

VETTORI e loro rappresentazione cartesiana

<p>Vettore: ogni classe di equivalenza di segmenti orientati equipollenti. Due segmenti orientati si dicono equipollenti se hanno stessa direzione, stesso modulo e stesso verso</p>	<p>Rappresentazione cartesiana nel piano: $\begin{cases} \vec{i} = (1,0) \text{ versore asse } x \\ \vec{j} = (0,1) \text{ versore asse } y \end{cases} \rightarrow \vec{v} = v_x \vec{i} + v_y \vec{j} = (v_x; v_y)$</p>
<p>Versore: vettore di modulo 1 <i>vers</i> $\vec{v} = \frac{\vec{v}}{\ \vec{v}\ }$</p>	<p>Versore: <i>vers</i> $\vec{v} = \frac{\vec{v}}{\ \vec{v}\ } = \left(\frac{v_x}{\sqrt{v_x^2 + v_y^2}}; \frac{v_y}{\sqrt{v_x^2 + v_y^2}} \right)$</p>
	<p>Modulo: $\ \vec{v}\ = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$</p>
<p>Somma-sottrazione tra vettori: regola del punta-coda o del parallelogramma</p>	<p>Somma-sottrazione tra vettori: $\vec{u} + \vec{v} = (u_x + v_x) \vec{i} + (u_y + v_y) \vec{j} = (u_x + v_x; u_y + v_y)$</p>
<p>Moltiplicazione per uno scalare m: $m\vec{v}$</p>	<p>$m\vec{v} = mv_x \vec{i} + mv_y \vec{j} = (mv_x; mv_y)$</p>
<p>Condizione di parallelismo: $\vec{u} // \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} = m \vec{v}$</p>	<p>Condizione di parallelismo: $\frac{u_x}{v_x} = \frac{u_y}{v_y} = m$</p>
<p>Prodotto scalare: $\vec{u} \cdot \vec{v} = \ \vec{u}\ \cdot \ \vec{v}\ \cdot \cos \alpha$</p>	<p>Prodotto scalare: $\vec{u} \cdot \vec{v} = u_x v_x + u_y v_y$</p>
<p>Condizione di perpendicolarità: $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{v} = 0$</p>	<p>Condizione di perpendicolarità: $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Leftrightarrow u_x v_x + u_y v_y = 0$</p>
<p>Angolo tra due vettori: $\cos \alpha = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\ \vec{u}\ \cdot \ \vec{v}\ }$</p>	<p>Angolo tra due vettori: $\cos \alpha = \frac{u_x v_x + u_y v_y}{\sqrt{u_x^2 + u_y^2} \cdot \sqrt{v_x^2 + v_y^2}}$</p>
	<p>Rappresentazione cartesiana nello spazio: $\begin{cases} \vec{i} = (1,0,0) \text{ versore asse } x \\ \vec{j} = (0,1,0) \text{ versore asse } y \\ \vec{k} = (0,0,1) \text{ versore asse } z \end{cases} \rightarrow \vec{v} = v_x \vec{i} + v_y \vec{j} + v_z \vec{k} = (v_x; v_y; v_z)$</p>
	<p>Modulo: $\ \vec{v}\ = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}$</p>
	<p>Prodotto scalare: $\vec{u} \cdot \vec{v} = u_x v_x + u_y v_y + u_z v_z$</p>
	<p>Condizione di perpendicolarità: $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Leftrightarrow u_x v_x + u_y v_y + u_z v_z = 0$</p>
	<p>Angolo tra due vettori: $\cos \alpha = \frac{u_x v_x + u_y v_y + u_z v_z}{\sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2} \cdot \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}}$</p>
<p>Prodotto vettoriale: $\vec{w} = \vec{u} \times \vec{v}$ 1. modulo: $\ \vec{w}\ = \ \vec{u}\ \cdot \ \vec{v}\ \cdot \sin \alpha$ 2. direzione: perpendicolare al piano che contiene i vettori u e v 3. verso: regola della "mano destra"</p>	<p>Prodotto vettoriale: $\vec{w} = \vec{u} \times \vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ u_x & u_y & u_z \\ v_x & v_y & v_z \end{vmatrix}$</p>