

*Lunghezza, proprietà.*

Sia  $V$  uno spazio vettoriale Euclideo. Ricordiamo che si definisce “lunghezza” di un vettore la radice quadrata del prodotto scalare del vettore con sè stesso

$$\|v\| = \sqrt{v \cdot v}.$$

Le proprietà della lunghezza di vettori che abbiamo evidenziato negli spazi vettoriali geometrici valgono in generale:

**Teorema.** In ogni spazio vettoriale Euclideo  $V$ ,

$$\begin{aligned} \|v\| &\geq 0; \quad \|v\| = 0 \text{ se e solo se } v = \underline{0}; \\ \|u + v\| &\leq \|u\| + \|v\|; \\ \|rv\| &= |r|\|v\| \end{aligned}$$

per ogni  $u, v \in V$  e  $r \in \mathbb{R}$ .

La 1° segue direttamente dalle proprietà del prodotto scalare. La 2°, disuguaglianza triangolare, è la proprietà più profonda. A noi interessa la 3°; segue dalla definizione e dalle proprietà del prodotto scalare:

$$\|rv\| = \sqrt{(rv) \cdot (rv)} = \sqrt{r^2(v \cdot v)} = |r| \sqrt{v \cdot v} = |r| \|v\|.$$

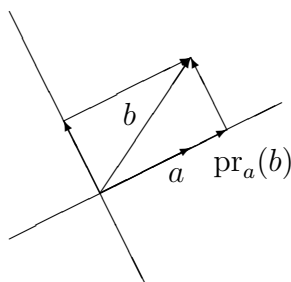
Ricordiamo che un vettore si dice “versore” se ha lunghezza 1. Ogni vettore non nullo  $v \neq \underline{0}$ , diviso per la sua lunghezza, diviene un versore, infatti

$$\left\| \frac{1}{\|v\|} v \right\| = \frac{1}{\|v\|} \|v\| = 1.$$

*Terminologia, notazioni.*

Abbiamo visto che, per ogni sottospazio 1– dimensionale  $U \subseteq V$ , ogni vettore  $b$  si scrive in un unico modo come somma di un vettore  $\in U$ , che si dice “proiezione ortogonale” di  $b$  su  $U$ , e un vettore  $\perp U$ . In altri termini, per ogni vettore  $a \neq \underline{0}$ , ogni vettore  $b$  si scrive in un unico modo come somma di un vettore multiplo di  $a$ , che si dice “proiezione ortogonale” di  $b$  su  $a$ , e un vettore  $\perp a$ . La prima formulazione è in linea di principio migliore della seconda, in quanto l’operazione di proiezione ortogonale dipende solo dal sottospazio, ma la seconda formulazione risulta spesso più comoda. Indichiamo la proiezione ortogonale di  $b$  su  $a$  con  $\text{pr}_a(b)$ ; dunque si ha

$$\text{pr}_a(b) = r a, \text{ con } r = \frac{a \cdot b}{a \cdot a}.$$



Nel seguito, al posto di dire “i vettori ... sono a due a due ortogonali” diremo un po’ più in breve “la sequenza dei vettori ... è ortogonale”. Inoltre, al posto di dire “i vettori ... sono a due a due ortogonali e di lunghezza 1” diremo un po’ più in breve “la sequenza dei vettori ... è ortonormale”. Poichè ogni vettore non nullo si può normalizzare, da ogni base ortogonale si può ricavare una base ortonormale.

Abbiamo anche visto che le coordinate di un vettore  $v$  rispetto a una base ortogonale  $a_1, \dots, a_n$  di  $V$ , sono i prodotti scalari di  $v$  con gli  $a_i$  sui quadrati scalari degli  $a_i$ :

$$v = \sum_{i=1}^n \frac{a_i \cdot v}{a_i \cdot a_i} a_i;$$

possiamo anche dire che ogni vettore  $v$  si scompone come somma delle sue proiezioni ortogonali sui vettori della base:

$$v = \sum_{i=1}^n \text{pr}_{a_i}(v).$$

*Basi ortogonali.*

Fatti.

