)$$

Hanno le stesse dimensioni fisiche ma rappresentano grandezze fisiche differenti

(a,b),c ≠ a,(b,c)

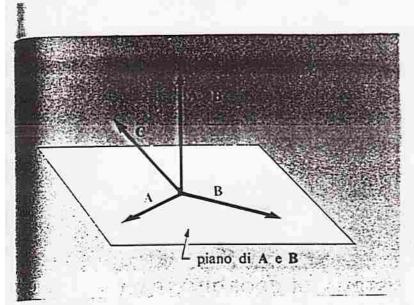


FIGURA 2.40 A, B e C sono tre vettori. A · B è perpendicolare al piano di A e B.

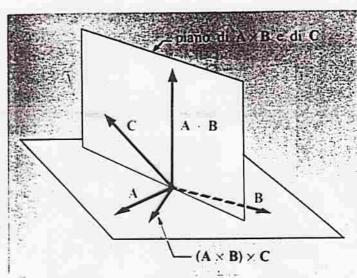


FIGURA 2.41 (A × B) × C è perpendicolare al piano di A · B e C e giace nel piano di A e B.

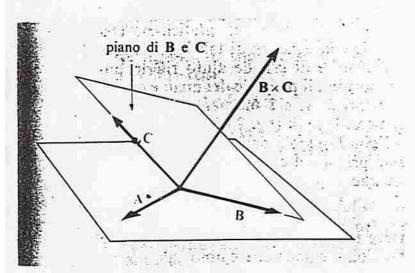


FIGURA 2.42 $\mathbf{B} \times \mathbf{C}$ è perpendicolare al piano di \mathbf{B} e \mathbf{C} .

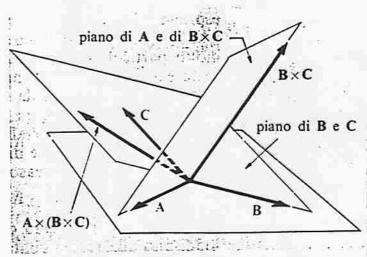


FIGURA 2.43 $A \cdot (B \times C)$ è perpendicolare al piano di $A \in (B \times C)$ e giace nel piano di $B \in \mathbb{C}$. Ovviamente $A \times (B \times C)$ e $(A \times B) \times C$ sono vettori differenti.

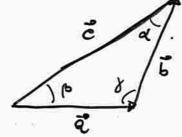
Prodotti tripli

· en si scambiano seuza che il prodotto combi

$$\vec{a} \wedge (\vec{b} \wedge \vec{c}) = (\vec{a} \cdot \vec{c}) \vec{b} + (\vec{a} \cdot \vec{b}) \vec{c}$$

Teorema del coseno

$$C^2 = \vec{c} \cdot \vec{c} = (\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b})$$



$$C^2 = \vec{a} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} + 2 \vec{a} \cdot \vec{b} =$$

$$= a^2 + b^2 + 2 a b \cos(\pi - \gamma) =$$

$$= a^2 + b^2 - 2 a b \cos \gamma$$

Teorema dei seni

$$\vec{a} \wedge \vec{c} = \vec{a} \wedge (\vec{a} + \vec{b}) = \vec{a} \wedge \vec{a} + \vec{a} \wedge \vec{b} = \vec{a} \wedge \vec{b}$$