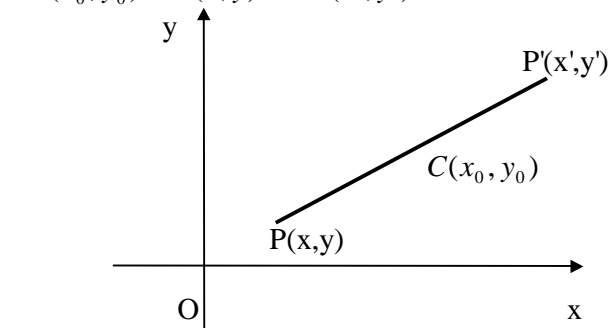


## TRASFORMAZIONI GEOMETRICHE

### Simmetria centrale o equinversione

Si dice simmetria centrale di centro  $C$  la trasformazione di  $\mathbf{R}^2$  in se stesso che porta  $C$  in  $C$  e che ad ogni punto  $P \in \mathbf{R}^2$  diverso da  $C$ , associa il punto  $P' \in \mathbf{R}^2$  tale che  $C$  sia il punto medio del segmento  $PP'$ .

Se  $C(x_0, y_0)$   $P(x, y)$   $P'(x', y')$  si ha



$$\varphi: \begin{cases} \frac{x + x'}{2} = x_0 \\ \frac{y + y'}{2} = y_0 \end{cases}$$

da cui si ottiene

$$\begin{cases} x' = 2x_0 - x \\ y' = 2y_0 - y \end{cases} \quad \det A = 1$$

che rappresenta una simmetria centrale di centro  $C$  che è l'unico punto unito della trasformazione.

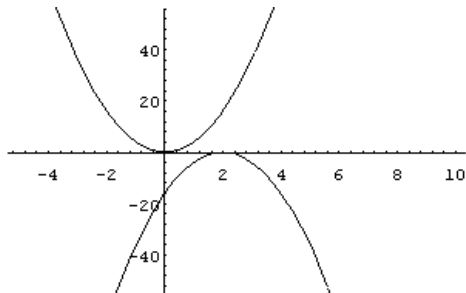
$$\text{Se } x_0 = y_0 = 0 \text{ si ottiene: } \begin{cases} x' = -x \\ y' = -y \end{cases} \quad \det A = 1$$

Che sono le equazioni della **simmetria rispetto all'origine**.

Per verificare se due curve:  $\Gamma: y = f(x)$  e  $\Gamma': y = f_1(x)$  possiedono un centro di simmetria  $C(x_0, y_0)$  si pone nella equazione  $y = f_1(x)$  al posto di  $x$  ( $2x_0 - x$ ) ed al posto di  $y$  ( $2y_0 - y$ ) e si uguaglia la funzione ottenuta alla  $f(x)$  data.

Successivamente, mediante il principio di identità dei polinomi si ricavano i valori dei coefficienti  $x_0$  e  $y_0$  che soddisfano il sistema.

### Esempio



Determinare il centro di simmetria delle parabole

$$\Gamma : y = 4x^2$$

$$\Gamma' : y = -4x^2 + 16x - 16$$

Sostituendo nella prima si ha

$$2y_0 - y = 4(2x_0 - x)^2 \quad \text{e sviluppando, si ha}$$

$$y = -4x^2 + 16x_0x - 16x_0^2 + 2y_0 \quad \text{che, confrontata con } \Gamma' \text{ fornisce il sistema}$$

$$\begin{cases} 16 = 16x_0 & x_0 = 1 \\ -16x_0^2 + 2y_0 = -16 & y_0 = 0 \end{cases}$$

Le curve date hanno quindi come punto di simmetria  $P(1, 0)$ .

### Centro di simmetria di una curva

Per determinare il centro di simmetria della curva  $\Gamma : y = \frac{4x+11}{x+2}$  operiamo nel seguente

modo:

$$xy - 4x + 2y - 11 = 0 \quad (2)$$

$$(2h-x)(2k-y) - 4(2h-x) + 2(2k-y) - 11 = 0$$

$$4hk - 2hy - 2kx + xy - 8h + 4x + 4k - 2y - 11 = 0$$

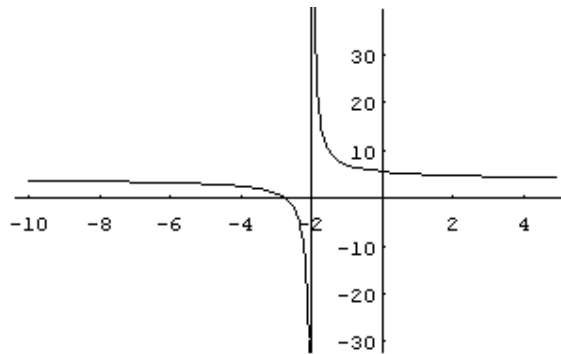
$$xy - (2k-4)x + 2(-h-1)y + 4hk - 8h + 4k - 11 = 0$$

