

Marco Tarini - Computer Graphics 2024/2025
Università degli Studi di Milano

Vector and Point algebra part 2: prodotto cross



Possibile Libro di testo per questa sezione:
"Mathematics for 3D Game Programming
and Computer Graphics, Third Edition"
Sezione 2.3

63

Prodotto Cross

- ✓ Operazione da due **vettori** a **vettore**

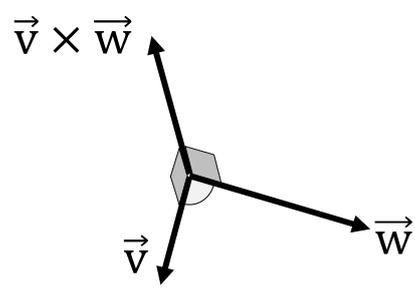
$$\vec{v} \times \vec{w} = \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} w_x \\ w_y \\ w_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_y w_z - v_z w_y \\ v_z w_x - v_x w_z \\ v_x w_y - v_y w_x \end{pmatrix}$$

- ✓ Detto anche:
 - ⇒ Prodotto cross (perché si scrive con la crocetta)
 - ⇒ Prodotto vettoriale (perché restituisce un vettore)
- ✓ Nel codice (librerie, linguaggi...) lo si può trovare scritto come: `cross(v, w)`
- ✓ E' definito solo in \mathbb{R}^3 !



64

Prodotto cross e ortogonalità

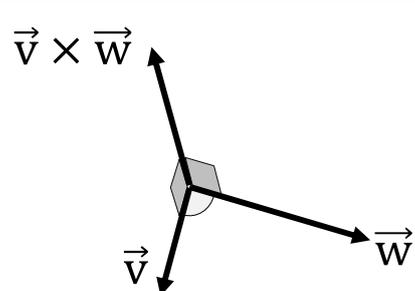


- ✓ Il prodotto cross fra \vec{v} e \vec{w} è sempre ortogonale sia a \vec{v} che a \vec{w}
⇒ Verificare, calcolando il dot fra $\vec{v} \times \vec{w}$ e \vec{v} , oppure \vec{w}
- ✓ Prodotto cross = operazione per generare un vettore ortogonale a due vettore dati



65

Direzione del prodotto cross



- ✓ Il prodotto cross fra \vec{v} e \vec{w} è sempre ortogonale sia a \vec{v} che a \vec{w}
- ✓ Prodotto cross = operazione per generare un vettore ortogonale a due vettore dati



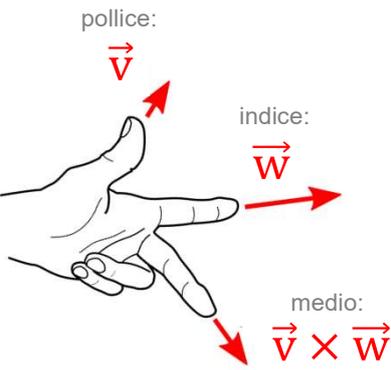
66

Verso del prodotto cross

- ✓ Abbiamo due direzioni ortogonale a due vettori dati (cioè al piano passante per quei due vettori), con due versi opposti.
- ✓ In quale dei due versi sarà orientato il risultato del cross?

✓ Dipende dall'ordine degli operandi!

✓ NB: Bisogna applicare la stessa mano usata per *immaginare* gli assi del sistema di riferimento usato per esprimere i vettori

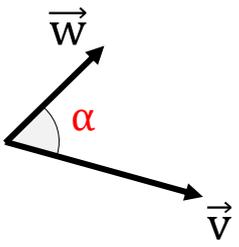


pollice: \vec{v}
indice: \vec{w}
medio: $\vec{v} \times \vec{w}$



67

Lunghezza del prodotto cross


$$\|\vec{v} \times \vec{w}\| = \|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \sin(\alpha)$$

