

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI TRENTO



Appunti

— Geometria e algebra lineare —

Nizar Nadif

Indice

	Pagina
I Gruppi	2
1. Definizione	2
i Esempi	2
2. Campi	3
II Spazi di n-uple e matrici	4
1. n-uple dei numeri reali	4
i Definizione	4
ii Operazioni	4
iii Proprietà con gli scalari	4
2. Matrici	4
i matrici $m \times n$ (o di tipo (m, n))	5
ii Operazioni sulle matrici	5
iii Osservazioni	5
3. Prodotto di matrici	6
i Osservazione	6
ii Proprietà	7
4. Tipi di matrice	8
i Matrice identica	8
ii Matrice invertibile	8
iii Matrice trasposta	9
iv Matrice simmetrica	9
v Combinazione lineare	9
5. I grafi	9
i Teorema	10
6. Prodotto scalare in \mathbb{R}^n	10
i Proprietà	10
ii Norma (o lunghezza)	11
iii Proiezione di un vettore su un altro vettore	12
iv Disuguaglianza di Cauchy-Schwarz	13
v Disuguaglianza triangolare	13
vi Disuguaglianza triangolare per la distanza	14

vii	Angolo compreso tra due vettori	14
III	Distanze	15
1.	Distanza punto - piano	15
2.	Distanza punto - retta	16
3.	Distanza fra rette parallele nello spazio	17
i	nello spazio	17
ii	nel piano	17
4.	Distanza fra rette sghembe	17
i	I metodo	17
ii	II metodo	18
IV	Sistemi lineari	19
1.	Operazioni elementari sulle righe di (Ab)	20
i	Matrice equivalente per righe	20
ii	Matrice a scalini	20
iii	Matrice ridotta	21
2.	Riduzioni a scala	21
i	Dimostrazione	21
ii	rango di una matrice	21
3.	Sistema risolubile	21
i	Teorema di Ronché - Capelli	22
4.	Sistemi omogenei	22
i	Relazione con i sistemi non omogenei	23
ii	Operazioni elementari come prodotto matriciale	23
iii	Proposizione	24
iv	Teorema	25
v	Studio del rango di una matrice	25

Introduzione

Appunti di geometria e algebra lineare di Nadif Nizar, studente di scienze dell'informazione presso l'università degli studi di Trento. Questi appunti sono stati presi nel primo semestre dell'anno scolastico 2021/2022, seguendo i corsi del prof. Alessandro Perotti.

I Gruppi

Dati i seguenti insiemi:

$$\mathbb{N} \subset \mathbb{Z} \subset \mathbb{Q} \subset \mathbb{R} \subset \mathbb{C}$$

Ricordiamo alcune delle seguenti operazioni:

- $x = a + b$ non sempre ha soluzioni in \mathbb{N} ;
- $a \cdot x = b$ non sempre ha soluzioni in \mathbb{N} e \mathbb{Z} ;
- $x^2 = 2$ non ha soluzioni in $\mathbb{N}, \mathbb{Z}, \mathbb{Q}$;

Infine i numeri complessi, il cui insieme è denotato con \mathbb{C} , permettono di risolvere tutte le equazioni polinomiali.

1 Definizione

Un gruppo è un insieme \mathbb{G} su cui è definita un'operazione $*$ con le seguenti proprietà:

1. associativa: $(a * b) * c = a * (b * c) \quad \forall a, b, c \in \mathbb{G}$;
2. esistenza dell'elemento neutro: $\exists e \in \mathbb{G} | a * e = e * a = a \quad \forall a \in \mathbb{G}$;
3. esistenza dell'elemento simmetrico: $\forall a \in \mathbb{G} \quad \exists a' \in \mathbb{G} | a * a' = a' * a = e$;

Un gruppo $(\mathbb{G}, *)$ è **commutativo** (o *abeliano*)

$$\text{se } a * b = b * a \quad \forall a, b \in \mathbb{G}$$

i Esempi

1. $(V^2, +)$, $(V^3, +)$ gruppi commutativi (son gruppi perché rispettano sempre tutte le proprietà);
2. $(\mathbb{N}, +)$ **non** è un gruppo \rightarrow non ha elementi simmetrici dato che il suo dominio esclude i numeri negativi;
 $(\mathbb{Z}, +)$ è un gruppo;
 $(\mathbb{Q}, +), (\mathbb{R}, +), (\mathbb{C}, +)$ sono gruppi commutativi;
3. (\mathbb{N}, \times) **non** è un gruppo perché non rispetta la proprietà dell'elemento simmetrico con l'elemento 0 (non si può fare $\frac{1}{0}$);
 (\mathbb{Z}, \times) **non** è un gruppo " ";
 (\mathbb{Q}, \times) **non** è un gruppo " ";
 $(\mathbb{Q}^* = \mathbb{Q} \setminus \{0\}, \times)$ è un gruppo;

$(\mathbb{R}^* = \mathbb{R} \setminus \{0\}, x)$ è un gruppo;
 $(\mathbb{C}^* = \mathbb{C} \setminus \{0\}, x)$ è un gruppo;

2 Campi

\mathbb{Q}, \mathbb{R} e \mathbb{C} sono campi:

un *campo* è un insieme \mathbb{K} con due operazioni $+$ e \times tali che:

1. $(\mathbb{K}, +)$ è un gruppo commutativo;
2. $(\mathbb{K}^* = \mathbb{K} \setminus \{0\}, x)$ è un gruppo commutativo;
3. proprietà *distributiva*: $a \times (b + c) = a \times b + a \times c \quad \forall a, b, c \in \mathbb{K}$.

II Spazi di n-uple e matrici

1 n-uple dei numeri reali

I prodotti cartesiani $\mathbb{R} \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^2$ e $\mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \mathbb{R} = \mathbb{R}^3$, costituiti dalle coppie e terne ordinate di numeri reali, vengono utilizzati in geometria analitica per descrivere i punti del piano e dello spazio.

