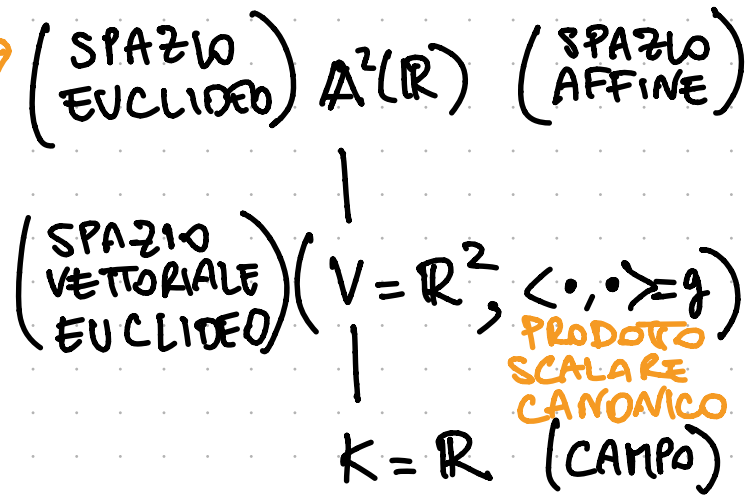


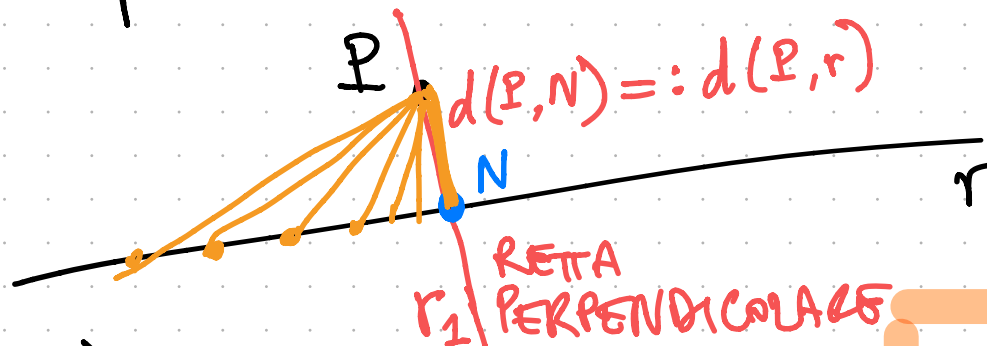


non è più necessariamente vettoriale.



§ Distanza punto-retta in $\mathbb{E}^2(\mathbb{R})$

$P, r \in \mathbb{E}^2(\mathbb{R})$, allora la distanza $d(P, r)$ tra il punto P e la retta r è definita come la distanza $d(P, N)$ dove N è l'intersezione tra la retta r e la perpendicolare ad r passante per P .



Prop.: $P = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$, $r: ax + by = c \Rightarrow d(P, r) = \frac{|ax_0 + by_0 - c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$

Dim : $r_1 : \begin{cases} x = x_0 + ta \\ y = y_0 + tb \end{cases} \Rightarrow N = \begin{pmatrix} x_0 + \tau a \\ y_0 + \tau b \end{pmatrix}$ per qualche

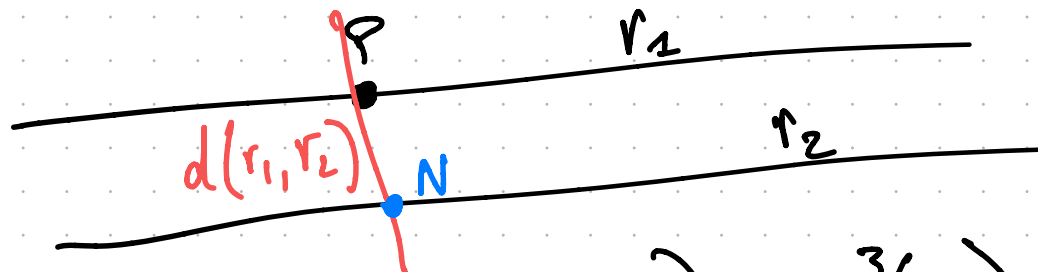
valore di τ tale che $\underbrace{a(x_0 + \tau a) + b(y_0 + \tau b) = c}_{\text{perché } N \in r}$

