

Trasformazioni geometriche del piano cartesiano

Se applichiamo a ciascun punto di una curva γ di equazione $F(x; y)=0$ una stessa trasformazione geometrica t , la curva γ viene trasformata in una nuova curva γ' .

Tale curva avrà un'equazione $G(x; y)=0$ che, in generale, sarà diversa da quella di γ .

Teorema per ricavare l'equazione di γ' partendo da quella di γ (s.d.):

Sia γ una curva di equazione $F(x; y)=0$ e sia t una trasformazione espressa mediante il seguente sistema

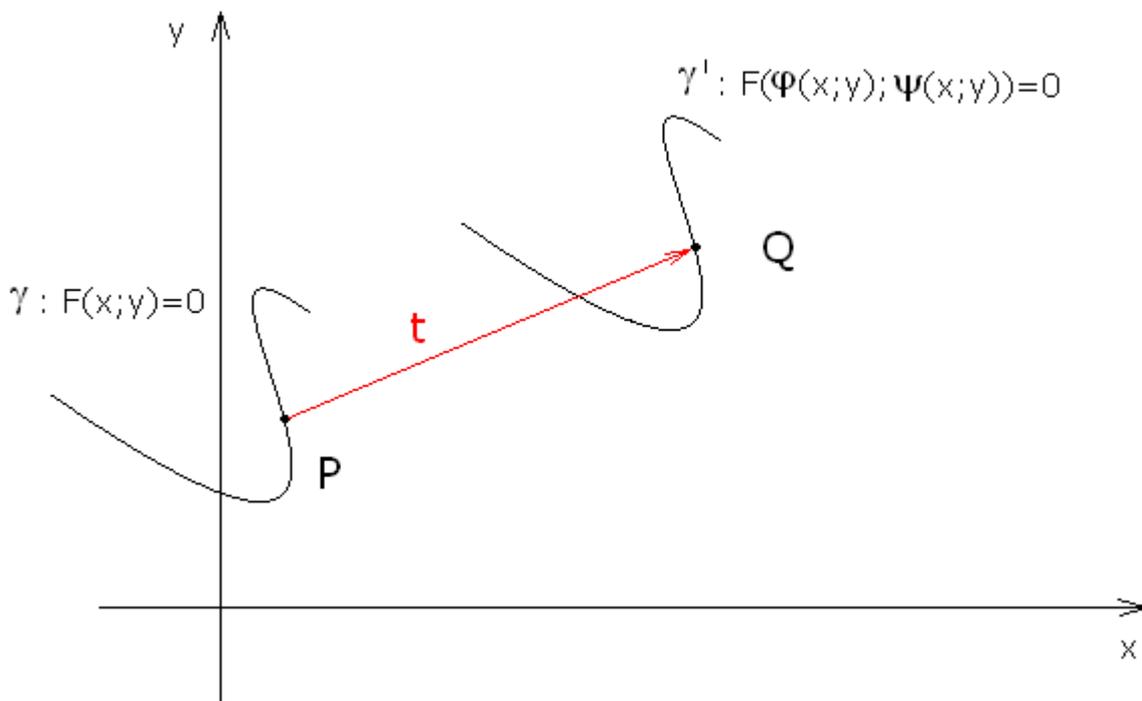
$$t: \begin{cases} x' = f(x; y) \\ y' = g(x; y) \end{cases}$$

e sia

$$t^{-1}: \begin{cases} x' = \varphi(x; y) \\ y' = \psi(x; y) \end{cases}$$

la sua inversa.

Allora l'equazione della curva $\gamma' = t(\gamma)$ si ottiene dall'equazione $F(x; y)=0$ di γ sostituendo al posto di x e di y rispettivamente le espressioni $\varphi(x; y)$ e $\psi(x; y)$ dell'ascissa e dell'ordinata del trasformato di un generico punto $(x; y)$ rispetto a t^{-1} .