Ora generalizziamo il concetto, introducendo gli spazi di n-uple.

i Definizione

L'insieme

$$\mathbb{R}^n = \{a = (a_1, \dots, a_n) | a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}\}$$

è detto spazio delle n -uple di numeri reali, anche dette *vettori numerici* a n componenti.

ii Operazioni

Dato $(\mathbb{R}^n, +)$ come gruppo cumulativo, esso rispetta le seguenti proprietà:

1. $(a + b) + c = a + (b + c)$;
2. n -upla nulla $\mathbf{O} = (0, \dots, 0)$;
3. n -upla opposta di $a \in \mathbb{R}^n$: $-a = (-a_1, \dots, -a_n)$;
4. $a + b = b + a$

osservazione $1 \times a = a \quad a \in \mathbb{R}^n \wedge (-1) \times a = -a$

iii Proprietà con gli scalari

1. $k \times (a + b) = k \cdot a + k \cdot b \quad \forall k \in \mathbb{R}, \quad \forall a, b \in \mathbb{R}^n$
2. $(k_1 + k_2) \times a = k_1 \cdot a + k_2 \cdot a \quad \forall k_1, k_2 \in \mathbb{R}, \quad \forall a \in \mathbb{R}^n$
3. $(k_1 \cdot k_2) \times a = k_1 \times (k_2 \cdot a) = k_2 \times (k_1 \cdot a) \quad \forall k_1, k_2 \in \mathbb{R}, \quad \forall a \in \mathbb{R}^n$

2 Matrici

i matrici $m \times n$ (o di tipo (m, n))

Siano $m, n \in \mathbb{N}$, una matrice di tipo reale (m, n) è una tabella rettangolare di mn numeri reali costituita da m righe e n colonne.

$$A = \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{m,1} & a_{m,2} & \dots & a_{m,n} \end{bmatrix}$$

Usiamo la notazione $A = [a_{ij}]$ per indicare una matrice A , di elementi a_{ij} , dove il primo indice indica la riga ed il secondo indica la colonna.

insieme delle matrici (m, n) : rappresentato con il simbolo $M_{m,n}(\mathbb{R})$.

classificazione in base alla lunghezza di m e n : Una matrice di tipo $(1, n)$ può essere identificato con la n -upla

$$(a_{11}, a_{12}, \dots, a_{1n}) \in \mathbb{R}^n$$

e viene indicata come *vettore riga*, mentre una matrice di tipo $(m, 1)$ viene chiamata *vettore colonna* e può essere identificata con la m -upla

$$(a_{11}, a_{21}, \dots, a_{m1}) \in \mathbb{R}^m$$

Se $m = n$ la matrice viene detta *matrice quadrata*. Useremo il simbolo $M_n(\mathbb{R})$ per indicare l'insieme delle radici quadrate $n \times n$. Infine una matrice 1×1 sarà sempre indicata con lo scalare a_{11} .

ii Operazioni sulle matrici**1. somma:**

$$A, B \quad (m, n), \quad A + B = [a_{ij}] + [b_{ij}] = [a_{ij} + b_{ij}]$$

2. moltiplicazione per scalare:

$$k \in \mathbb{R}, A(m, n) \quad k \cdot A = [k \cdot a_{ij}]$$

iii Osservazioni

Viene detta matrice nulla $0 \in M_{m,n}(\mathbb{R})$ quella matrice con elementi tutti nulli ed essa è **elemento neutro**. Inoltre viene denominata matrice opposta di un'altra matrice, quella matrice $-A = (-1) \cdot A = [-a_{ij}]$.

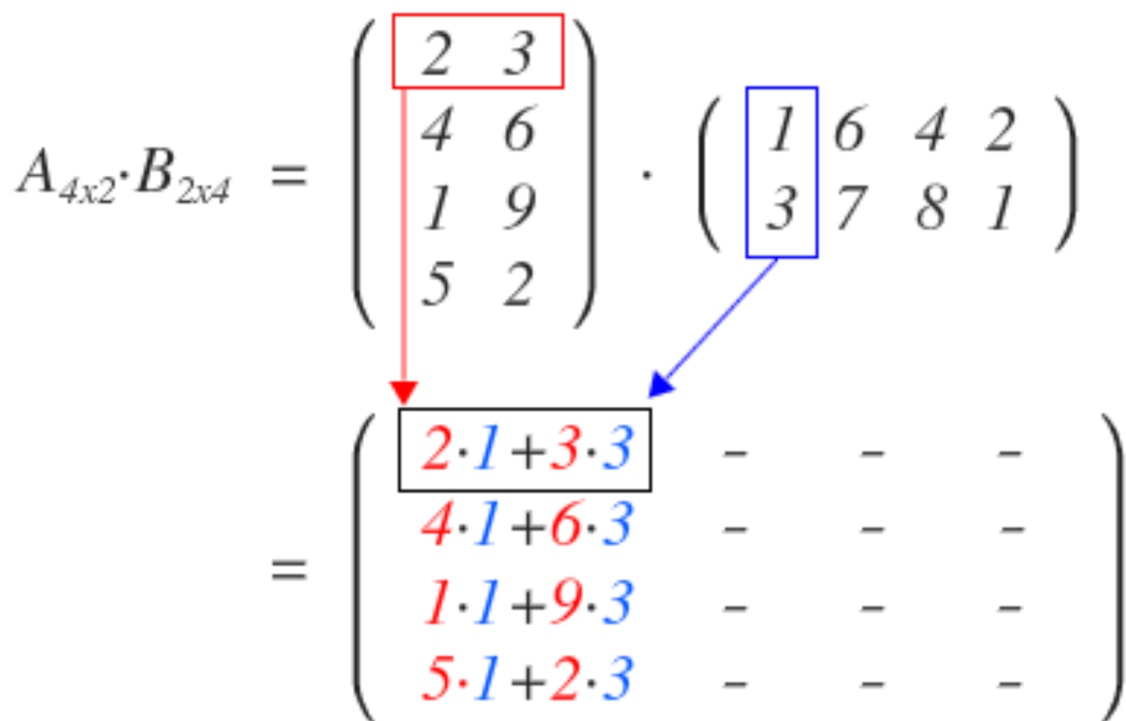
3 Prodotto di matrici

Siano A e B matrici conformabili, ovvero matrici che hanno almeno una dimensione con la stessa lunghezza: per esempio una matrice A di tipo $m \times n$ e B di tipo $n \times r$.