Quindi calcolo $\tau = \frac{c - ax_0 - by_0}{a^2 + b^2}$

Quindi $d(P, r) := d(P, N) = \left\| \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x_0 + \frac{c - ax_0 - by_0}{a^2 + b^2} a \\ y_0 + \frac{c - ax_0 - by_0}{a^2 + b^2} b \end{pmatrix} \right\|$

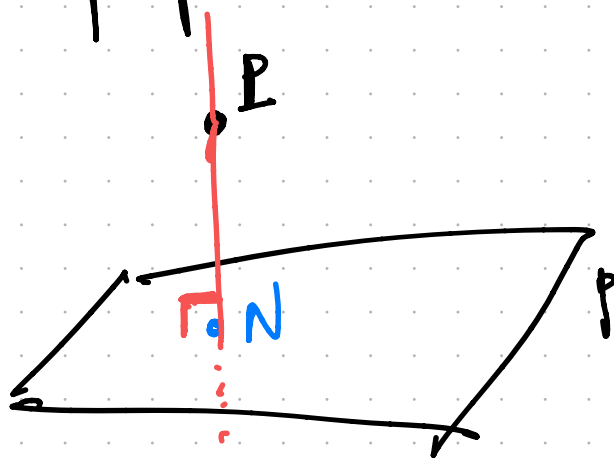
$= \left\| \begin{pmatrix} -a \left(\frac{c - ax_0 - by_0}{a^2 + b^2} \right) \\ -b \left(\frac{c - ax_0 - by_0}{a^2 + b^2} \right) \end{pmatrix} \right\| = \frac{|ax_0 + by_0 - c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$

Def. (Distanza tra rette **PARALLELE**) $r_1, r_2 \in \mathbb{E}^2(\mathbb{R})$
 $\Rightarrow d(r_1, r_2) := d(P \in r_1, r_2)$ per un $P \in r_1$ qualsiasi.



Def: (DISTANZA PUNTO-PIANO). $\mathbb{E}^3(\mathbb{R}) \ni P, p$.

Definiamo $d(P, p) := d(P, N)$ dove N è quel punto del piano p che è intersezione tra il piano p e la retta perpendicolare a p passante per P .



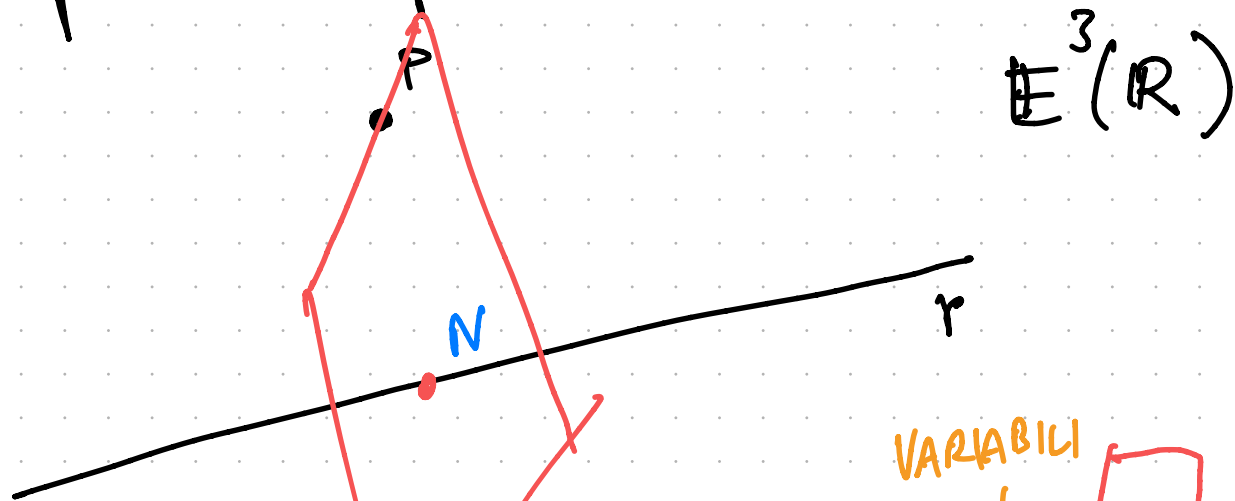
Prop.: $P = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix} \in \mathbb{E}^3(\mathbb{R})$, $p \subset \mathbb{E}^3(\mathbb{R})$ con eq: $ax + by + cz = d$

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



Dim: uguale a prima.

