

ORTOGONALITA' TRA RETTA E PIANO in $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$

$$\pi: \text{d.p.d. } [(l, m, n)] \quad (l, m, n) \neq (0, 0, 0) \quad \pi = [P, V_1]$$

$$\alpha: ax + by + cz + d = 0 \quad (a, b, c) \neq (0, 0, 0) \quad \alpha = [Q, V_2]$$

$$\pi \perp \alpha \Leftrightarrow \underbrace{V_1^\perp = V_2}_{\text{}} \Leftrightarrow V_1 = V_2^\perp$$

$$0 \neq l\underline{i} + m\underline{j} + n\underline{k} \in V_1 \quad V_1 = \mathcal{L}(l\underline{i} + m\underline{j} + n\underline{k})$$

$$\text{il vettore } a\underline{i} + b\underline{j} + c\underline{k} \in V_2^\perp \Rightarrow V_2^\perp = \mathcal{L}(a\underline{i} + b\underline{j} + c\underline{k})$$

$$V_2^\perp = V_1 \Leftrightarrow \boxed{(l, m, n) = \rho(a, b, c)} \quad \rho \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$$

CONDIZIONE DI PERPENDICOLARITA' RETTA - PIANO

ORTOGONALITA' TRA PIANI

$$\alpha = [P, V_2] \quad ax + by + cz + d = 0 \quad (a, b, c) \neq (0, 0, 0)$$

$$\alpha' = [P', V_2'] \quad a'x + b'y + c'z + d' = 0 \quad (a', b', c') \neq (0, 0, 0)$$

$$\alpha \perp \alpha' \Leftrightarrow (V_2')^\perp \subseteq V_2$$

$$(V_2')^\perp \text{ \u00e9 generato da } \overbrace{a'\underline{i} + b'\underline{j} + c'\underline{k}}^{\underline{v}} \text{ quindi } (V_2')^\perp = \mathcal{L}(a'\underline{i} + b'\underline{j} + c'\underline{k})$$

poich\u00e9 $(V_2')^\perp \subseteq V_2$ abbiamo che $\underline{v} \in V_2$, ma questo significa che le componenti di \underline{v} devono verificare l'equazione omogenea associata all'eq. di α , ovvero

$aa' + bb' + cc' = 0$ ← condizione analitica di ortogonalità
tra due piani

DISTANZA TRA DUE PUNTI IN $\mathbb{E}_n(\mathbb{R})$

Def La DISTANZA tra due punti P, Q è definita come la norma
del vettore \vec{PQ}

 $d(P, Q) = \|\underline{v}\|$

Siano (x_1, \dots, x_n) coordinate di P e (x'_1, \dots, x'_n) coordinate di Q

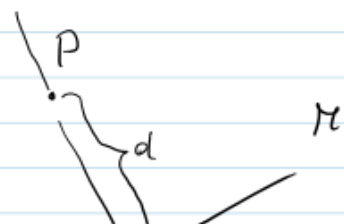
$$\vec{PQ} = (x'_1 - x_1)\underline{e}_1 + \dots + (x'_n - x_n)\underline{e}_n$$

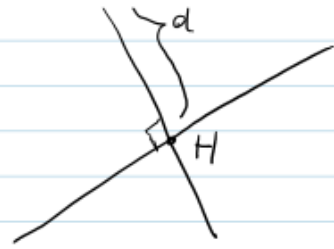
$$\|\vec{PQ}\| = \sqrt{\vec{PQ} \cdot \vec{PQ}} = \sqrt{(x'_1 - x_1)^2 + (x'_2 - x_2)^2 + \dots + (x'_n - x_n)^2}$$