Il prodotto di A e B è la matrice $C = A \cdot B$ di tipi $m \times r$ con elementi

$$c_{ik} = \sum_{h=1}^n a_{ih} \cdot b_{hk}$$

dove k rappresenta la k -esima colonna di B e i rappresenta la i -esima riga di A.



$$A_{4 \times 2} \cdot B_{2 \times 4} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 6 \\ 1 & 9 \\ 5 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 6 & 4 & 2 \\ 3 & 7 & 8 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 \cdot 1 + 3 \cdot 3 & - & - & - \\ 4 \cdot 1 + 6 \cdot 3 & - & - & - \\ 1 \cdot 1 + 9 \cdot 3 & - & - & - \\ 5 \cdot 1 + 2 \cdot 3 & - & - & - \end{pmatrix}$$

i Osservazione

Dato un sistema composto da 3 equazioni con tre incognite, come il seguente:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 4 \\ 2x_1 + 2x_2 + 5x_3 = 11 \\ 4x_1 + 6x_2 + 8x_3 = 24 \end{cases}$$

è possibile descriverlo con due matrici: una matrice 3×3 , detta **matrice dei coefficienti** del sistema, descrive le incognite; mediante un vettore riga è possibile descrivere

i termini noti del sistema: il sistema diviene dunque il seguente:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 5 \\ 4 & 6 & 8 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 4 \\ 11 \\ 24 \end{bmatrix}$$

Per riottenere il sistema originale è necessario moltiplicare il sistema A con un sistema di incognite x:

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}, \quad A \cdot x = \begin{bmatrix} x_1 + x_2 + x_3 \\ 2x_1 + 2x_2 + 5x_3 \\ 4x_1 + 6x_2 + 8x_3 \end{bmatrix} = b$$

ii Proprietà

Le proprietà del prodotto fra matrici sono le seguenti:

1. $(AB) \cdot C = A \cdot (BC)$ associativa;
2. $(A + B) \cdot C = AC + BC$ distributiva;
3. $k \cdot (AB) = (kA) \cdot B = A \cdot (kB) \quad \forall k \in \mathbb{R}, \forall A, B.$

Com'è possibile denotare, il prodotto **non** è commutativo e dunque l'ordine delle operazioni conta (ciò non vale per tutte le coppie di matrici).

Esempio

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \\ \neq \\ \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Osservazione Sia A una matrice quadrata $n \times n$ e $k \in \mathbb{N}$ uno scalare,

$$A^k = \underbrace{A \cdot A \cdot \dots \cdot A}_{k\text{-volte}} \text{ potenza } k\text{-esima di } A$$

$$A^k A^h = A^{k+h}$$

4 Tipi di matrice

i Matrice identica

La **matrice identica** (o *matrice identità*) di ordine n è

$$\underbrace{I_n}_{n \times n} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}_{n \times n}$$

Tale matrice è simmetrica ed il suo prodotto con una matrice A avente una dimensione uguale al lato della matrice è uguale alla matrice A . Ciò avviene perché il prodotto fra gli elementi a_{ij} ed il corrispettivo nella matrice identità è pari ad a_{ij} stesso, gli altri prodotti sono pari all'elemento nullo.

$$\implies \underbrace{A}_{m \times n} \cdot I_n = A \quad \wedge \quad A \cdot I_m = A$$

ii Matrice invertibile

Sia $A \quad n \times n$. A è detta *invertibile* se $\exists B(n \times n) : AB = BA = I_n$. Se tale B esiste, si denota come A^{-1} e si chiama **matrice inversa** di A .

Osservazione può valere $AB = 0$ con $A \neq 0, B \neq 0$:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Se A e B sono invertibili e sono quadrati $n \times n \implies AB$ è invertibile:

$$(AB)(B^{-1}A^{-1}) = I_n$$

Dimostrazione $A(\underbrace{BB^{-1}}_{I_n})A^{-1} = AA^{-1} = I_n$

$$\begin{aligned} \implies (AB)^{-1} &= B^{-1}A^{-1} \\ \implies (A_1 \cdot \dots \cdot A_k)^{-1} &= A_k^{-1} \cdot \dots \cdot A_1^{-1} \end{aligned}$$

Quindi l'insieme delle **matrici** $n \times n$ **non invertibili** è un gruppo rispetto al prodotto matriciale (non commutativo) e viene denotato con $GL = (n, \mathbb{R})$ (gruppo generale lineare).

iii Matrice trasposta

Viene detta **matrice trasposta** di A la matrice $A^T = [a_{ji}]$ le cui righe sono le colonne di A .

Osservazione

- $(A + B)^T = A^T + B^T$
- $(AB)^T = B^T \cdot A^T$

iv Matrice simmetrica

Una matrice $A(n \times n)$ viene detta **simmetrica** se essa è simmetrica rispetto alla sua diagonale, ovvero se essa è uguale alla sua matrice trasposta ($A = A^T$):

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{12} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & a_{3n} \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

v Combinazione lineare

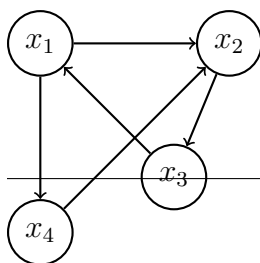
Siano A_1, \dots, A_k delle matrici $m \times n$ e $c_1, \dots, c_k \in \mathbb{R}$ dei coefficienti. Viene detta **combinazione lineare** di A_1, \dots, A_k la matrice $m \times n$ risultante dalla somma dei prodotti delle k -esime matrici con i k -esimi coefficienti:

$$c_k \cdot A_k, c_k \cdot A_k, \dots, c_k \cdot A_k, \quad k \in \mathbb{N}$$

Esempio

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 4 \\ 2x_1 + 2x_2 + 5x_3 = 11 \\ 4x_1 + 6x_2 + 8x_3 = 24 \end{cases} \implies x_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix} + x_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 5 \\ 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 11 \\ 14 \end{bmatrix} = b$$

5 I grafi



$$V = v_1, v_2, v_3, v_4 \text{ (insieme di vertici)}$$

$$E = (1, 2), (2, 3), (3, 1), (1, 4), (4, 2) \text{ (insieme dei cammini)}$$

La matrice che rappresenta un grafo è denominata **matrice delle adiacenze**, tale matrice è quadrata, nelle sue righe viene indicato il peso del cammino che parte dal nodo della i -esima riga e arriva al nodo della j -esima colonna.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

La matrice delle adiacenze è *simmetrica* se il grafo **non** è orientato.

i Teorema

L'elemento (i, j) della potenza A^s è uguale al numero di cammini di lunghezza s dal vertice V_i al vertice V_j .