Def: P, r in $\mathbb{E}^3(\mathbb{R})$, $d(P, r) := d(P, N)$ dove N è il punto di intersezione tra r e il piano perpendicolare ad r passante per P



PROP | $P = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix} \in \mathbb{E}^3(\mathbb{R}), r \subset \mathbb{E}^3(\mathbb{R}) :$

$$\begin{cases} x = \tilde{x} + t\lambda \\ y = \tilde{y} + t\mu \\ z = \tilde{z} + t\nu \end{cases}$$

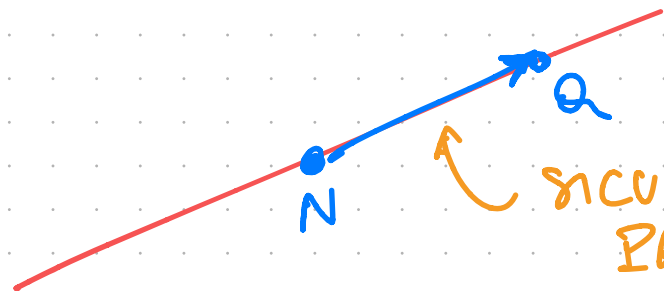
VARIABILI (pointing to $\tilde{x}, \tilde{y}, \tilde{z}$)
PARAMETRO (pointing to t)
COEFFICIENTI (pointing to λ, μ, ν)
(M) (pointing to μ)
(N) (pointing to ν)

Allora:

SONO LE
COORDINATE
DI Q

$$d(P, r) = \frac{\sqrt{\left(v(y_0 - \tilde{y}) - \mu(z_0 - \tilde{z})\right)^2 + \left(v(x_0 - \tilde{x}) - \lambda(z_0 - \tilde{z})\right)^2 + \left(\mu(x_0 - \tilde{x}) - \lambda(y_0 - \tilde{y})\right)^2}}{\sqrt{\lambda^2 + \mu^2 + v^2}}$$

Dim: Ssa $Q := \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \\ \tilde{z} \end{pmatrix} \in r$, sappiamo che $\overrightarrow{NP} = \overrightarrow{NQ} + \overrightarrow{QP}$.
 Osserviamo che i vettori $\overrightarrow{NQ}$ e $\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ v \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ sono
 linearmente dipendenti perché $\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ v \end{pmatrix}$ genera la
 giacitura di r , mentre N, Q sono due punti di r .



SICURAMENTE È
 PROPORTIONALE AD
 OGNI VETTORE CHE
 GENERA LA GIACITURA

$$0 = \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{NQ} = \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge (\overrightarrow{NP} - \overrightarrow{QP}) = \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{NP} - \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{QP}$$

Quindi: $\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{NP} \stackrel{\square}{=} \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{QP}$

$\overrightarrow{NP}$ e $\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix}$ sono PERPENDICOLARI
(= ORTOG.)
Allora $\theta = 90^\circ = \pi/2$

LA SUA NORMA È:

$$\left\| \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{NP} \right\| = \sqrt{\lambda^2 + \mu^2 + \nu^2} \cdot \|\overrightarrow{NP}\| \cdot \underbrace{\sin(\text{angolo compreso})}_{=1}$$

$$= \sqrt{\lambda^2 + \mu^2 + \nu^2} \cdot d(P, r)$$

Corrisponde
a $t=0$ nell'eq.
PARAMETRICA di r

$$r = \text{Span}\left\{ \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \right\}$$

Quindi:
 $d(P, r) =$

$$\frac{\left\| \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{NP} \right\| \stackrel{\text{USO}}{\stackrel{\square}{=}} \left\| \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \overrightarrow{QP} \right\|}{\sqrt{\lambda^2 + \mu^2 + \nu^2}}$$

$$= \frac{\left\| \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} x_0 - \bar{x} \\ y_0 - \bar{y} \\ z_0 - \bar{z} \end{pmatrix} \right\|}{\sqrt{\lambda^2 + \mu^2 + \nu^2}}$$

DEF di PRODOTTO VETT
E di NORMA

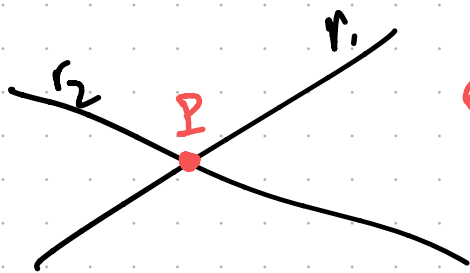
ENUNCIATO ✓
della
PROPOSIZIONE $\square$

La retta r ha bisogno di due dati:

1. un punto di riferimento iniziale, cioè $Q = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix}$ che corrisponde a $t=0$.
2. una direzione in cui muoversi, cioè un vettore che ne genera la giacitura, in questo caso $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$.

