

Tracciare curve su piani obliqui

Consideriamo un piano inclinato, che attraversa un dato punto $A \equiv (x_a, y_a, z_a)$ e la cui giacitura sia definita dal versore normale $\underline{w} \equiv (w_x, w_y, w_z)$.

Tale piano disterà allora dall'origine (con segno) del valore $d = x_a \cdot w_x + y_a \cdot w_y + z_a \cdot w_z$ e pertanto avrà equazione cartesiana: $OP \cdot \underline{w} = d$ ovvero $x \cdot w_x + y \cdot w_y + z \cdot w_z = d$.

Per tracciare una curva su detto piano, occorre costruire un sistema di riferimento ausiliario riferito al piano medesimo.

Come versore corrispondente alle quote utilizziamo il versore normale dato $\underline{w} \equiv (w_x, w_y, w_z)$.

Come versore \underline{u} corrispondente alle ascisse utilizziamo il versore parallelo al piano orizzontale ed ortogonale a \underline{w} .

Per ottenerlo consideriamo la proiezione ortogonale di \underline{w} sul piano coordinato xy , essa è data dal vettore $(w_x, w_y, 0)$, pertanto il versore richiesto sarà $(-w_y/m, w_x/m, 0)$, dove per m intendiamo il modulo di $(w_x, w_y, 0)$: $m = \sqrt{w_x^2 + w_y^2}$

Per ricavare il terzo \underline{v} versore relativo alle ordinate sfruttiamo il prodotto vettoriale $\underline{w} \wedge \underline{u}$.

$$\begin{vmatrix} \underline{i} & \underline{j} & \underline{k} \\ w_x & w_y & w_z \\ -w_y/m & w_x/m & 0 \end{vmatrix} = \underline{i} * (-w_x * w_z / m) + \underline{j} * (-w_y * w_z / m) + \underline{k} * (m^2 / m)$$

In conclusione la terna di versori che definisce il nuovo sistema è:

$$\underline{u} = (-w_y/m, w_x/m, 0)$$

$$\underline{v} = (-w_x * w_z / m, -w_y * w_z / m, m)$$

$$\underline{w} = (w_x, w_y, w_z)$$

Consideriamo ora una curva parametrica in t , definita sul piano dato, riferita al sistema relativo x_1, y_1 sul piano con origine A ed assi $\underline{u}, \underline{v}$:

$$x_1 = f(t)$$

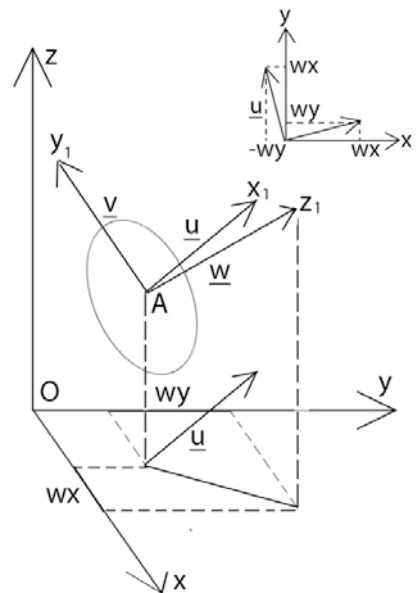
$$y_1 = g(t)$$

Rispetto le coordinate assolute x, y, z il punto generico P della curva avrà equazione: $OP = OA + \underline{u} * f(t) + \underline{v} * g(t)$

$$x = x_a - w_y/m * f(t) - w_x * w_z / m * g(t)$$

$$y = y_a + w_x/m * f(t) - w_y * w_z / m * g(t)$$

$$z = z_a + m * g(t)$$



Nota: se il punto $P \equiv (x, y, z)$. non appartiene al piano, le equazioni di trasformazione si ricavano da:

$$OP = OA + \underline{u} * x_1 + \underline{v} * y_1 + \underline{w} * z_1$$

$$x = x_a - w_y/m * x_1 - w_x * w_z / m * y_1 + w_x * z_1$$

$$y = y_a + w_x/m * x_1 - w_y * w_z / m * y_1 + w_y * z_1$$

$$z = z_a + m * y_1 + w_z * z_1$$

Le trasformazioni inverse (si scambiano righe e colonne):

$$x_1 = -w_y/m * (x - x_a) + w_x/m * (y - y_a)$$

$$y_1 = -w_x * w_z / m * (x - x_a) - w_y * w_z / m * (y - y_a) + m * (z - z_a)$$

$$z_1 = w_x * (x - x_a) + w_y * (y - y_a) + w_z * (z - z_a)$$

Numeri complessi

I numeri complessi non vengono utilizzati direttamente nel linguaggio GDL. Essi corrispondono a vettori bidimensionali, cui viene applicato un prodotto particolare che esprime le rotazioni. Pertanto, invece di consultare ogni volta un prontuario di trigonometria o di calcolo vettoriale, le formule sugli angoli possono essere dedotte con questo metodo.

Un numero complesso si esprime come:

$$a + i*b \equiv (a, b)$$

dove a è la parte reale, da segnare sull'asse x , e b la parte detta immaginaria, da segnare sull'asse y .

Il simbolo i , in questo caso, non esprime un numero, ma piuttosto il versore della coordinata y .

Il prodotto tra due numeri complessi si ricava sommando gli angoli dei due vettori rispetto l'asse x (azimut) e moltiplicandone i moduli. Il numero complesso $0 + i*1 = i = (0, 1)$ moltiplicato per se stesso fornisce dunque: $i*i = (-1, 0) = -1$. Per questo si usa la notazione apparentemente assurda: $i = \sqrt{-1}$, ovvero $i^2 = -1$

Per ricavare la rotazione del vettore (x, y) di an gradi attorno all'origine, basterà allora moltiplicare tale vettore, inteso come numero complesso, per il versore:

$$(\cos(an) , \sin(an)) \equiv \cos(an) + i* \sin(an)$$

In tal modo non varia il modulo di (x, y) , ma il suo azimut cresce di al :

$$(x + i*y) * (\cos(an) + i*\sin(an)) = x*\cos(an) + i*i*y*\sin(an) + i*x*\sin(an) + i*y*\cos(an) = x*\cos(an) - y*\sin(an) + i*(x*\sin(an) + y*\cos(an)) = xr + i*yr$$

Ovvero otteniamo la formula della rotazione, dove i valori xr, yr sono le nuove coordinate del punto ruotato del valore angolare an in senso antiorario:

$$xr = x*\cos(an) - y*\sin(an)$$

$$yr = x*\sin(an) + y*\cos(an)$$

Come ulteriore esercizio calcoliamo:

$$\cos(2*al) \text{ e } \sin(2*al)$$

risulta:

$$(\cos(an) + i* \sin(an)) * (\cos(an) + i* \sin(an)) = (\cos(2*an) , \sin(2*an))$$

Infatti, per effetto della rotazione, l'azimut cresce di al , applicando poi la formula testé trovata sulla rotazione di al , avremo dunque:

$$\cos(2*an) = \cos(an)^2 - \sin(an)^2$$

$$\sin(2*an) = 2 * \cos(an) * \sin(an)$$

In modo analogo si ricavano le formule:

$$\cos(be + an) = \cos(be)*\cos(an) - \sin(be)*\sin(an)$$

$$\sin(be + an) = \cos(be)*\sin(an) + \sin(be)*\cos(an)$$