che confrontata con la (2) fornisce

$$2k - 4 = 4 \quad k = 4$$

$$-2h - 2 = 2 \quad h = -2$$

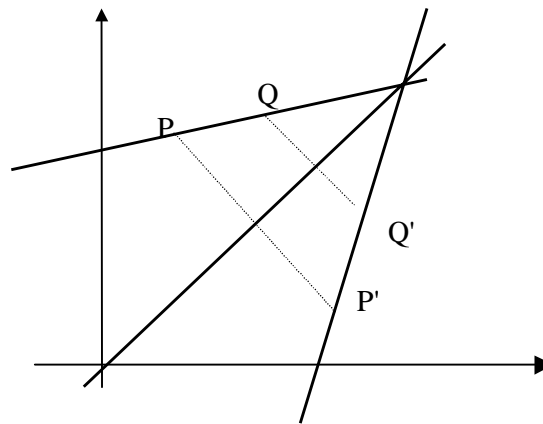
Il centro di simmetria sarà quindi il punto  $C(-2, 4)$ .



**Nota:** - Per rendere più semplice lo studio di una curva, quando questa possiede un centro  $C$  di simmetria, si effettua una traslazione di assi che porta l'origine in  $C$ .

### Simmetrie assiali

**Definizione** - Si chiama simmetria assiale ogni isometria che trasforma un punto  $P$  nel punto  $P'$  simmetrico di  $P$  rispetto ad una retta prefissata, detta asse di simmetria.

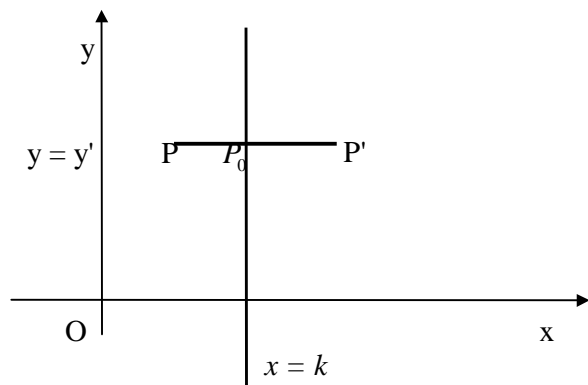


Ne segue che l'asse di simmetria è il luogo di punti uniti, inoltre punti corrispondenti sono equidistanti dall'asse.

### Simmetria rispetto alla retta $s$ di equazione $x = k$ .

Sia  $s$  una retta parallela all'asse  $y$  e  $P'(x',y')$  il simmetrico di  $P(x,y)$  rispetto alla retta  $s$

Osservando il grafico si ha:



essendo  $P_0$  il punto medio di  $PP'$  si ha

$$\begin{cases} x_0 = \frac{x+x'}{2} \\ y = y' \end{cases} \quad \text{dove } x_0 = k$$

e quindi

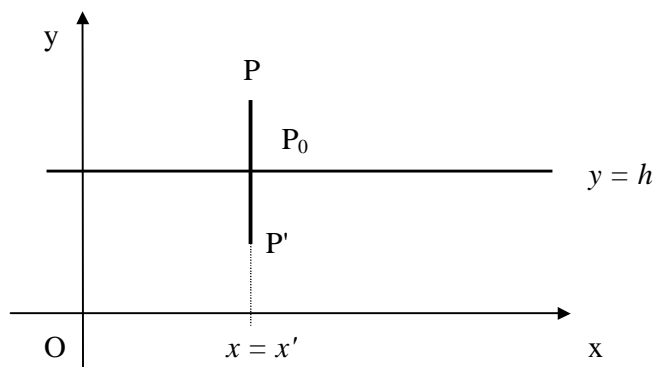
$$\begin{cases} x' = 2k - x \\ y' = y \end{cases} \quad \det A = -1$$

Se  $k = 0$  si ha la **simmetria rispetto all'asse y** di equazioni

$$\begin{cases} x' = -x \\ y' = y \end{cases} \quad \det A = -1$$

**Simmetria rispetto alla retta r di equazione  $y = h$**

Dal grafico si ha



$$\begin{cases} y_0 = \frac{y + y'}{2} \\ x' = x \end{cases} \quad \text{dove } y_0 = h$$

e quindi

$$\begin{cases} x' = x \\ y' = 2h - y \end{cases} \quad \det A = -1$$

Se  $h = 0$  si ha la **simmetria rispetto all'asse x** di equazioni

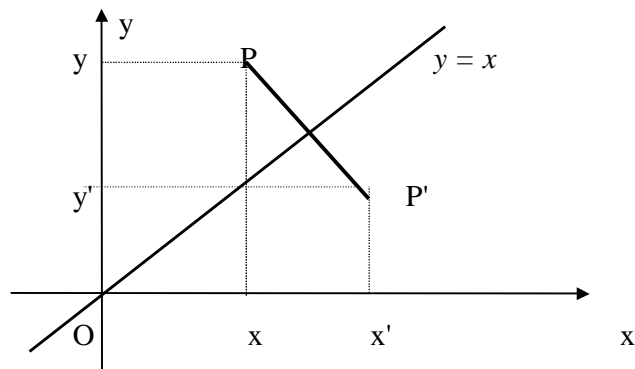
$$\begin{cases} x' = x \\ y' = -y \end{cases} \quad \det A = -1$$

