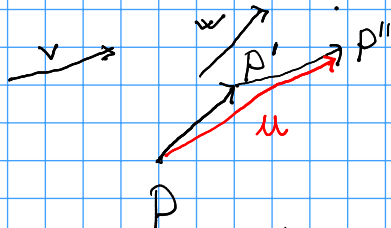


30.03.2016 Traslazioni v vettore

τ_v = traslazione di vettore v

$\tau_v \circ \tau_w$?

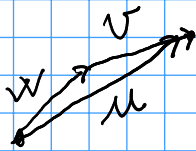


$$P'' = (\tau_v \circ \tau_w)(P)$$

Provate a mostrare $\forall Q \quad Q'' = \tau_u(Q)$

u il vettore che si ottiene usando il punto iniziale di w come suo punto iniziale

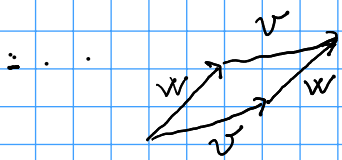
Facciamo coincidere il punto finale di w con l'iniziale di v e il punto finale di v diventa il punto finale di u .



u viene detto la SOMMA (VETTORIALE) di w con v

$$u = w + v$$

$+$ è una operazione che a coppie di vettori associa un nuovo vettore



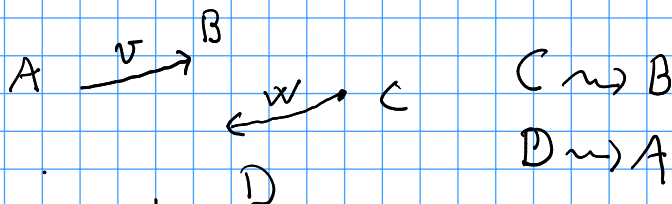
$$w + v = v + w$$

Regola del parallelogramma

$\underline{0}$ è l'unico vettore di lunghezza 0

$$v + \underline{0} = \underline{0} + v = v$$

Dato v esiste w tale che $v + w = \underline{0}$?



w viene detto l'opposto di v , $w = -v$

$\underline{0}$ viene detto il VETTORE NULLO

$$\tau_w \circ \tau_v = \tau_{w+v}$$

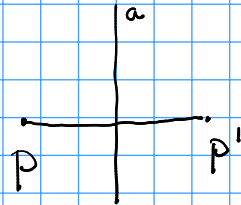
$$\rho_{C,\alpha} \circ \rho_{C,\beta} = \rho_{C,\alpha+\beta}$$

(ATTENZIONE $\rho_{C,\alpha} \circ \rho_{D,\beta}$ non è detto che sia ancora una rotazione)

Riflessioni: indic. con σ_a la riflessione di

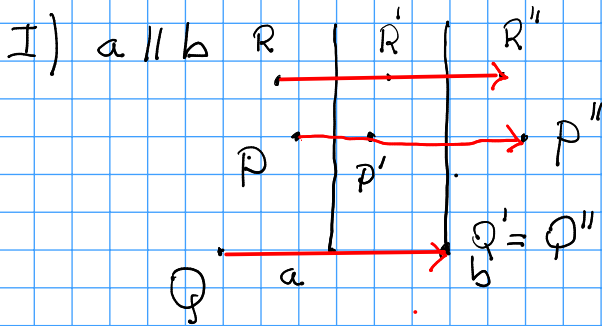
asse a

$$\sigma_a \circ \sigma_a = \text{id}$$



$$\text{id} = \tau_{\underline{0}} = \rho_{C,360^\circ k} \quad k \in \mathbb{Z}$$

$$\sigma_b \circ \sigma_a$$



$$\sigma_b \circ \sigma_a = \tau_v \quad \text{dove } v \perp a, b$$

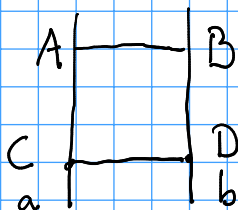
di verso da a a b e $|v| = 2d(a,b)$

dove $d(a,b)$ è la distanza tra a e b

ossia la lunghezza di ogni segmento avente

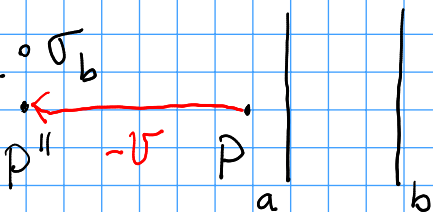
i) estremi su a e su b

ii) $\perp a, b$



$$d(a,b) = \min \{ d(A,B) : A \in a, B \in b \}$$

$$\sigma_a \circ \sigma_b$$



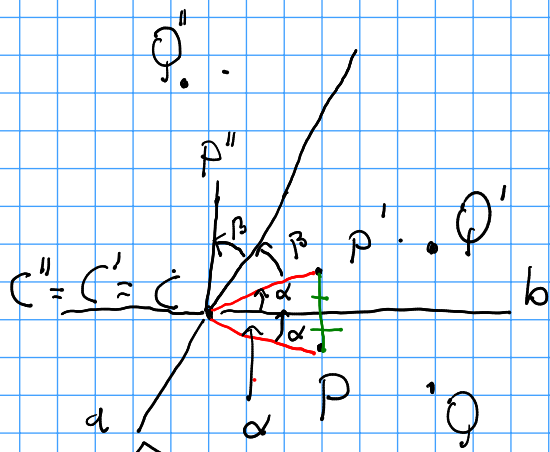
$$\sigma_a \circ \sigma_b = \tau_{-v}$$

È il primo esempio di discrepanza tra il prodotto di numeri e la composizione di funzioni

