

SISTEMA DI RIFERIMENTO

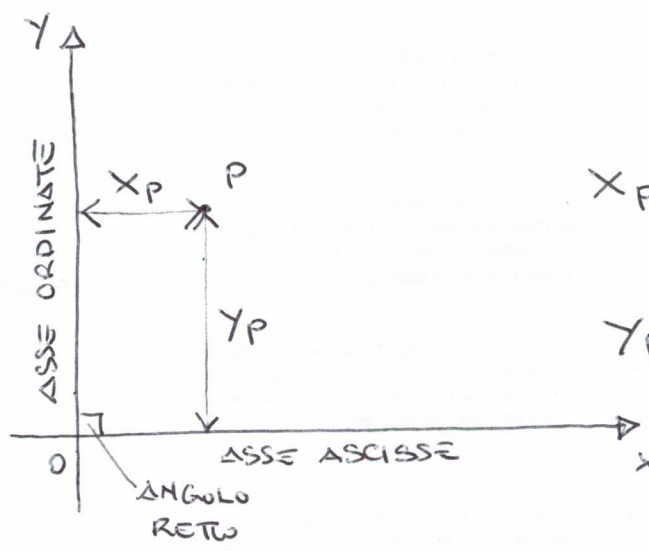
UN SISTEMA DI RIFERIMENTO È UN INSIEME DI PARAMETRI (PRESI A COPPIE O TERNE), DETTI COORDINATE, CHE INDIVIDUANO LA POSIZIONE DEI PUNTI (NEL PIANO O NELLO SPAZIO) -

LE COORDINATE → GRANDEZZE OMOGENEE O ETEROGENEE (DISTANZE, ANGOLI) CON LA FUNZIONE DI INDIVIDUARE LA POSIZIONE DEI PUNTI (PIANO/SPAZIO) -



DEFINIZIONE DEL PUNTO NEL PIANO

▣ SISTEMA CARTESIANO ORTOGONALE



ASSI ⊥

x_p → ASCISSA DEL PUNTO P (DISTANZA DI P DALL'ASSE DELLE ORDINATE)

y_p → ORDINATA DEL PUNTO P (DISTANZA DI P DALL'ASSE DELLE ASCISSE)

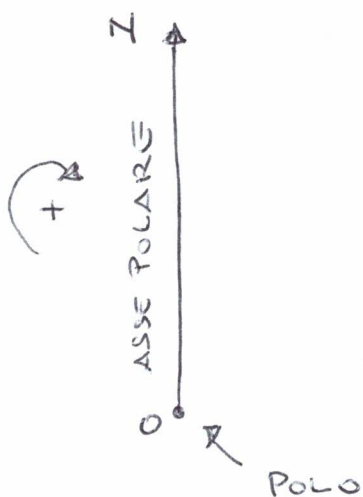
AD OGNI PUNTO VIENE ASSOCIATA, IN MODO BIUNIVOCO, UNA COPPIA DI VALORI OMOGENEI (DISTANZE) DATE DAL VALORE DELL'ASCISSA E DELL'ORDINATA, DETTE COORDINATE CARTESIANE DI P -

$$P \equiv (x_p ; y_p)$$

▣ SISTEMA POLARE

SEMIRETTA ORIENTATA ON NEL PIANO
(ASSE POLARE)

SI CONSIDERA COME POSITIVO IL SENSO ORARIO
(\curvearrowright (DESTROGIRO)) PER LA ROTAZIONE DEI
SEGMENTI.

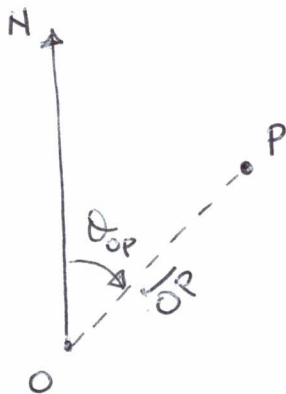


AD OGNI PUNTO P VIENE ASSOCIATA, IN MODO BIUNIVOCO,
UNA COPPIA DI VALORI ETEROGENEI DATI DA UNA DISTANZA
E DA UN ANGOLO $(\overline{OP}; \vartheta_{OP})$, DETTE COORDINATE
POLARI DI P

$$P \equiv (\overline{OP}; \vartheta_{OP})$$

$\overline{OP} \rightarrow$ MODULO \rightarrow DISTANZA TRA P (PUNTO) E O (POLO)

$\vartheta_{OP} \rightarrow$ AZIMUT \rightarrow ANGOLO DESCRITTO DALL'ASSE POLARE
PER SOVRAPPORSI ALLA DIREZIONE \overline{OP} ,
RUOTANDO IN SENSO ORARIO.



• L'AZIMUT ϑ_{OP} È SEMPRE COMPRESO TRA
 0° E 400° -

• I PUNTI CHE HANNO LO STESSO ANGOLO
GIACCONO TUTTI SU UNA RETTA -

• IL MODULO PUÒ VARIARE TRA 0 (ZERO)
($O \equiv P$) E VALORI GRANDISSIMI (P LONTANISSIMO
DA O ORIGINE) -

• I PUNTI CHE HANNO LO STESSO MODULO
GIACCONO SU UN CERCHIO -

\rightarrow LA NOTAZIONE ϑ_{OP} PUÒ ESSERE SOSTITUITA CON
L'ANALOGA (OP) -