$$d(P, Q) = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x'_i - x_i)^2}$$

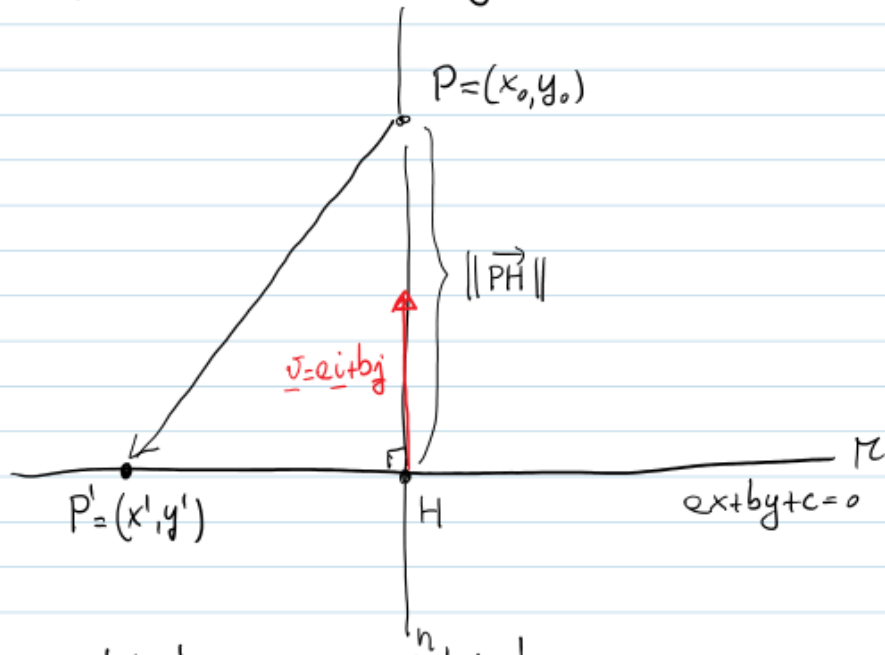
DISTANZA TRA UN PUNTO E UNA RETTA in $\mathbb{E}_2(\mathbb{R})$

Def Dati il punto P e la retta π sia n la retta passante per P e
perpendicolare a π . Il punto $\{H\} = n \cap \pi$ (che esiste ed è
unico) si dice PROIEZIONE ORTOGONALE di P su π ; si dice
DISTANZA di P da π la distanza tra i due punti P ed H





Dati $P=(x_0, y_0)$ ed $\pi: ax+by+c=0$ $(a,b) \neq (0,0)$



$$P' \in \pi \Rightarrow ax'+by'+c=0 \rightarrow ax'+by'=-c$$

$\vec{PP'} = \vec{PH} + \vec{HP'}$ $\Rightarrow \vec{PH} =$ componente di Fourier del vettore $\vec{PP'}$ nella direzione di π

~~$\Rightarrow \|\vec{PH}\| =$ coeff di Fourier~~

La direzione di $n: [(a,b)] \Rightarrow \underline{v} = a\underline{i} + b\underline{j}$

$$\|\vec{PH}\| = \left\| \vec{PP'} \cdot \frac{\underline{v}}{\|\underline{v}\|} \right\| = \left\| \frac{\vec{PP'} \cdot \underline{v}}{\underline{v} \cdot \underline{v}} \underline{v} \right\| = \frac{|\vec{PP'} \cdot \underline{v}|}{\|\underline{v}\|^2} \|\underline{v}\| = \frac{|\vec{PP'} \cdot \underline{v}|}{\|\underline{v}\|} =$$

$$= \frac{\left| [(x'-x_0)\underline{i} + (y'-y_0)\underline{j}] \cdot (a\underline{i} + b\underline{j}) \right|}{\sqrt{(a\underline{i} + b\underline{j}) \cdot (a\underline{i} + b\underline{j})}} = \frac{|a(x'-x_0) + b(y'-y_0)|}{\sqrt{a^2 + b^2}} =$$

