

GEOMETRIA AFFINE

Def: V spazio vettoriale,

$A \subset V$ sottoinsieme si dice uno

spazio affine di dimensione n

se esistono $\underline{v}_0 \in V$ e $W \subseteq V$ sottospazio

tali che $\dim W = n$

$$A = \{ \underline{v} \in V \text{ t.c. } \underline{v} - \underline{v}_0 \in W \}$$

ovvero

$$A = W + \underline{v}_0 = \{ \underline{v} \in V \text{ t.c. } \underline{v} = \underline{w} + \underline{v}_0 \\ \underline{w} \in W \}$$

Esempi: A matrice $m \times n$, $\underline{b} \in \mathbb{R}^m$

sia $A = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.c. } A \underline{x} = \underline{b} \}$

$$\underline{es}: \begin{cases} x + y = 2 \\ x + y - z = 1 \end{cases}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \mathcal{A} &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.c. } A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \text{ t.c. } \begin{cases} x + y = 2 \\ x + y - z = 1 \end{cases} \right\} \end{aligned}$$

Abbiamo visto:

$$S = \left\{ \underline{x} \in \mathbb{R}^n \text{ t.c. } A \underline{x} = 0 \right\} \begin{array}{l} \text{soluzioni} \\ \text{del sistema} \\ \text{lineare omog.} \\ \text{risolto} \end{array}$$

• S è un sottospazio di \mathbb{R}^n di

dimensione: $n - \text{rg} A$

• data una soluzione \underline{x}_0 di $A\underline{x} = \underline{b}$
 ovvero $\underline{x}_0 \in \mathbb{R}^n$ tale che $A\underline{x}_0 = \underline{b}$
 (se esiste!) allora ogni altra soluzione
 di $A\underline{x} = \underline{b}$ è della forma

$$\underline{x}_0 + \underline{y} \quad \text{con} \quad \underline{y} \in S$$

ovvero:

$$A = \underline{x}_0 + S$$

quindi A è uno spazio affine di
 dimensione $n - \text{rg} A$.

Esempio:

$$A^n := \mathbb{R}^n \quad (\text{come insieme})$$

$$A^n = \mathbb{R}^n + \underline{0}$$

spazio
 vettoriale di dim n

Def: se A è uno spazio affine

$$A = \underline{v_0} + W \quad \text{allora } W \text{ si}$$

spazio
vettoriale

dice lo spazio tangente ad A e si
indica con TA

Def: Sia A uno spazio affine di
dim n e sia TA lo spazio tangente

un sottoinsieme $B \subseteq A$ si dice

un sottospazio affine di A se

esistono $\underline{y_0} \in B$ e un sottospazio

$W \subseteq TA$ tali che

$$B = \underline{y_0} + W$$

(ovvero B è uno spazio affine contenuto

in A)

• se $\dim W = 1$ B si dice una
retta affine

• se $\dim W = 2$ B si dice un
piano affine

• se $\dim W = \dim T/A - 1$ B si dice
un iperpiano affine

DEF: gli elementi di uno spazio affine
si dicono punti

$$\begin{cases} V \text{ sp. vett. } A \subseteq V \\ TA \subseteq V, \underline{v}_0 \in V \end{cases}$$

OSS: se $P, Q \in A$ allora per

definizione esistono $\underline{v}, \underline{w} \in T/A$ e \underline{v}_0

tali che $P = \underline{v}_0 + \underline{v}$ $Q = \underline{v}_0 + \underline{w}$

$$P - Q = (\underline{v}_0 + \underline{v}) - (\underline{v}_0 + \underline{w}) =$$