§ DISTANZA TRA DUE RETTE in $\mathbb{E}^3(\mathbb{R})$: r_1, r_2 RETTE.

• Se sono parallele, vedi distanza tra rette in $\mathbb{E}^2$.
Assumiamo che NON siano parallele. Se hanno intersezione
non vuota, allora diciamo che $d(r_1, r_2) =$



$$d(r_1, r_2) = d(P, P) = 0.$$

Lemma: r_1, r_2 RETTE di $\mathbb{E}^3(\mathbb{R})$ non complanari, $\Rightarrow$

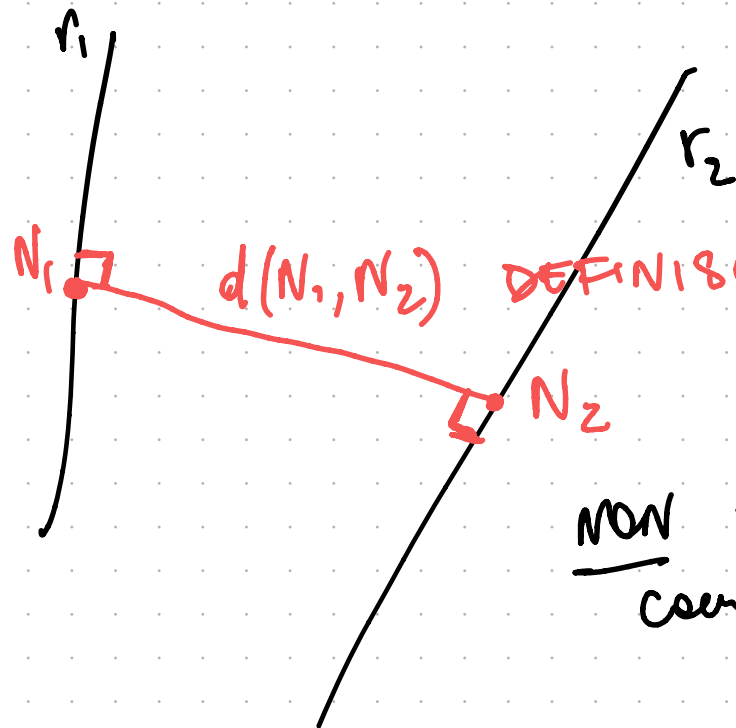
ESISTONO e sono UNICI due punti

$$N_1 \in r_1$$

$$N_2 \in r_2$$

tale che la retta passante per N_1 e N_2 sia
perpendicolare a r_1 e anche a r_2 .

E allora definiamo $d(r_1, r_2) := d(N_1, N_2)$



DEFINISCE $d(r_1, r_2)$ ed è la più piccola
tra le distanze $d(P_1, P_2)$
con $P_1 \in r_1, P_2 \in r_2$.

NON sono
complanari (sono sghembe)

Dim. $V_i \in \mathbb{R}^3$ vettore che genera generatore di $r_i, (i=1,2)$
Allora V_1 e V_2 sono LIN. INDIP. per ipotesi

Quindi $v_1 \wedge v_2 \neq 0$ e $v_i \perp (v_1 \wedge v_2)$ ($i=1,2$)

Basta considerare il piano p che contiene r_1
ed ha direzione $= \text{Span}\{v_1, v_1 \wedge v_2\}$

Quindi $\begin{cases} N_2 := p \cap r_2 \\ N_1 := r_1 \cap \end{cases} \left\{ \begin{array}{l} \text{retta contenuta in } p \text{ perpendic} \\ \text{ad } r_1 \text{ e passante per } N_2 \end{array} \right\}$

Allora

La retta gener. da $\overrightarrow{N_1 N_2}$ è perpendicolare sia a r_1 che a r_2 .