Dimostrazione Dato $s = 2$ ed un nodo V_k , il numero di cammini di lunghezza 2 e passanti per V_k è $a_{ik} \cdot a_{kj}$. Dato che il nodo V_k può essere qualsiasi nodo ed i due nodi i e j sono costanti, esplicitiamo la precedente equazione rispetto ad essi:

$$\sum_{k=1}^n a_{ik} \cdot a_{kj} = (A^2)_{ij}$$

6 Prodotto scalare in \mathbb{R}^n

Dati $x, y \in \mathbb{R}^n$, il **prodotto scalare** fra di essi è

$$x \cdot y = \sum_{i=1}^n x_i y_i = \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix}}_{\text{matrice } 1 \times n} \underbrace{\begin{bmatrix} y_1 \\ \dots \\ y_n \end{bmatrix}}_{n \times 1} = \begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 & \dots & y_n \end{bmatrix}^T$$

i Proprietà

1. bilineare: $(\alpha x + \beta y) \cdot z = \alpha(x \cdot z) + \beta(y \cdot z)$ con $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ e $x, y, z \in \mathbb{R}^n$
2. $x \cdot y = y \cdot x$
3. definito positivo: $x \cdot x = \sum_{i=1}^n x_i^2 \geq 0$ e $x \cdot x = 0 \iff x = 0$

ii Norma (o lunghezza)

Date le precedenti proprietà è possibile definire la *lunghezza* (o *norma*) di $x \in \mathbb{R}^n$ come

$$\|x\| = \sqrt{x \cdot x} \geq 0$$

Mediante la norma è dunque possibile definire pure la *distanza* fra due n -uple $x, y \in \mathbb{R}^n$ nella seguente maniera

$$d(x, y) = \|x - y\| \geq 0$$

Ciò funziona perché, facendo uso della definizione della norma e del prodotto scalare in \mathbb{R}^2 , possiamo rappresentare tale formula come

$$\|x - y\| = \sqrt{(x - y) \cdot (x - y)} = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2}$$

che è uguale alla formula che viene utilizzata per calcolare la distanza tra due punti nel piano mediante il teorema di Pitagora.

Proprietà

1. La norma del prodotto fra una n -upla ed uno scalare è pari al prodotto fra il modulo dello scalare e la norma della n -upla, ovvero

$$\begin{aligned} \|\alpha x\| &= |\alpha| \|x\| \\ \|\alpha x\|^2 &= (\alpha x) \cdot (\alpha x) = \underbrace{\alpha^2}_{\sqrt{\alpha^2}=|\alpha|} \cdot \underbrace{(x \cdot x)}_{\sqrt{x \cdot x}=\|x\|} \end{aligned}$$

Detto ciò possiamo normalizzare un vettore $v \neq 0, v \in \mathbb{R}^n$, ovvero possiamo modificarlo per far sì che la sua lunghezza sia pari ad uno:

$$v' = \frac{1}{\|v\|} \cdot v$$

$$\|v'\| = \frac{1}{\|v\|} \cdot \|v\| = 1$$

v' prende il nome di **versore** di v ed è pari al rapporto fra il vettore originale e la sua lunghezza.

2. il quadrato della lunghezza della somma di due vettori è pari alla somma fra il quadrato dei due vettori ed il doppio prodotto scalare.

$$\begin{aligned} \|x + y\|^2 &= (x + y) \cdot (x + y) = x \cdot (x + y) + y \cdot (x + y) = x \cdot x + \underbrace{x \cdot y + y \cdot x}_{\text{doppio prodotto scalare}} + y \cdot y \\ \implies \|x\|^2 &+ 2 x \cdot y + \|y\|^2 \end{aligned}$$

Lo stesso vale per il quadrato della norma della differenza fra due vettori, l'unica differenza sta nel fatto che il doppio prodotto è opposto rispetto a quello della somma (la norma di $-y$ è uguale alla norma di y per la prima proprietà).

$$\|x - y\|^2 = \|x\|^2 - 2x \cdot y + \|y\|^2$$

Dati i precedenti valori è possibile ricavare la differenza fra di essi, pari al quadruplo prodotto fra i vettori:

$$\|x + y\|^2 - \|x - y\|^2 = 4x \cdot y$$

Inoltre è possibile dire che, se x e y sono ortogonali, il loro prodotto è pari a 0, e dunque il quadrato della norma della somma dei due vettori è pari alla somma dei quadrati delle norme di essi (teorema di Pitagora).

$$x \perp y \implies x \cdot y = 0 \implies \|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$$

iii Proiezione di un vettore su un altro vettore

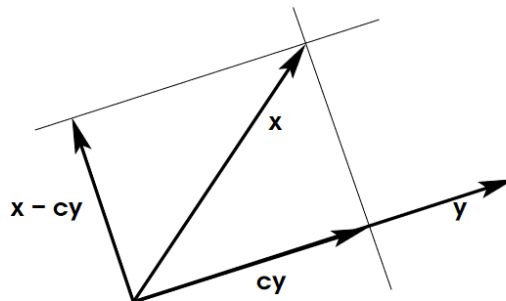
Dati i vettori $x, y \in \mathbb{R}^n$, $y \neq 0$ ed uno scalare $c \in \mathbb{R}$

$$x - cy \perp y \implies (x - cy) \cdot y = 0$$

Sviluppando l'equazione risulta che lo scalare c è pari al rapporto fra il prodotto scalare fra i due vettori ed il prodotto fra il vettore nel quale si deve effettuare la proiezione per sè stesso (sappiamo, data la definizione della norma, che il prodotto di un vettore con sè stesso è pari al quadrato della sua lunghezza).