### Simmetria rispetto alla bisettrice $y = x$

Si dice simmetria assiale di asse  $y = x$  l'isometria di equazione

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = x \end{cases} \quad \det A = -1$$

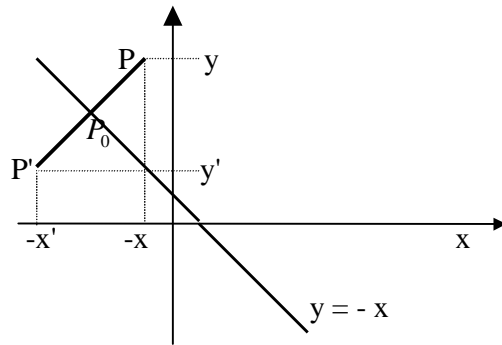
come è facile osservare dal grafico.



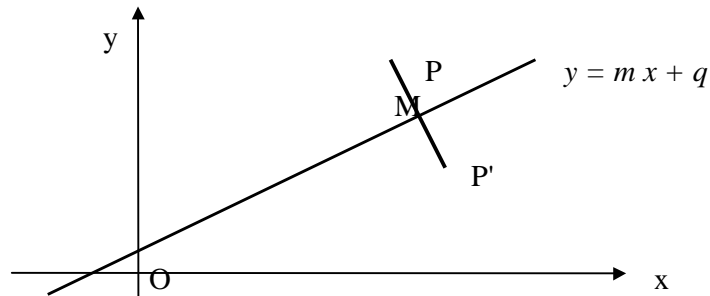
### Simmetria rispetto alla bisettrice $y = -x$

Si dice simmetria assiale di asse la retta  $y = -x$  l'isometria di equazione

$$\begin{cases} x' = -y \\ y' = -x \end{cases} \quad \det A = -1$$



**Simmetria rispetto alla retta r:  $y = m x + q$**



osserviamo che due punti  $P(x, y)$  e  $P'(x', y')$  sono simmetrici rispetto alla retta  $r$  se si verificano le seguenti condizioni:

- il punto  $M\left[\frac{1}{2}(x+x'); \frac{1}{2}(y+y')\right] \in r$
- $P$  e  $P'$  appartengono alla retta perpendicolare ad  $r$ .

Queste condizioni si traducono nelle equazioni:

$$\begin{cases} \frac{1}{2}(y+y') = m \cdot \frac{1}{2}(x+x') + q \\ \frac{y-y'}{x-x'} = -\frac{1}{m} \end{cases}$$

Risolviendo il sistema rispetto a  $x', y'$ , si ottengono le equazioni della simmetria rispetto alla retta  $r$ .

$$x' = \frac{1-m^2}{1+m^2} x + \frac{2m}{1+m^2} y - \frac{2mq}{1+m^2}$$

$$y' = \frac{2m}{1+m^2} x + \frac{1-m^2}{1+m^2} y + \frac{2q}{1+m^2}$$

Come caso particolare si possono, da questa, ricavare le simmetrie rispetto alle bisettrici degli assi.

### Esempio

Scrivere l'equazione della retta  $r'$  simmetrica rispetto alla retta  $s$  di equazione  $x - y - 1 = 0$ , della retta  $r$  di equazione  $3x - y = 0$ .

L'equazione della retta  $s$  si può anche scrivere nella forma  $y = x - 1$ .

Consideriamo il sistema:

$$\begin{cases} \frac{1}{2}(x+x') - \frac{1}{2}(y+y') - 1 = 0 \\ \frac{y-y'}{x-x'} = -1 \end{cases} \quad \text{cioè}$$

$$\begin{cases} -x + y = x' - y' - 2 \\ x + y = x' + y' \end{cases}$$

$$D = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -1 - 1 = -2 \quad D_1 = \begin{vmatrix} x' - y' - 2 & 1 \\ x' + y' & 1 \end{vmatrix}$$

$$D_2 = \begin{vmatrix} -1 & x' - y' - 2 \\ 1 & x' + y' \end{vmatrix} = -x' - y' - x' + y' + 2 = -2x' + 2$$

avremo quindi

$$\begin{cases} x = y' + 1 \\ y = x' - 1 \end{cases}$$

sostituendo nell'equazione della retta  $r$  otteniamo

$$3(y' + 1) - x' + 1 = 0$$

$$x' - 3y' - 4 = 0$$

e tornando alle coordinate correnti avremo:

$$x - 3y - 4 = 0.$$