Prop.: $r_1, r_2 \subset \mathbb{E}^3(\mathbb{R})$ NON COMPLANARI

$$r_1: Q_1 + tv_1$$

$$r_2: Q_2 + tv_2$$

Allora

$$d(r_1, r_2) := d(N_1, N_2) = | \langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{Q_1 Q_2} \rangle |$$

QUESTI DUE CONTRIBUTI
VENGONO ANNULLATI DAL PRODOTTO SCALARE

Dim.: Osserviamo che $\overrightarrow{Q_1 Q_2} = \overrightarrow{Q_1 N_1} + \overrightarrow{N_1 N_2} + \overrightarrow{N_2 Q_2}$

Seccome $\overrightarrow{Q_i N_i}$ e v_i sono LIN. DIP. $\forall i=1,2$, allora
CANONICO PER LEMMA SOPRA

$$\overrightarrow{Q_i N_i} \perp v_1 \wedge v_2 \quad \forall i=1,2.$$

Allora $\langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{Q_1 Q_2} \rangle \stackrel{(*)}{=} \langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{N_1 N_2} \rangle$

$$= \pm \|v_1 \wedge v_2\| \cdot \|\overrightarrow{N_1 N_2}\|$$

da cui segue l'enunciato $\square$

$$\langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{Q_1 Q_2} \rangle = \langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{Q_1 N_1} + \overrightarrow{N_1 N_2} + \overrightarrow{N_2 Q_2} \rangle$$

$$\stackrel{\text{DISTRIB.}}{=} \langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{Q_1 N_1} \rangle + \langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{N_1 N_2} \rangle + \langle v_1 \wedge v_2, \overrightarrow{N_2 Q_2} \rangle$$

$\overrightarrow{Q_1 N_1} = 0$

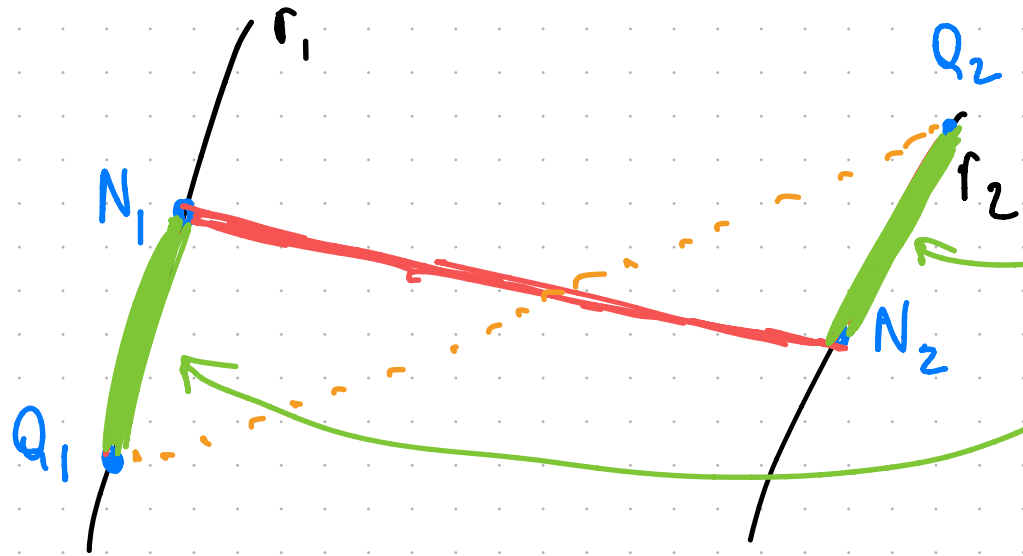
perché $v_1 \wedge v_2 \perp \overrightarrow{Q_1 N_1}$

$\overrightarrow{N_2 Q_2} = 0$
perché $v_1 \wedge v_2 \perp \overrightarrow{N_2 Q_2}$

perché $v_1 \perp v_1 \wedge v_2$ per le proprietà del prodotto vettoriale

e la giacitura di $r_i = \text{Span}(v_i)$, e $Q_i, N_i \in r_i$, quindi $\overrightarrow{Q_i N_i} \in$

LIN. DIP. con V_1 il quale è ortogonale a $V_1 \wedge V_2$.



QUESTI CONTRIBUTI
VENGONO ANNULLATI
GRAZIE AL PRODOTTO
SCALARE, E RIMANE
SOLO IL CONTRIBUTO DI
 $\vec{N}_1 \cdot \vec{N}_2$, IL QUALE È
CANONICO (NON
DIPENDE DALLA
PARAMETRIZZAZIONE).

□