$$\implies x \cdot y - c(y \cdot y) = 0$$

$$\implies c = \frac{x \cdot y}{y \cdot y}$$



Moltiplicando lo scalare precedentemente trovato con il vettore nel quale deve essere effettuata la proiezione, è possibile ottenere la **proiezione ortogonale** su x su y , chiamato anche *vettore proiezione*.

$$pr_y(x) = c \cdot y = \frac{x \cdot y}{\|y\|^2} \cdot y \in \mathbb{R}^n$$

iv Disuguaglianza di Cauchy-Schwarz

Tale disuguaglianza afferma che il modulo del prodotto fra due vettore è minore (o uguale) al prodotto fra le norme dei vettori.

$$|x \cdot y| \leq \|x\| \cdot \|y\| \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$$

I termini risultano uguale se e solo x e y sono proporzionali, ovvero

$$x = \lambda \cdot y, \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

Dimostrazione se $y = 0 \implies$ i due termini sono uguali

se $y \neq 0 \implies x = pr_y(x) + x'$, con $x' \perp y$

detto ciò sappiamo che la norma di x sarà sicuramente maggiore della norma della sua proiezione su y , dato che essa è una degli addendi che generano x ; Definito ciò possiamo dunque dire che il quadrato della norma di x è maggiore del quadrato della norma di tale proiezione.

$$\|x\|^2 = \|pr_y(x)\|^2 + \|x'\|^2 \geq \|pr_y(x)\|^2 = \left\| \frac{x \cdot y}{\|y\|^2} \cdot y \right\|^2$$

Semplificando la proiezione è possibile dire che il quadrato della norma di x è maggiore (o uguale) al rapporto fra il quadrato del modulo del prodotto fra x e y e il quadrato della norma di y .

$$\|x\|^2 \geq \frac{|x \cdot y|^2}{\|y\|^4} \cdot \|y\|^2 = \frac{|x \cdot y|^2}{\|y\|^2}$$

Portando a sinistra il denominatore del secondo termine e mettendo tutto sotto radice, è possibile sostenere l'assunto iniziale, ovvero

$$|x \cdot y| \leq \|x\| \cdot \|y\| \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$$

v Disuguaglianza triangolare

Viene affermato che la lunghezza della somma di due vettori è minore (o uguale) alla somma delle loro lunghezze.

$$\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\| \quad x, y \in \mathbb{R}^n$$

Dimostrazione La dimostrazione di questo assunto è abbastanza semplice perché sappiamo che il quadrato della lunghezza di due vettori è pari alla somma dei quadrati delle loro lunghezze ed il loro doppio prodotto, i due termini saranno uguali nei casi nei quali il doppio prodotto è nullo, ovvero quando i due vettori sono perpendicolari.

vi Disuguaglianza triangolare per la distanza

La distanza fra due vettori x e y è sempre minore (o uguale) alla distanza fra di essi passando per un vettore z :

$$d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y) \quad \forall x, y, z \in \mathbb{R}^n$$

La distanza fra x e y può essere vista come la somma della differenza fra x e z e la differenza fra z e y :

$$d(x, y) = \|x - y\| = \|(x - z) + (z - y)\|$$

Invece, la distanza fra x e y calcolata passando per un vettore z è pari alla somma fra la lunghezza del segmento xz ed il segmento zy :

$$d(x, z) + d(z, y) = \|x - z\| + \|z - y\|$$

Facendo uso della disuguaglianza triangolare precedentemente dimostrata, è possibile affermare la seguente:

$$\|(x - z) + (z - y)\| \leq \|x - z\| + \|z - y\|$$

E da ciò ne conviene l'assunto iniziale.

vii Angolo compreso tra due vettori

Date le n -uple x e y non nulle, e sapendo che il rapporto fra il prodotto vettoriale $x \cdot y$ ed il prodotto $\|x\| \cdot \|y\|$ è compreso fra -1 e 1 ¹, è possibile affermare che il risultato di tale prodotto è pari al coseno dell'angolo (convesso) compreso fra i due vettori.

$$\begin{aligned} -1 &\leq \frac{x \cdot y}{\|x\| \cdot \|y\|} \leq 1 \\ \implies \cos \theta &= \frac{x \cdot y}{\|x\| \cdot \|y\|}, \quad \theta \in [0, \pi] \end{aligned}$$

¹la disuguaglianza di Cauchy-Schwarz afferma che il modulo del primo è minore del secondo, dunque senza modulo il risultato di tale prodotto è compreso fra -1 e 1

III Distanze

1 Distanza punto - piano

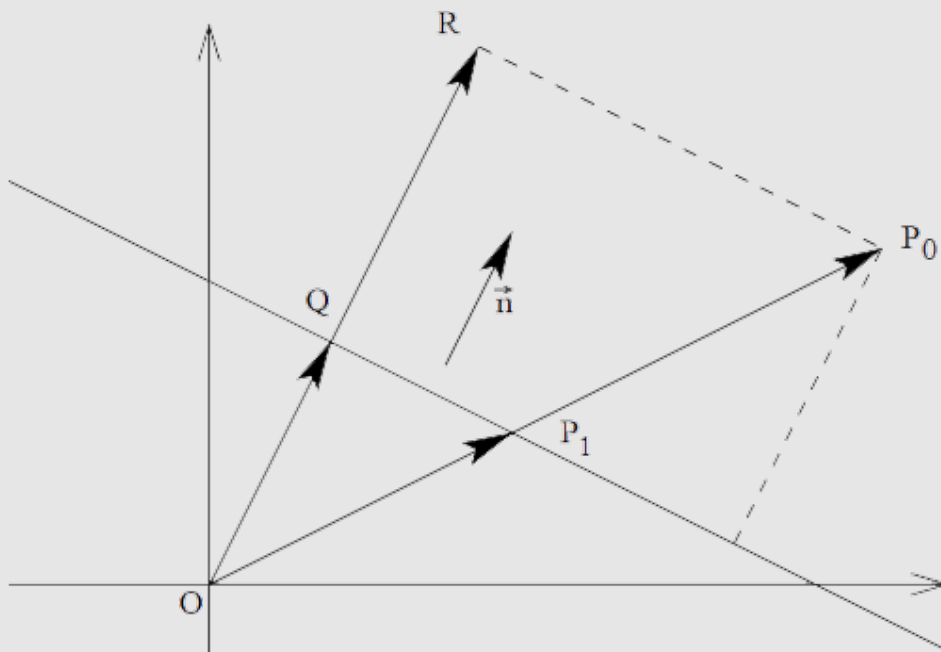
Dati un piano ed un punto nello spazio definiti come i seguenti:

$$\pi = ax + by + cz = d, \quad P_0 = (x_0, y_0, z_0)$$

La distanza fra di essi è pari a

$$d(P_0, \pi) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 - d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

