

## ISOMETRIE NEL PIANO

**Definizione:** Si chiama *isomeria* (o *congruenza* o *movimento rigido*) piana ogni similitudine di rapporto 1.

Ponendo nelle equazioni (1) e (2) delle similitudini  $k=1$  si hanno le *isometrie*, rispettivamente, *dirette* e *inverse*.

Per  $k=1$  le (1) diventano:

$$(7) \begin{cases} X = x \cos \alpha - y \sin \alpha + p \\ Y = x \sin \alpha + y \cos \alpha + q \end{cases}$$

che sono le equazioni delle *isometrie dirette* o *rototraslazioni*.

Per  $\alpha=0$  si ha la *traslazione*:

$$(8) \begin{cases} X = x + p \\ Y = y + q \end{cases}$$

Per  $p=q=0$  si ha la *rotazione*:

$$(9) \begin{cases} X = x \cos \alpha - y \sin \alpha \\ Y = x \sin \alpha + y \cos \alpha \end{cases}$$

con il centro nell'origine delle coordinate e ampiezza  $\alpha$ .

Per  $\alpha=\pi$ , dalle (9) si hanno le equazioni della *simmetria centrale* di centro O:

$$(10) \begin{cases} X = -x \\ Y = -y \end{cases}$$

Per  $k=1$  le (2) diventano:

$$(11) \begin{cases} X = x \cos \alpha + y \sin \alpha + p \\ Y = x \sin \alpha - y \cos \alpha + q \end{cases}$$

che sono le equazioni delle *isometrie inverse*.

Per  $p=q=\alpha=0$  le (11) ci danno:

$$(12) \begin{cases} X = x \\ Y = -y \end{cases}$$

che sono le equazioni della *simmetria assiale di asse x*.

Per  $p=q=0$  e  $\alpha=\pi$  le (11) ci danno invece:

$$(13) \begin{cases} X = -x \\ Y = y \end{cases}$$

che sono le equazioni della *simmetria assiale di asse y*.

**Osservazione:** Per quanto detto risulta chiaro che le equazioni:

$$(14) \begin{cases} X = ax + by + p \\ Y = cx + dy + q \end{cases}$$

individuano un'isometria sse

$$(15) \begin{cases} a^2 + c^2 = b^2 + d^2 = 1 \\ ab + cd = 0 \end{cases}$$

e che :

- se  $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = 1$ , l'isometria è diretta;
- se invece  $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = -1$ , l'isometria è inversa.