è la somma in V

del vettore $P \in V$

$-Q \in V$

$P + (-Q)$

$$= \cancel{\underline{v}_0} + \underline{v} - \cancel{\underline{v}_0} + \underline{w} = \underbrace{\underline{v}}_{TA} + \underbrace{\underline{w}}_{TA} \in TA$$

mentre $P + Q = \underbrace{\underline{v}_0 + \underline{v} + \underline{v}_0 + \underline{w}}_V \stackrel{?}{\notin} TA$

più precisamente:

$$\underline{v}_0 + \underline{v} + \underline{v}_0 + \underline{w} = 2\underline{v}_0 + \underline{v} + \underline{w} \in TA$$

se e solo se $\underline{v}_0 \in TA$

(perché se $\underbrace{2\underline{v}_0 + \underline{v} + \underline{w}}_{!!} \in TA$ si ha

$$2\underline{v}_0 = \underbrace{\underbrace{\underline{u}}_{TA} - \underbrace{\underline{v}}_{TA} - \underbrace{\underline{w}}_{TA}}_{+, \dots}$$

I/A

Pertanto \bar{c} ben definita:

$$\begin{array}{ccc} A \times A & \longrightarrow & T/A \\ (P, Q) & \longmapsto & P - Q \end{array}$$

$$\begin{array}{ccccc} P & = & Q & + & (P - Q) \\ \uparrow & & \uparrow & & \uparrow \\ A & & A & & T/A \end{array}$$

RETTE AFFINI

A spazio affine di dim n .

$r \subseteq A$ rette affini:

$Tr \subseteq T/A$, $\dim Tr = 1$

pertanto esiste $\underline{v} \in T/A$ tale che

$$Tr = \text{span} \{ \underline{v} \}$$

$P_0 \in r$

$$r := \{ P \in A \text{ t.c. } P - P_0 \in Tr \}$$

poiché ogni $\underline{w} \in Tr$ è

$$\underline{w} = \lambda \cdot \underline{v} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

$$r = \{ P \in A \text{ t.c. } P - P_0 = \lambda \underline{v}, \lambda \in \mathbb{R} \}$$

equazione parametrica

\underline{v} è un vettore tangente alla retta
 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$

Esempio: A^3 $TA^3 = \mathbb{R}^3$ ($A^3 = \mathbb{R}^3 + \underline{0}$)
sia $P_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ e $\underline{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$

trovare l'equazione parametrica delle

retta affine in A^3 passante per P_0
e tangente a $\underline{\sigma}$.

$$r = \left\{ P \in A^3 \text{ t.c. } P - P_0 = \lambda \underline{v}, \right. \\ \left. \lambda \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in A^3 \text{ t.c. } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}_{\lambda \in \mathbb{R}}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in A^3 \text{ t.c. } \begin{pmatrix} x-1 \\ y \\ z+1 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}_{\lambda \in \mathbb{R}}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in A^3 \text{ t.c. } \begin{cases} x-1 = \lambda \\ y = \lambda \\ z+1 = \lambda \end{cases} \right\}_{\lambda \in \mathbb{R}}$$

$$= \begin{cases} x = 1 + \lambda \\ y = \lambda \\ z = -1 + \lambda \end{cases} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

Domanda: il punto $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in r$?

dobbiamo sostituire $x=0, y=0, z=0$
e risolvere (se possibile)

$$\begin{cases} 0 = 1 + \lambda \\ 0 = \lambda \\ 0 = -1 + \lambda \end{cases} \quad \begin{cases} 0 = 1 \\ \lambda = 0 \\ 0 = -1 \end{cases} \quad \text{⚡}$$

non esiste λ che risolve e

quindi $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \notin r$.

Esempio: in A^3 determinare l'equazione
parametrica della retta affine che passa
(= che contiene) per i punti $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$P_0 := \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$P_1 := \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\& P_0, P_1 \in r \Rightarrow P_0 - P_1 \in Tr$$

$$\Rightarrow P_0 - P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \in Tr$$