Definizione - La sostituzione $\begin{bmatrix} x \rightarrow \varphi(x; y) \\ y \rightarrow \psi(x; y) \end{bmatrix}$ è detta **sostituzione associata** alla

trasformazione t definita dal sistema $t: \begin{cases} x' = f(x; y) \\ y' = g(x; y) \end{cases}$ e permette di ottenere l'equazione della curva γ' a partire da quella della curva γ .

Esempi

1. Traslazione della circonferenza $x^2 + y^2 + 4x = 0$ secondo il vettore $v = 2 u_x - 3 u_y$.

Il sistema di trasformazione è questo $t: \begin{cases} x' = f(x; y) = x + 2 \\ y' = g(x; y) = y - 3 \end{cases}$

Si ricava la trasformazione inversa $t^{-1}: \begin{cases} x' = \varphi(x; y) = x - 2 \\ y' = \psi(x; y) = y + 3 \end{cases}$ e quindi la

sostituzione associata $\begin{bmatrix} x \rightarrow x - 2 \\ y \rightarrow y + 3 \end{bmatrix}$, da cui si ottiene:

$$\mathbf{x^2 + y^2 + 4x = 0} \xrightarrow[\begin{smallmatrix} [x \rightarrow x - 2] \\ [y \rightarrow y + 3] \end{smallmatrix}]{t} (x-2)^2 + (y+3)^2 + 4(x-2) = 0$$

$$\rightarrow \mathbf{x^2 + y^2 + 6y + 5 = 0}$$

2. Simmetria centrale della parabola $y = x^2 - 6x$ rispetto al punto $C(4; 0)$.

Il sistema di trasformazione è questo $\sigma_c: \begin{cases} x' = 2x_c - x = 8 - x \\ y' = 2y_c - y = -y \end{cases}$

Si ricava la trasformazione inversa $\sigma_c^{-1}: \begin{cases} x' = 2x_c - x = 8 - x \\ y' = 2y_c - y = -y \end{cases}$ e quindi la

sostituzione associata $\begin{bmatrix} x \rightarrow 8 - x \\ y \rightarrow -y \end{bmatrix}$, da cui si ottiene:

$$\mathbf{y = x^2 - 6x} \xrightarrow[\begin{smallmatrix} [x \rightarrow 8 - x] \\ [y \rightarrow -y] \end{smallmatrix}]{\sigma_c} (-y) = (8-x)^2 - 6(8-x) \rightarrow \mathbf{y = -x^2 + 10x - 16}$$

3. Simmetria assiale della circonferenza $x^2 + y^2 = 4$ rispetto all'asse $2x - y - 6 = 0$.

Occorre lavorare un po' per trovare il sistema di trasformazione $\sigma_a : \begin{cases} x' = f(x; y) \\ y' = g(x; y) \end{cases}$

Consideriamo il generico punto del piano $P(x; y)$ ed il suo simmetrico rispetto all'asse $P'(x'; y')$. Allora il coefficiente angolare della retta PP' è $m_{pp'} = \frac{y' - y}{x' - x}$.

Sappiamo che $m_{pp'} = -\frac{1}{m_a} = -\frac{1}{2}$ (nel nostro caso). Allora $\frac{y' - y}{x' - x} = -\frac{1}{2}$

Consideriamo il punto medio del segmento PP' : $M\left(\frac{x + x'}{2}; \frac{y + y'}{2}\right)$. Tale punto

appartiene all'asse di simmetria e quindi $2 \cdot \frac{x + x'}{2} - \frac{y + y'}{2} - 6 = 0$.

Per trovare il sistema della trasformazione risolviamo, rispetto a x' e a y' , il seguente sistema:

$$\begin{cases} \frac{y' - y}{x' - x} = -\frac{1}{2} \\ 2 \cdot \frac{x + x'}{2} - \frac{y + y'}{2} - 6 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 2 \cdot (y' - y) = -(x' - x) \\ 2 \cdot (x + x') - (y + y') - 12 = 0 \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} 2x' - y' = -2x + y + 12 \\ x' + 2y' = x + 2y \end{cases} \quad \text{Applicando il m. di Cramer: } \Delta = \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 5,$$

