

Esercizi Di Geometria 1

SETTIMANA 2
(3 – 9 Ottobre 2016)

Esercizio 1. Verificare che

$$(\vec{OA}_1 + \vec{OA}_2) + \vec{OA}_3 = \vec{OA}_1 + (\vec{OA}_2 + \vec{OA}_3)$$

quando tre dei punti O, A_1, A_2, A_3 sono allineati.

Esercizio 2. Sia $\mathcal{B} := \{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$ una terna di vettori non complanari in \mathcal{V}_O^3 . Seguendo la traccia di quanto fatto nel piano, si definisca una funzione $F_{\mathcal{B}} : \mathcal{V}_O^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ e una somma ed un prodotto per scalari su \mathbf{R}^3 in modo che $F_{\mathcal{B}}$ sia un *isomorfismo* di spazi vettoriali, ovvero sia bigettiva e rispetti la somma ed il prodotto per scalari:

$$F_{\mathcal{B}}(\vec{OA}_1 + \vec{OA}_2) = F_{\mathcal{B}}(\vec{OA}_1) + F_{\mathcal{B}}(\vec{OA}_2) \quad F_{\mathcal{B}}(\lambda \vec{OA}) = \lambda F_{\mathcal{B}}(\vec{OA})$$

per ogni $\lambda \in \mathbf{R}$, $\vec{OA}_1, \vec{OA}_2, \vec{OA} \in \mathcal{V}_O^3$.

Esercizio 3. Sia $\mathcal{B} = \{\vec{i}, \vec{j}\}$ una base di \mathcal{V}_O^2 e si considerino i vettori geometrici $\vec{OA}_a := 2\vec{i} + a\vec{j}$ e $\vec{OB} := \vec{i} - \vec{j}$, dove $a \in \mathbf{R}$. Trovare per quali $a \in \mathbf{R}$ i due vettori non sono proporzionali, e per quei valori si calcolino le coordinate di $\vec{OC} := \vec{i} + 2\vec{j}$ rispetto alla base $\mathcal{B}_a := \{\vec{OA}_a, \vec{OB}\}$.

Esercizio 4. Sia $\mathcal{B} = \{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$ una base di \mathcal{V}_O^3 . Dati i vettori $\vec{OA} := 2\vec{i} - 3\vec{k}$, $\vec{OB} := 2\vec{j} + 3\vec{k}$ e $\vec{OC} := -\vec{i} - \vec{j} - \vec{k}$, si trovino le coordinate (rispetto a \mathcal{B}) dei vettori $\vec{OD}_1 := \vec{OA} - \vec{OB} - 2\vec{OC}$ e $\vec{OD}_2 := \vec{OB} - \vec{OC}$.

Esercizio 5. Fissato un riferimento affine $RA(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ di \mathcal{A}^3 , si considerino i vettori geometrici $\vec{OA} := 3\vec{i} + \vec{j} - 2\vec{k}$, $\vec{OB} := 2\vec{i} + 3\vec{j} + \vec{k}$ e

$\pi := \text{Span}(\vec{OA}, \vec{OB})$. Verificare che π é un piano. Verificare che la retta r di equazioni parametriche

$$\begin{cases} x = t - 2 \\ y = 3t - 1 \\ z = 2t + 1 \end{cases} \quad (t \in \mathbb{R})$$

é contenuta nel piano π .

Esercizio 6. Data una base $\mathcal{B} := \{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$ di \mathcal{V}_O^3 , dimostrare che i tre vettori geometrici

$$\vec{OA} := \vec{i} + \vec{j}, \quad \vec{OB} := \vec{j} + \vec{k}, \quad \vec{OC} := \vec{i} + \vec{k}$$

non sono complanari.

Esercizio 7. Sia $\mathcal{B} = \{\vec{i}, \vec{j}\}$ una base di \mathcal{V}_O^2 , e si considerino i due vettori geometrici $\vec{OA} := \vec{i} + 2\vec{j}$ ed $\vec{OB} := 2\vec{i} - \vec{j}$. Verificare che \vec{OA} e \vec{OB} non sono proporzionali, e trovare le coordinate di $\vec{OC} := \vec{i} + 3\vec{j}$ rispetto alla base $\mathcal{B}' := \{\vec{OA}, \vec{OB}\}$.

Esercizio 8. Fissata una base $\mathcal{B} = \{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$ di \mathcal{V}_O^3 , si considerino i vettori geometrici $\vec{OA} := \vec{i} + 2\vec{j} - \vec{k}$ e $\vec{OB} := 2\vec{i} + \vec{j} + \vec{k}$ e si consideri anche $\pi := \text{Span}(\vec{OA}, \vec{OB})$. Si verifichi che π é un piano. Trovare per quali valori di $k \in \mathbb{R}$ (se ne esistono) la retta r_k di equazione parametrica

$$\begin{cases} x = 3 + (k+1)t \\ y = 3 + k - t \\ z = k + 2t \end{cases}$$

é contenuta nel piano π .

Esercizio 9. Fissato un sistema di riferimento affine $RA(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ di \mathcal{A}^3 , trovare l'equazione parametrica della retta r passante per i due punti di

coordinate rispettivamente $\begin{vmatrix} 1 \\ e \\ \sqrt{2} \end{vmatrix}$ e $\begin{vmatrix} -1 \\ 3e \\ 2\sqrt{2} + \sqrt{3} \end{vmatrix}$. Verificare che $\begin{vmatrix} 3 \\ -e \\ -\sqrt{3} \end{vmatrix} \in r$.

Esercizio 10. Fissato $RA(O, \vec{i}, \vec{j})$ nel piano, si consideri la retta r di equazioni parametriche $x = 1 - 3t$, $y = 2 + t$ ($t \in \mathbb{R}$) e la retta s_a passante per i punti $\begin{vmatrix} 0 \\ a \end{vmatrix}$ e $\begin{vmatrix} 2 \\ -1 \end{vmatrix}$, dove $a \in \mathbb{R}$. Trovare per quali valori di a le rette r ed s_a si intersecano e determinare le coordinate del punto di intersezione (quando esiste).