$$\text{ma } \dim Tr = 1 \Rightarrow$$

$$Tr = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

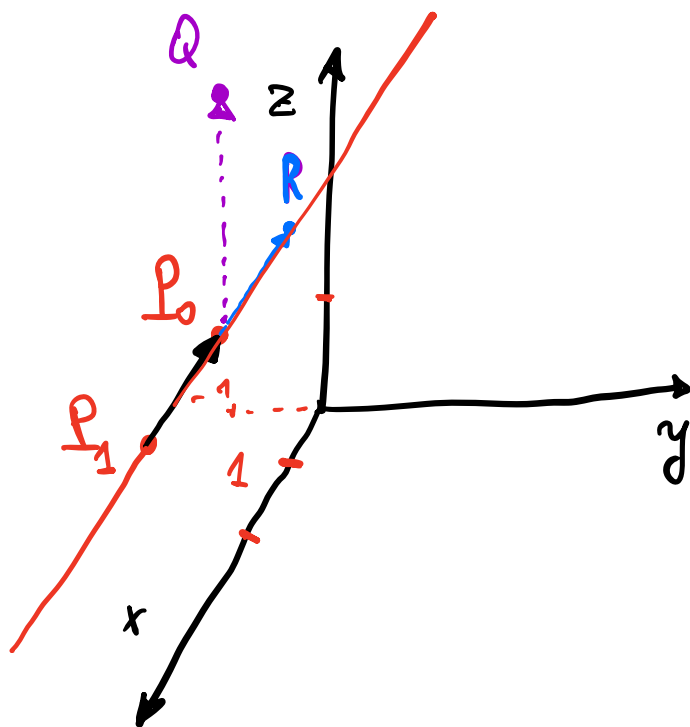
peranto

$$r = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{A}^3 \text{ t.c.} \right.$$

$$\left. \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \lambda \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{A}^3 \text{ t.c.} \left\{ \begin{array}{l} x - 1 = -\lambda \\ y + 1 = -\lambda \\ z - 1 = 0 \end{array} \right. \lambda \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{array}{l} x = 1 - \lambda \\ y = -1 - \lambda \\ z = 1 \end{array} \right. \lambda \in \mathbb{R}$$



DEF: A spazio affine, B_1, B_2
 sottospazi affini, B_1 e B_2 sono
paralleli se $TB_1 \subseteq TB_2$ oppure
 $TB_2 \subseteq TB_1$

Esempio: sia r la retta di \mathbb{A}^3
 passante per $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

sia $Q = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$. Determinare la retta
parallela ad r e passante per Q .

$$\underline{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \in Tr$$

$$\Rightarrow Tr = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

sia s la retta parallela a r passante
per Q .

$$\dim T_s = 1 \quad \Rightarrow \quad Tr = Ts$$

$$\Rightarrow Ts = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

$$s: \begin{cases} x = 0 + \lambda(-1) \\ y = 0 + \lambda(-1) \\ z = 2 + \lambda 2 \end{cases}$$

Q

base
di Ts

$$s = \begin{cases} x = -\lambda \\ y = -\lambda \\ z = 2 + 2\lambda \end{cases} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

Esempio: hie

$$r = \begin{cases} x = 0 \\ y = 1 + \lambda \\ z = \lambda \end{cases} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

determinare:

1) la retta affine s parallela a r passante per $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

2) $r = s$?

3) Dire se $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \in r$

$$1) \quad Tr = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = Ts$$

perché $r = \begin{cases} x = 0 + \lambda \cdot 0 \\ y = 1 + \lambda \cdot 1 \\ z = 0 + \lambda \cdot 1 \end{cases} \quad \lambda \in \mathbb{R}$

↑
è una base di Tr

$$s = \begin{cases} x = 0 + \lambda \cdot 0 \\ y = 0 + \lambda \cdot 1 \\ z = 0 + \lambda \cdot 1 \end{cases} \quad s = \begin{cases} x = 0 \\ y = \lambda \\ z = \lambda \end{cases} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

$$2) \quad s = r ?$$

$$I) \quad r = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1+\lambda \\ \lambda \end{pmatrix} \right\} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

$$s = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ \mu \\ \mu \end{pmatrix} \right\} \quad \mu \in \mathbb{R}$$

& $r = s$ per ogni $\lambda \in \mathbb{R}$ deve esistere μ tale che

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1+\lambda \\ \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \mu \\ \mu \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 0=0 \\ 1+\lambda=\mu \\ \lambda=\mu \end{cases}$$

$$\begin{cases} 0=0 \\ 1=0 \\ \lambda=\mu \end{cases} \quad \text{XX}$$