Dimostrazione



La distanza fra il punto ed il piano è pari alla lunghezza del segmento \overrightarrow{QR} : tale segmento non è altro che la proiezione di $\overrightarrow{P_1P_0}$ nel versore normale n del piano ^a.

$$d(P_0, \pi) = \|\overrightarrow{QR}\| = \|pr_{\vec{n}}(\overrightarrow{P_1P_0})\|$$

Ricordando che la formula per trovare la proiezione di un vettore su un altro è $pr_y(x) = \frac{x \cdot y}{\|y\|^2} \cdot y$, la lunghezza della proiezione di $\overrightarrow{P_1 P_0}$ è

$$pr_{\vec{n}}(\overrightarrow{P_1 P_0}) = \frac{\overrightarrow{P_1 P_0} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \cdot \vec{n}$$

Dato che, per definizione, la lunghezza del versore \vec{n} è 1, il denominatore di tale equazione viene sottinteso essere uguale ad 1.

$$d(P_0, \pi) = |\overrightarrow{P_1 P_0} \cdot \vec{n}|$$

Il risultato di tale prodotto vettoriale è il seguente:

$$|\overrightarrow{P_1 P_0} \cdot \vec{n}| = \left| \frac{a \cdot (x_0 - x_1) + b \cdot (y_0 - y_1) + c \cdot (z_0 - z_1)}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} \right|$$

Dato che P_1 può essere un punto qualsiasi nel piano, il prodotto fra le coordinate del piano e quelle di tale punto possono essere raggruppate nell'intercetta d :

$$d(P_0, \pi) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 - d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

Nel piano la distanza fra un punto ed una retta è analoga alla precedente, viene esclusa la terza dimensione

$$d(P_0, r) = \frac{|ax_0 + by_0 - c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}, \text{ con } r = ax + by = c$$

${}^a\vec{n} = \frac{(a,b,c)}{\sqrt{a^2+b^2+c^2}} = (\frac{a}{\sqrt{a^2+b^2+c^2}}, \frac{b}{\sqrt{a^2+b^2+c^2}}, \frac{c}{\sqrt{a^2+b^2+c^2}})$ è il versore normale del piano (la sua lunghezza, per definizione, è pari ad uno)

2 Distanza punto - retta

Dati una retta ed un punto nello spazio, per poter trovare la distanza fra di essi è necessario ottenere il piano ortogonale alla retta e passante per il punto; la distanza fra il punto di intersezione tra il piano e la retta ed il punto iniziale sarà pari alla distanza fra quest'ultimo e la retta.

esempio Dati

$$P_0 = (1, 2, 1) \quad r = \begin{cases} x = 2t \\ y = t \\ z = t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

trovare la distanza fra di essi.

1. ricavo la normale al piano $\pi \perp r : P_0 \in \pi: \vec{v} = (2, 1, 1)$
2. scrivo l'equazione del piano facendo uso della normale e delle coordinate del punto P: $\pi = 2 \cdot (x - 1) + (y - 2) + (z - 1) = 0$
3. sostituisco le coordinate di r all'interno dell'equazione del piano per trovare la loro intersezione Q :

$$Q : 2(2t - 1) + (t - 2) + (t - 1) = 0 \implies t = 5/6$$

$$\text{sostituisco... } Q = \left(\frac{5}{3}, \frac{5}{6}, \frac{5}{6}\right)$$

4. la distanza fra P_0 e Q è pari a quella fra P_0 ed r :

$$d(P_0, r) = d(P_0, Q) = \|\overrightarrow{P_0Q}\| = \dots$$

3 Distanza fra rette parallele nello spazio

i nello spazio

la distanza fra di esse è pari alla distanza fra i loro punti di intersezione con il piano π a loro ortogonale.

ii nel piano

la distanza fra di esse è pari a quelli che vi è fra i loro punti di intersezione con una retta a loro parallela ($m_s = -\frac{1}{m_r}$).

4 Distanza fra rette sghembe

Date le rette r e r' , vi sono due metodi per trovare la distanza fra di esse.

i I metodo

Definiamo i punti $P \in r$ e $Q \in r'$ le cui coordinate sono pari alle coordinate parametriche delle due rette.

Troviamo il vettore \overrightarrow{PQ} e, dato che quest'ultimo deve essere perpendicolare alle due rette, il suo prodotto vettoriale con i vettori direttori delle rette deve essere pari a 0.

$$\begin{cases} \overrightarrow{PQ} \cdot \vec{v} = 0 \\ \overrightarrow{PQ} \cdot \vec{v}' = 0 \end{cases}$$

Risolvendo tale sistema è possibile trovare i due parametri t ed s , relativi rispettivamente alle rette r e r' ; sostituendo tali parametri nei punti P e Q , è possibile trovare le coordinate dei due punti la cui distanza è pari a quella fra le due rette sghembe.

ii II metodo

Definisco il fascio dei piani contenenti r' :

$$\lambda \cdot (\text{eq. cartesiana 1}) + \mu \cdot (\text{eq. cartesiana 2}) = 0$$

Il piano che dobbiamo identificare deve essere parallelo a r , dunque la sua normale (le cui coordinate sono pari ai coefficienti nell'equazione del fascio) deve essere perpendicolare alla direttrice di r

$$\pi \parallel r \iff \vec{n} \perp \vec{v} \iff \vec{n} \cdot \vec{v} = 0$$

Facendo ciò è possibile trovare la relazione che lega i due parametri λ e μ , fissandone uno sarà possibile trovare anche l'altro.