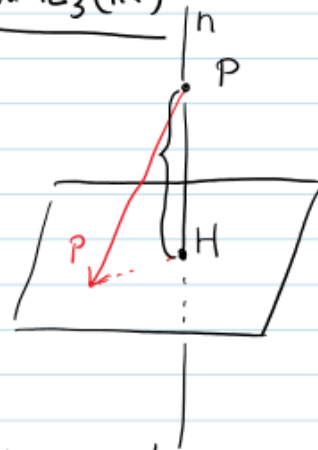
$$= \frac{|ax' + by' - ax_0 - by_0|}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \frac{|-c - ax_0 - by_0|}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

$$d(P, \pi) = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

OSS $P = (x_0, y_0) \in \pi \Leftrightarrow ax_0 + by_0 + c = 0 \Leftrightarrow d(P, \pi) = 0$

DISTANZA TRA UN PUNTO E UN PIANO in $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$

Def Dati un pto P e un pns α sia r la retta passante per P e perpendicolare ad α ; si chiama **PROIEZIONE ORTOGONALE** di P su α il punto $\{H\} = r \cap \alpha$ e



si dice **DISTANZA** di P da α la distanza tra i due punti P ed H

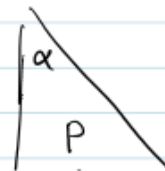
Con ragionamento (e conti!) analoghi al caso precedente si

ottiene: $P = (x_0, y_0, z_0)$ e $\alpha: ax + by + cz + d = 0$ $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$

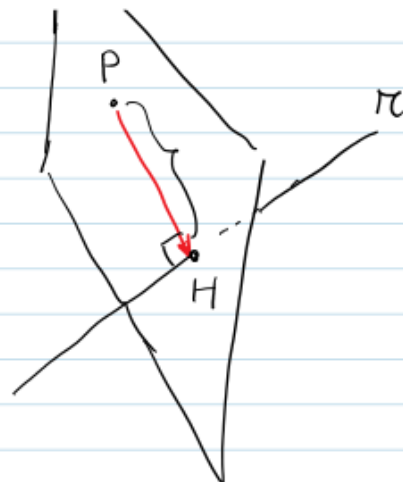
$$d(P, \alpha) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

DISTANZA PUNTO-RETTA IN $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$

Def Dati un pto P e una retta r sia α il piano passante per P e ortogonale

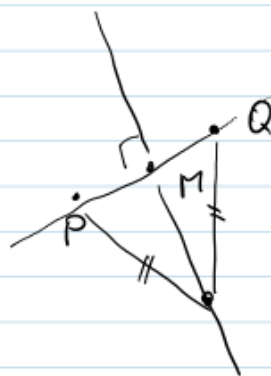


α il piano passante per P e ortogonale ad π . Il punto $\{H\} = \pi \cap \alpha$ si chiama PROIEZIONE ORTOGONALE di P su π e la distanza tra P ed H si chiama DISTANZA del pts P dalla retta π



ASSI e PIANI ASSIALI

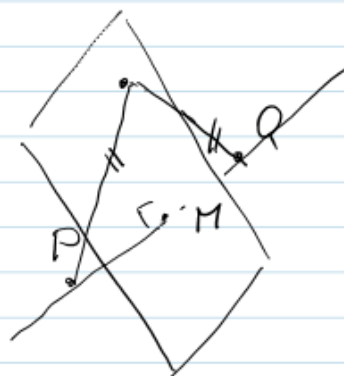
Def In $E_2(\mathbb{R})$ dati due pts distinti P, Q si dice ASSE del segmento di estremi P e Q la retta passante per il punto medio tra P e Q e ortogonale alla retta \overline{PQ}



Prop L'asse di un segmento è il luogo geometrico dei pts di $E_2(\mathbb{R})$ equidistanti dagli estremi del segmento

Def In $E_3(\mathbb{R})$ dati due pts distinti P, Q si dice PIANO ASSIALE del segmento di estremi P e Q il piano passante per il pts medio tra P e Q e ortogonale alla retta \overline{PQ}

Prop Il piano assiale è il luogo geometrico dei pts di $E_3(\mathbb{R})$ equidistanti dagli estremi del segmento



CIRCONFERENZE E SFERE

Def In $\mathbb{E}_2(\mathbb{R})$ dati un pto C e un numero reale positivo r si dice CIRCONFERENZA di CENTRO C e RAGGIO r il luogo dei punti di $\mathbb{E}_2(\mathbb{R})$ aventi distanza r da C .

