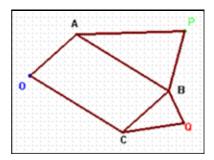
## Laboratorio delle Macchine Matematiche UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI MODENA E REGGIO EMILIA dicentification nel 1175

## Pantografo di Sylvester

- Da quante aste rigide è composto il sistema articolato?
- 2. Quali figure geometriche formano tali aste?
- 3. Caratterizzare i triangoli costruiti su due lati consecutivi misurando e confrontando fra loro le lunghezze dei lati e le ampiezze degli angoli.
- 4. Muovi il sistema articolato. Come si comportano i diversi vertici di tali figure geometriche? Quanti gradi di libertà hanno?



- 5. Sia P il puntatore e Q il tracciatore (i ruoli di puntatore e tracciatore sono in realtà interscambiabili...). Se il puntatore descrive un segmento, qual è la figura descritta dal tracciatore?
- 6. Se il puntatore descrive un triangolo, qual è la figura descritta dal tracciatore?
- 7. Confronta le figure di partenza e quelle tracciate dalla macchina: quali proprietà geometriche delle figure sono conservate (invarianti rispetto alla trasformazione)?
- 8. Quando il puntatore percorre (in un verso determinato) il contorno di una figura, il tracciatore percorre nello stesso verso il contorno della figura corrispondente, oppure no?
- 9. Esistono punti uniti? Rette unite? Rette luogo di punti uniti? Altre figure unite?
- 10. Misura in varie posizioni le distanze PO e QO. Che cosa osservi? Che relazione c'è tra i triangoli PAB, BCQ e POQ? Che cosa puoi osservare riguardo alla ampiezza dell'angolo POQ?
- 11. Togli il sistema articolato dal piano della macchina e disegna un punto P. Se il puntatore fosse in P, dove sarebbe il punto Q segnato dal tracciatore?
- 12. Prova a dare una definizione della trasformazione realizzata (localmente) dalla macchina. Tale trasformazione si chiama *rotazione di centro O e ampiezza PÔQ*.
- 13. Quali caratteristiche della macchina rendono possibile la corrispondenza tra P e Q secondo tale trasformazione?

## **FACOLTATIVO**

- 14. Che forma hanno le regioni piane messe in corrispondenza dalla macchina?
- 15. Prova a disegnarle (si consiglia di far assumere alla macchina le configurazioni limite) tenendo conto dei vincoli fisici.
- 16. Date due figure corrispondenti in questa trasformazione. E' sempre possibile sovrapporre, punto per punto, una figura all'altra?
- 17. In caso affermativo, qual è il movimento più semplice per realizzare lo scopo?