Una volta sostituiti i due parametri nell'equazione del fascio di piani sarà possibile ottenere il piano che cercavamo, la sua distanza da un punto $P_0 \in r$ è pari a quella fra le due rette sghembe.

IV Sistemi lineari

Data una matrice composta da m equazioni lineari in $x_1 \dots x_n$

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases} = \underbrace{A}_{m \times n} \underbrace{x}_{n \times 1} = \underbrace{b}_{m \times 1}$$

Dove

$A = [a_{ij}]$ è la matrice dei coefficienti

$b = \begin{bmatrix} b_1 \\ \dots \\ b_m \end{bmatrix}$ è il vettore dei termini noti

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \dots \\ x_m \end{bmatrix}$$

$\underbrace{(Ab)}_{m \times (n+1)}$ viene detta *matrice completa* del sistema ed è risultante dalla concatenazione di A con b .

Esempio Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdiet, enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

1 Operazioni elementari sulle righe di (Ab)

(I) Scambio delle righe i e j

$$S_{ij}$$

(II) Moltiplicazione di una riga, la i -esima, per uno scalare $c \neq 0$

$$D_i(c)$$

(III) Somma della i -esima riga con la j -esima riga moltiplicata per c

$$E_{ij}(c)$$

Osservazione Ognuna delle operazioni è reversibile:

$$(I) \ S_{ij}^{-1} = S_{ij}$$

$$(II) \ D_i^{-1}(c) = D_i(1/c)$$

$$(III) \ E_{ij}^{-1}(c) = E_{ij}(-c)$$

i Matrice equivalente per righe

Prende il nome di **matrice equivalente per righe**, rispetto ad una matrice A , se è risultante da essa mediante una *successione* di operazioni elementari.

Data una matrice (Ab) , le soluzioni di $Ax = b$ lo sono anche per le sue equivalenti per righe $A'x = b'$.

ii Matrice a scalini

Una matrice A viene detta a scalini se il numero di zeri che precede il 1° elemento non nullo, detto **pivot**, aumenta dalla prima all'ultima riga. Questo tipo di matrice è risolubile quando l'ultima colonna (b di (Ab)) non contiene pivot (nel caso contrario avremmo l'uguaglianza falsa $0 = b_m$).

iii Matrice ridotta

Una matrice scalini viene detta ridotta quando i suoi pivot sono tutti pari ad 1 e sono gli unici elementi non nulli all'interno della propria colonna.

Esempio

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 9 \\ 0 & 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} \implies \begin{cases} x = 3 \\ y = 9 \\ x = -1 \end{cases} \implies \text{Sol}(Ax = b) = (3, 9, -2)$$

2 Riduzioni a scala

Teorema Ogni matrice $A(m \times n)$ è equivalente per righe ad una matrice a scalini S , ridotta.

i Dimostrazione

I caso : la 1^a colonna **non** è nulla. Sia $a_{i1} \neq 0$, è possibile, non facendo alcuno scambio, supporre che $a_{11} \neq 0$ (pivot). Con l'operazione $E_{i1}(-a_{i1}/a_{11})$, $i \geq 2$ è possibile annullare tutti gli elementi della 1^a colonna al di sotto di a_{11} . Si ripete tale procedimento sulla matrice ottenuta togliendo la 1^a riga e 1^a colonna.

II caso : la prima colonna è nulla, si ripete il precedente procedimento togliendo la prima colonna.

La matrice ottenuta è a scalini; è possibile svolgere delle operazioni elementari su di essa per ottenere la matrice a scalini ridotta S , tali operazioni sono $D_i(1/p_i)$, con p pivot della i -esima riga, e $E_{ij}(c)$.

ii rango di una matrice

Viene detto *rango* (o *caratteristica* di una matrice A il numero di pivot in una (qualsiasi) matrice equivalente ad A .

$$\underbrace{0}_{A=0} \leq rg(A) \leq \min(m, n)$$

3 Sistema risolubile

un sistema $Ax = b$ si dice **risolubile**, o **compatibile**, quando ogni matrice a scalini ottenuta da (Ab) non ha pivot nell'ultima colonna.

$$(Ab) \rightarrow (A'b') = \begin{bmatrix} 0 & \dots & p_1 & \dots & \dots & \dots & * \\ 0 & \dots & \dots & p_2 & \dots & \dots & * \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & p_r & * \\ 0 & & & \dots & & & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{oppure } (A'b') = \begin{bmatrix} 0 & \dots & p_1 & \dots & \dots & \dots & * \\ 0 & \dots & \dots & p_2 & \dots & \dots & * \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \textcolor{red}{p_r} \\ 0 & & & \dots & & & 0 \end{bmatrix}$$

Se il sistema è risolubile, ci sono $n - r$ variabili libere (corrispondenti alle colonne non contenenti alcun pivot) e r variabili dipendenti ($r = rg(Ab)$).

i Teorema di Ronché - Capelli

(a) $Ax = b$ è risolubile

$\iff rg(Ab) = rg(A)$: nel primo caso, fra quelli precedentemente citati, è r , nel secondo è $r - 1$.

(b) sia $Ax = b$ risolubile, la soluzione è unica se, e solo se, il suo rango è pari al rango di A .

Se il rango di A è minore (o uguale) al numero delle sue colonne, ci sono infinite soluzioni dipendenti dai $n - rg(A)$ parametri.

nullità di una matrice : è il numero $n - rg(A) = null(A)$ delle variabili libere di A .