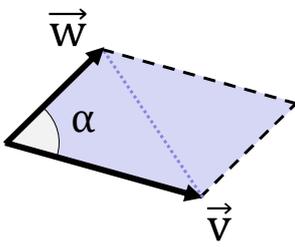
l'angolo fra i due vettori,
che chiaramente è sempre fra 0° e 180°
(fra 0 e π radianti),
quindi il suo seno è positivo (o zero)

se \hat{v} e \hat{w}
sono unitari: $\|\hat{v} \times \hat{w}\| = \sin(\alpha)$



68

Lunghezza del prodotto cross

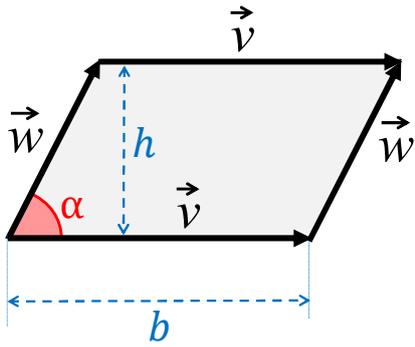

$$\|\vec{v} \times \vec{w}\| = \underbrace{\|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \sin(\alpha)}_{\text{area del parallelogramma}}$$

Nota: quindi, è l'area del parallelogramma
avente per lati \vec{v} e \vec{w}
(cioè la *doppia area* del triangolo
avente quei due lati).
Lo stesso parallelogramma della regola della
somma vettoriale. Infatti...



69

Lunghezza del prodotto cross


$$\|\vec{v} \times \vec{w}\| = \underbrace{\|\vec{v}\|}_{b \text{ base}} \cdot \underbrace{\|\vec{w}\| \sin(\alpha)}_{h \text{ altezza}}$$


70

Prodotto cross, ortogonalità e allineamento

- ✓ Se \vec{v} oppure \vec{w} è degenere (vettori nulli) allora $\vec{v} \times \vec{w}$ è degenere (vettore nullo)
- ✓ Altrimenti:
 - ⇒ $\|\vec{v} \times \vec{w}\| = 0$ sse i due vettori sono allineati
(sono nella stessa direzione, o in direzioni opposte)
- ✓ Siano \hat{v} e \hat{w} due vettori unitari. Allora
 - ⇒ $\hat{v} \times \hat{w}$ è unitario sse \hat{v} e \hat{w} sono ortogonali
 - ⇒ $\hat{v} \times \hat{w}$ è nullo sse \hat{v} e \hat{w} sono coincidenti $\hat{v} = \hat{w}$
oppure opposti $\hat{v} = -\hat{w}$
- ✓ Per qualsiasi vettore \hat{v} ,
 $\hat{v} \times \hat{v} =$ vettore degenere (vettore di zeri)



71

Prodotto cross: alcune proprietà

- ✓ Non commuta, anzi è **anti**commutativo:
$$\vec{v} \times \vec{w} = -\vec{w} \times \vec{v}$$
- ✓ E' lineare, cioè
 - ⇒ Distribuisce con la scalatura:
$$k (\vec{v} \times \vec{w}) = (k \vec{v}) \times \vec{w} = \vec{v} \times (k \vec{w})$$
 - ⇒ Distribuisce con la somma vettoriale:
$$\vec{w} \times (\vec{u} + \vec{v}) = \vec{w} \times \vec{u} + \vec{w} \times \vec{v}$$
$$(\vec{u} + \vec{v}) \times \vec{w} = \vec{u} \times \vec{w} + \vec{v} \times \vec{w}$$



72

Prodotto cross: alcune proprietà

✓ Quindi:

$$\begin{aligned}(-\vec{v}) \times \vec{w} &= \\&= \vec{v} \times (-\vec{w}) \\&= \\&= -(\vec{v} \times \vec{w}) \\&= \\&= \vec{w} \times \vec{v}\end{aligned}$$

✓ Infine, non è associativo: cioè (in generale)

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) \neq (\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$$