Proposizione Tutte e sole le circonferenze di $\mathbb{E}_2(\mathbb{R})$ si rappresentano con equazioni del tipo:

$$x^2 + y^2 + 2ax + 2by + c = 0 \quad \text{con } a, b, c \in \mathbb{R} \text{ e } a^2 + b^2 - c > 0$$

Proposizione Per tre punti non allineati di $\mathbb{E}_2(\mathbb{R})$ passa una e una sola circonferenza.

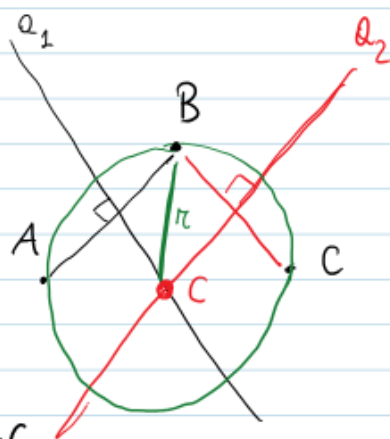
Dim Il centro è il punto di intersezione

degli assi dei segmenti overti come

estremi due dei 3 pli A, B, C

Il raggio è la distanza tra il

centro e uno qualsiasi dei punti A, B, C



Def In $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$ dati un pto C e un numero reale positivo r si dice SFERA di CENTRO C e RAGGIO r il luogo dei pli di $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$ che distano r da C .

Proposizione Tutte e sole le sfere di $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$ si rappresentano con equazioni del tipo:

$$x^2 + y^2 + z^2 + 2ax + 2by + 2cz + d = 0 \quad \text{con } a, b, c, d \in \mathbb{R} \quad a^2 + b^2 + c^2 - d > 0$$

Dim Sia $C = (x_0, y_0, z_0)$ $r > 0$

Det. il luogo dei pt $P = (x, y, z)$ che distano r da C :

$$d(P, C) = r$$

$$d(P, C) = \sqrt{(x_0 - x)^2 + (y_0 - y)^2 + (z_0 - z)^2}$$

$$(x_0 - x)^2 + (y_0 - y)^2 + (z_0 - z)^2 = r^2$$

$$x^2 + y^2 + z^2 - 2x_0x - 2y_0y - 2z_0z + \underbrace{x_0^2 + y_0^2 + z_0^2 - r^2}_d = 0$$

$$a^2 + b^2 + c^2 - d = x_0^2 + y_0^2 + z_0^2 - (x_0^2 + y_0^2 + z_0^2 - r^2) = r^2 > 0$$

Viceversa sia

$$x^2 + y^2 + z^2 + 2ax + 2by + 2cz + d = 0 \quad \text{con } a^2 + b^2 + c^2 - d > 0$$

Sia $P = (x', y', z')$ che verifichi questa equazione

$$\underline{x'^2 + y'^2 + z'^2} + \underline{2ax'} + \underline{2by'} + \underline{2cz'} + \underline{d} + \underline{a^2 + b^2 + c^2 - a^2 - b^2 - c^2} = 0$$

$$(x' + a)^2 + (y' + b)^2 + (z' + c)^2 - a^2 - b^2 - c^2 + d = 0$$

$$(x' + a)^2 + (y' + b)^2 + (z' + c)^2 = \underbrace{a^2 + b^2 + c^2 - d}_{r^2}$$

\Rightarrow il punto P ha distanza fissata r dal punto $C = (-a, -b, -c)$

\Rightarrow tutti e soli i pt delle sfere verificano l'equazione indicata \square

Proposizione Per quattro punti A, B, D, E non complanari di $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$ passa una e una sola sfera.