4 Sistemi omogenei

$$Ax = 0$$

I sistemi omogenei sono:

1. sicuramente risolubili perché $x = 0$ è sempre una soluzione.
2. se $Ax = 0$ e $Ay = 0$

$$\implies A(x + y) = Ax + Ay = 0 + 0 = 0$$

dato lo scalare c , $A(cx) = c \cdot (Ax) = c \cdot 0 = 0$.

in un piano, la soluzione di un sistema omogeneo è una retta, mentre nello spazio tale soluzione può essere una retta o un piano. In tutti i casi la soluzione deve passare per l'origine.

i Relazione con i sistemi non omogenei

Sia $Ax = b$ risolubile, e sia y una soluzione particolare, allora la soluzione del primo sistema può essere vista come la soluzione di un sistema omogeneo $Ax_0 = 0$ traslato di y .

$$\text{Sol}(Ax = b) = \{x = y + x_0 \mid Ax_0 = 0\}$$

Dimostrazione

$$Ax = 0 \implies A(y + x_0) = Ay + Ax_0 = b + 0 = b$$

$$Ax = b \implies A(x - y) = Ax - Ay = b - b = 0$$

$$\implies x - y =: x_0 \in \text{Sol}(Ax = 0)$$

$$\iff x = y + x_0$$

ii Operazioni elementari come prodotto matriciale

Dato una matrice $A_{m \times n}$, l'applicazione di un'operazione elementare su di essa può essere vista come il suo prodotto con una matrice che prende il nome di **matrice elementare**, le matrici elementari sono le seguenti:

$$(I) S_{ij} \implies S_{ij} \cdot A$$

La matrice S_{ij} è ottenuta da I_m eseguendo lo scambio delle righe i e j .

Esempio

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}_{S_{12}} \cdot \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \\ A_3 \end{bmatrix}_{3 \times n} = \begin{bmatrix} A_2 \\ A_1 \\ A_3 \end{bmatrix}$$

$$(II) D_i(c) \implies D_i(c) \cdot A$$

La matrice $D_i(c)$ è ottenuta da I_m moltiplicando la riga i -esima per c .

Esempio

$$\begin{bmatrix} 1 & & \dots & & 0 \\ & \ddots & & & \\ \vdots & & c & & \vdots \\ & & & \ddots & \\ 0 & & \dots & & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} A_1 \\ \vdots \\ A_i \\ \vdots \\ A_m \end{bmatrix}_{3 \times n} = \begin{bmatrix} A_1 \\ \vdots \\ c \cdot A_i \\ \vdots \\ A_m \end{bmatrix}$$

matrice diagonale

$$(III) \ E_{ij}(c) \implies E_{ij}(c) \cdot A$$

Esempio

$$E_{ij}(c)_{m \times n} = \begin{bmatrix} 1 & & \dots & & 0 \\ & \ddots & & & \\ 0 & \dots & 1 & \dots & c \\ & & & \ddots & \\ 0 & & \dots & & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} i \\ \\ j \end{matrix} \quad (\text{con } i \neq j)$$

le matrici elementari, sono invertibile come le operazioni a loro corrispondenti e con le stesse matrici rappresentate dall'inversa di tali operazioni (S_{ij} , $D_i(1/c)$, $E_{ij}(-c)$).

iii Proposizione

Sia A ($m \times n$) una matrice con due dimensioni differenti, esiste una matrice quadrata invertibile P ($m \times m$) tale che $PA = S$ a scalini. Se A fosse una matrice quadrata ($m = n$) ed il suo rango fosse il massimo ($rg(A) = n$), allora la sua versione ridotta sarebbe pari alla matrice identica con la sua stessa dimensione.

$$m = n \wedge rg(A) = n \implies rref(A) = I_n$$

Se il prodotto fra P ed A fosse uguale alla matrice ridotta associata ad A , allora A sarebbe invertibile e la sua inversa sarebbe P .

$$PA = rref(A) \implies A^{-1} = P$$

Dimostrazione se $E_k \dots E_1 A = S$ a scalini

$\implies P = E_k \dots E_1$ è invertibile, perché è prodotto di matrici elementari invertibili

$$\implies P^{-1} = E_1^{-1} \dots E_k^{-1}$$

Se $m = n$ e il rango di A è il massimo, la matrice ridotta associata ad A è pari alla matrice identica di dimensione n .

Dato che $PA = rref(A)$ e $rref(A) = I_n$, ci è possibile dire che $PA = I_n$.

$$\begin{aligned} P^{-1}(PA) &= P^{-1}I_n \\ A &= \underbrace{I_n}_{P \cdot P^{-1}} A = P^{-1} \\ \iff AP &= P^{-1}P = I_n \end{aligned}$$

iv Teorema

- (a) se A è invertibile \implies ogni sistema $Ax = b$ ha una soluzione unica (perché il rango è massimo);

Dimostrazione Se x è soluzione del sistema ($Ax = b$), possiamo moltiplicare ambo i membri del sistema con l'inversa di A . Nel primo membro rimarrà solo il vettore delle incognite, uguale al prodotto fra il vettore dei termini noti e l'inversa di A ;

$$A^{-1} \cdot (Ax) = A^{-1}b \implies x = A^{-1}b$$

Sostituendo tale x all'interno del sistema $Ax = b$ otteniamo l'identità $b = b$, ovvero una conferma dell'unicità della soluzione.

$$A(A^{-1}b) = b \implies b = b \implies x = A^{-1}b \text{ è l'unica soluzione}$$

- (b) $A(n \times n)$ è invertibile $\iff rg(A) = n$;

Dimostrazione Facendo uso della proposizione iii è possibile dire, per ipotesi, che, quando la matrice A è invertibile, il suo rango è massimo; da ciò possiamo aggiungere che vi è un'unica soluzione (punto a). Dato che la matrice ha un'unica soluzione, la sua nullità è nulla ed il rango è massimo: ($null(A) = n - rg(A) = 0$).

Se concatenassimo A con la matrice identica avente le sue stesse dimensioni, e moltiplicassimo tale matrice completa ($n \times 2n$) con l'inversa di A , P , sarebbe possibile ottenere il rango di A .

$$\underset{n \times n}{P} \cdot \underset{n \times 2n}{(AI_n)} = rref(AI_n)$$

v Studio del rango di una matrice

Data una matrice A ($n \times n$), durante lo studio del suo rango si può incorrere in due casi differenti:

I caso ci sono meno di n pivot nelle prime n colonne:

In questo caso è possibile sostenere che, dato $rg(A) < n$, la matrice **non** è invertibile.

$$rg(A) < n \implies \nexists A^{-1}$$

II caso ci sono n pivot nelle prime n colonne:

Esiste l'inversa della matrice originale.

$$rg(A) = n \implies \exists A^{-1}$$