$$\sigma_b \circ \sigma_a \neq \sigma_a \circ \sigma_b$$

$$\left(\begin{matrix} \sigma_v \\ \tau_{-v} \end{matrix} \right)$$

II) Sia $C = a \cap b$



$$\sigma_a \circ \sigma_b$$

$$|CP| = |CP'| = |CP''|$$

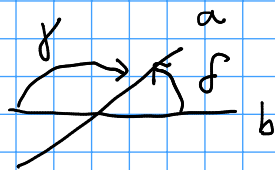
Per LAL

L'angolo $\widehat{PCP''} = 2\alpha + 2\beta = 2(\alpha + \beta)$

NOTATE che α e β DIPENDONO da P

Ma $\alpha + \beta =$ l'angolo formato da b e a

$$\sigma_a \circ \sigma_b = \rho_C, 2\widehat{ba}$$



$$\delta - \gamma = 180^\circ$$

$$\delta = 180^\circ + \gamma$$

$$2\delta = 360^\circ + 2\gamma$$

$$\rho_C, 2\delta = \rho_C, 2\gamma + 360^\circ = \rho_C, 2\gamma$$

$$\sigma_b \circ \sigma_a = \rho_C, 2\widehat{ab} = \rho_C, -2\widehat{ba}$$

$$\rho_C, \varepsilon \circ \rho_C, -\varepsilon = \text{id} \quad (\rho_C, \varepsilon)^{-1} = \rho_C, -\varepsilon$$

Vorrei mostrare che le riflessioni sono i mattoni fondamentali per la costruzione di isometrie

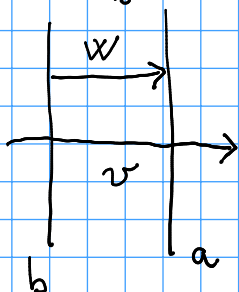
$$15 = 3 \cdot 5 \quad 3, 5 \text{ primi}$$

f isometria si può ottenere f usando isometrie speciali tramite composizione

$$\sigma_a, \sigma_a \circ \sigma_b = \tau_v, \quad \sigma_a \circ \sigma_b = \rho_C, \quad 2 \hat{b}a$$

$a \parallel b \qquad C = a \cap b$

Da una traslazione τ_v esistono due a, b tali che $\tau_v = \sigma_a \circ \sigma_b$



$$\text{dove } 2w = v$$

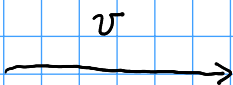
$$w = \frac{1}{2} v$$

dove μv è il vettore avente direzione di v

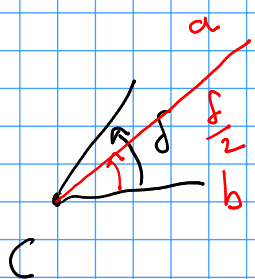
$$|\mu v| = |\mu| |v|$$

e verso uguale a v

se $\mu > 0$, opposto se $\mu < 0$



$$\frac{1}{3} v \quad \longrightarrow$$

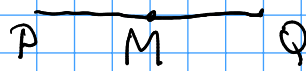


$$\rho_{C, \delta}$$

Tutte le isometrie viste fino ad ora sono composizioni di riflessioni

Def: Dato un segmento PQ , si dice asse di PQ la retta a i) $M \in a$, dove M è il punto medio

di: PQ , ossia $|PM| = |QM|$

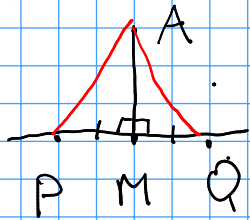


ii) $PQ \perp a$

Lemma: L'asse di PQ coincide

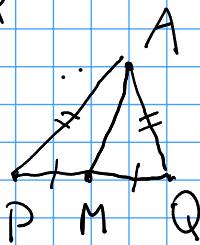
} $A : |AP| = |AQ|$

Dim:



Per LAL $\Rightarrow |PA| = |QA|$

Viceversa



$|PA| = |QA|$ ipotesi

Per LLL $T(P, A, M)$

e $T(Q, A, M)$ sono congruenti

$\hat{PMA} = \hat{QMA} \Rightarrow \hat{PMA} = 90^\circ$ ossia A appartiene all'asse

di: PQ

Ex: Provare che T è isocelo se è isangolo

Teo (Eulero): Sia f una simmetria avente

3 punti A, B, C i) A, B, C non sono allineati

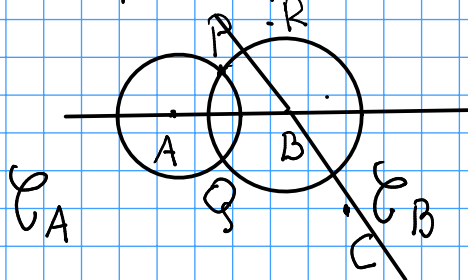
ii) $f(A) = A, f(B) = B, f(C) = C$

Allora $f = id$

Dim: Perché i)? Esiste f che soddisfa ii)

ma con A, B, C allineati, $f \neq id$

$a =$ retta per A, B (e C) $\sigma_a = f$



$P' = f(P)$?

$|P'A'| = |P'A| = |PA|$, ossia P' appartiene alla

circonferenza di raggio $|PA|$ e centro A

Analogamente $P' \in \mathcal{C}_A \cap \mathcal{C}_B = \{P, Q\}$

ossia P' è P oppure il riflesso di P rispetto alla

retta per A e B . Analogamente P' è P ---

R di P rispetto alla retta BC ma $R \neq Q$

$$P' \in \{P, Q\} \cap \{P, R\} = \{P\}$$

$f(P) = P$ per ogni P nel piano