Dim Il centro C è l'intersezione di 3 dei piani assiali dei segmenti

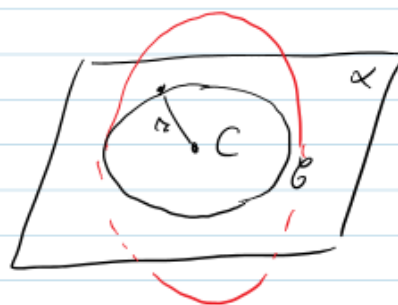
di estremi i punti A, B, D, E ; il raggio è la distanza tra C e uno qualsiasi dei punti □

Esempio

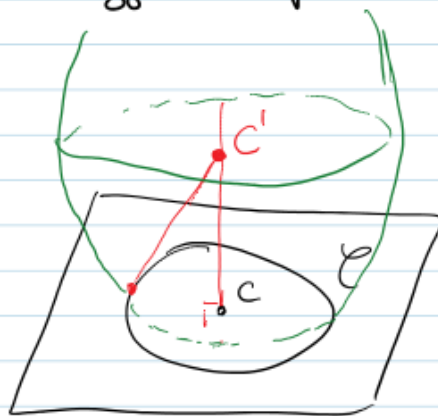
$$x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 2y + 2z - 20 = 0$$

$$C = (1, -1, -1) \quad r = \sqrt{1^2 + 1 + 1 + 20} = \sqrt{23}$$

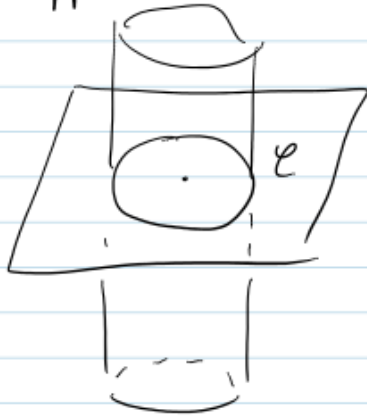
Def $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$ dati un piano α , un suo punto C e un numero reale positivo r , si dice CIRCONFERENZA di centro C e raggio r contenuta in α il luogo dei punti di α che distano r da C



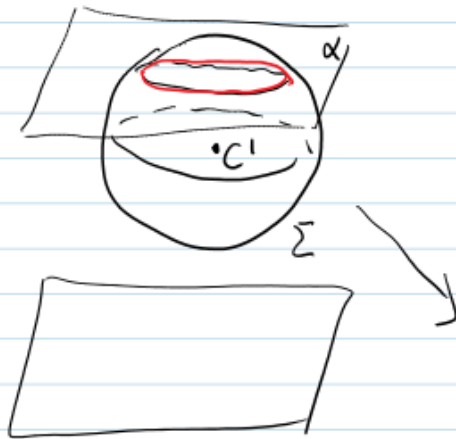
Proposizione Tutte e sole le circonferenze di $\mathbb{E}_3(\mathbb{R})$ ammettono una rappresentazione come intersezione tra il piano α che contiene la circonferenza e una sfera avente centro C' sulla retta passante per C e ortogonale ad α e raggio $R = \sqrt{r^2 + h^2}$ dove h è la distanza di C' da α



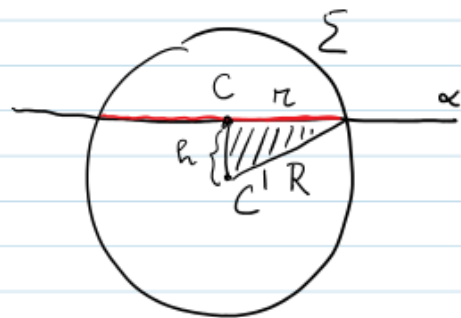
OSS ① La rappresentazione di una circonferenza non è unica



$$\textcircled{2} \quad c: \begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 + 2ax + 2by + 2cz + d = 0 \\ a'x + b'y + c'z + d' = 0 \end{cases}$$



$$d(c', \alpha) \leq R$$



$$R^2 - h^2 = r^2$$

$$r = \sqrt{R^2 - h^2}$$