$$\Delta_x = \begin{vmatrix} -2x + y + 12 & -1 \\ x + 2y & 2 \end{vmatrix} = -3x + 4y + 24 \quad \text{e} \quad \Delta_y = \begin{vmatrix} 2 & -2x + y + 12 \\ 1 & x + 2y \end{vmatrix} = 4x + 3y - 12$$

$$\text{Si ricava } \sigma_a \equiv \sigma_a^{-1} : \begin{cases} x' = \frac{-3x + 4y + 24}{5} \\ y' = \frac{4x + 3y + 12}{5} \end{cases} \quad (\text{la s. assiale è involutoria}).$$

La sostituzione associata è pertanto $\begin{bmatrix} x \rightarrow \frac{-3x + 4y + 24}{5} \\ y \rightarrow \frac{4x + 3y + 12}{5} \end{bmatrix}$, da cui si ottiene:

$$\mathbf{x^2 + y^2 = 4} \xrightarrow{\sigma_a} \left(\frac{-3x + 4y + 24}{5} \right)^2 + \left(\frac{4x + 3y + 12}{5} \right)^2 = 4 \rightarrow$$

$$\begin{bmatrix} x \rightarrow \frac{-3x + 4y + 24}{5} \\ y \rightarrow \frac{4x + 3y + 12}{5} \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow x^2 + y^2 - \frac{240}{25}x + \frac{120}{25}y + \frac{620}{25} = 0 \rightarrow x^2 + y^2 - 9,6x + 4,8y + 24,8 = 0$$

ASSI particolari

simmetria	asse	eq. asse	simmetria	sostituzione	$F'(x; y) = 0$
σ_x	asse x	$y = 0$	$\begin{cases} x' = x \\ y' = -y \end{cases}$	$\begin{bmatrix} x \rightarrow x \\ y \rightarrow -y \end{bmatrix}$	$F(x; -y) = 0$
σ_y	asse y	$x = 0$	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = y \end{cases}$	$\begin{bmatrix} x \rightarrow -x \\ y \rightarrow y \end{bmatrix}$	$F(-x; y) = 0$
$\sigma_{y=k}$	// asse x	$y = k$	$\begin{cases} x' = x \\ y' = 2k - y \end{cases}$	$\begin{bmatrix} x \rightarrow x \\ y \rightarrow 2k - y \end{bmatrix}$	$F(x; 2k - y) = 0$
$\sigma_{x=h}$	// asse y	$x = h$	$\begin{cases} x' = 2h - x \\ y' = y \end{cases}$	$\begin{bmatrix} x \rightarrow 2h - x \\ y \rightarrow y \end{bmatrix}$	$F(2h - x; y) = 0$
$\sigma_{y=x}$	bisettrice 1°-3° q.	$y = x$	$\begin{cases} x' = y \\ y' = x \end{cases}$	$\begin{bmatrix} x \rightarrow y \\ y \rightarrow x \end{bmatrix}$	$F(y; x) = 0$
$\sigma_{y=-x}$	bisettrice 2°-4° q.	$y = -x$	$\begin{cases} x' = -y \\ y' = -x \end{cases}$	$\begin{bmatrix} x \rightarrow -y \\ y \rightarrow -x \end{bmatrix}$	$F(-y; -x) = 0$

4. Rotazione di un punto $P(\rho \cos \theta; \rho \sin \theta)$ di un angolo α rispetto all'origine $O(0; 0)$.

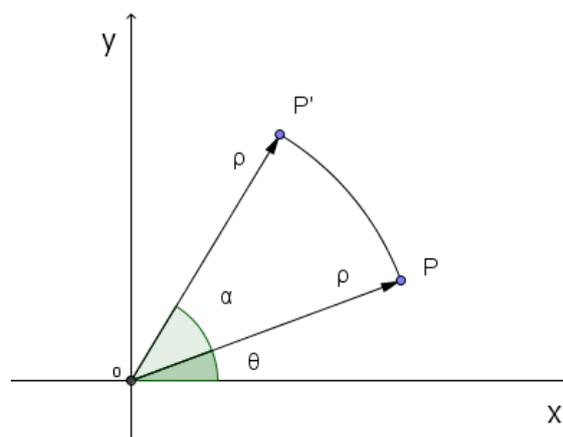
$$r_{O,\alpha} : \begin{cases} x' = x \cos \alpha - y \sin \alpha \\ y' = x \sin \alpha + y \cos \alpha \end{cases}$$

Invertendo (rotazione con stesso centro e angolo $-\alpha$) abbiamo:

$$r_{O,\alpha}^{-1} \equiv r_{O,-\alpha} : \begin{cases} x' = x \cos \alpha + y \sin \alpha \\ y' = -x \sin \alpha + y \cos \alpha \end{cases}$$

da cui la sostituzione:

$$\begin{bmatrix} x \rightarrow x \cos \alpha + y \sin \alpha \\ y \rightarrow -x \sin \alpha + y \cos \alpha \end{bmatrix}$$



5. Omotetia con centro l'origine O(0; 0).

Ad esempio omotetia di un fattore $k = 2$ dell'ellisse $\frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = 1$.

Il sistema di trasformazione è questo $\omega_{0,2} : \begin{cases} x' = 2x \\ y' = 2y \end{cases}$

Si ricava la trasformazione inversa $\omega_{0,2}^{-1} : \begin{cases} x' = \frac{x}{2} \\ y' = \frac{y}{2} \end{cases}$ e quindi la sostituzione

associata $\begin{bmatrix} x \rightarrow \frac{x}{2} \\ y \rightarrow \frac{y}{2} \end{bmatrix}$, da cui si ottiene:

$$\frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = 1 \xrightarrow[\begin{bmatrix} x \rightarrow \frac{x}{2} \\ y \rightarrow \frac{y}{2} \end{bmatrix}]{\omega_{0,2}} \frac{\left(\frac{x}{2}\right)^2}{4} + \frac{\left(\frac{y}{2}\right)^2}{9} = 1 \rightarrow \frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{36} = 1$$

6. Dilatazione (caso particolare di affinità) con centro l'origine O(0; 0).

Ad esempio dilatazione di un fattore 2 secondo x e 5 secondo y dell'ellisse $\frac{x^2}{4} + y^2 = 1$.

Il sistema di trasformazione è questo $\delta : \begin{cases} x' = 2x \\ y' = 5y \end{cases}$

Si ricava la trasformazione inversa $\delta^{-1} : \begin{cases} x' = \frac{x}{2} \\ y' = \frac{y}{5} \end{cases}$ e quindi la sostituzione associata

$\begin{bmatrix} x \rightarrow \frac{x}{2} \\ y \rightarrow \frac{y}{5} \end{bmatrix}$, da cui si ottiene:

$$\frac{x^2}{4} + y^2 = 1 \xrightarrow[\begin{bmatrix} x \rightarrow \frac{x}{2} \\ y \rightarrow \frac{y}{5} \end{bmatrix}]{\delta} \frac{\left(\frac{x}{2}\right)^2}{4} + \left(\frac{y}{5}\right)^2 = 1 \rightarrow \frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{25} = 1$$

7. Affinità o trasformazioni lineari

Si chiama affinità ogni trasformazione di equazioni $t : \begin{cases} x' = a_1x + b_1y + c_1 \\ y' = a_2x + b_2y + c_2 \end{cases}$

con $a_1b_2 - a_2b_1 \neq 0$.

Per trovare la sostituzione occorre risolvere il sistema:

$$t^{-1} : \begin{cases} a_1x + b_1y = x' - c_1 \\ a_2x + b_2y = y' - c_2 \end{cases}$$

OSS 1: la condizione $a_1b_2 - a_2b_1 \neq 0$ occorre perché il sistema della t^{-1} ammetta soluzione (determinante $\neq 0$).

OSS 2: se la figura originaria ha area S allora la figura trasformata con l'affinità ha area S' tale che $\frac{S'}{S} = |a_1b_2 - a_2b_1|$.