Ogni spazio vettoriale Euclideo geometrico  $\mathcal{V}^n$  ( $n = 1, 2, 3$ ) possiede qualche base ortogonale, e quindi qualche base ortonormale. Al solito, identifichiamo i vettori con segmenti orientati uscenti da un punto fissato. Più in dettaglio:

$\mathcal{V}^1$  : ogni vettore  $b \neq \underline{0}$  è una base ortogonale; ci sono esattamente due versori, uno opposto dell’altro; ciascuno dei due versori è una base ortonormale; non ci son altre basi ortonormali.

$\mathbb{R}$  : ogni  $b \neq 0$  è una base ortogonale; 1 è una base ortonormale, -1 è una base ortonormale, non ce ne sono altre.

$\mathcal{V}^2$  : per ogni retta passante per  $O$ , esiste un’unica retta per  $O$  ad essa ortogonale; comunque scelti due vettori  $b_1, b_2$  diversi da  $\underline{0}$  sulle due rette, si ha una base ortogonale; tutte le basi ortogonali si ottengono così; su ciascuna retta si hanno esattamente due versori, dunque a partire da due rette ortogonali si ottengono esattamente 4 basi ortonormali.

$\mathbb{R}^2$  : un esempio di base ortogonale:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -4 \\ 2 \end{bmatrix}$$

normalizzando, si ha una base ortonormale:

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -\frac{4}{\sqrt{20}} \\ \frac{2}{\sqrt{20}} \end{bmatrix}$$

(si può semplificare).

$\mathcal{V}^3$  : per ogni retta passante per  $O$ , e per ciascuna delle infinite rette per  $O$  ad essa ortogonali, esiste un’unica retta per  $O$  ortogonale ad esse; comunque scelti tre vettori  $b_1, b_2, b_3$  diversi da  $\underline{0}$  sulle tre rette, si ha una base ortogonale; tutte le basi ortogonali si ottengono così; su ciascuna retta si hanno esattamente due versori, dunque a partire da tre rette a due a due ortogonali si ottengono esattamente 8 basi ortonormali.

$\mathbb{R}^3$  : un esempio di base ortogonale:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ -5 \end{bmatrix}$$

normalizzando si ha una base ortonormale ...

Per ogni  $n$  intero positivo fissato, nello spazio vettoriale Euclideo  $\mathbb{R}^n$  si ha che la sequenza dei vettori unità  $e_1, e_2, \dots, e_n$  è una base ortonormale. Infatti,

$$e_i \cdot e_i = \sum_{h=1}^n (e_i)_h^2 = (e_i)_i^2 = 1^2 = 1$$

$$e_i \cdot e_j = \sum_{h=1}^n (e_i)_h (e_j)_h = (e_i)_i (e_j)_i + (e_i)_j (e_j)_j = 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1 = 0$$

Problemi:

Sia  $U$  il sottospazio di  $\mathbb{R}^3$  costituito dalle soluzioni dell'equazione  $x - y - 2z = 0$ . Geometricamente,  $U$  è un piano vettoriale, quindi possiede basi ortogonali (e ortonormali). Come se ne può costruire una?

Sia  $U$  il sottospazio di  $\mathbb{R}^4$  costituito dalle soluzioni dell'equazione  $x_1 - x_2 - 2x_3 - 3x_4 = 0$ .  $U$  possiede basi ortogonali?

Un qualsiasi spazio vettoriale Euclideo possiede basi ortogonali? come si possono costruire?

**Teorema** (Gram-Schmidt). Sia  $v_1, v_2, \dots, v_p$  una sequenza lin. indep. in uno spazio vett. Euclideo. Allora: esiste un'unica sequenza  $u_1, u_2, \dots, u_p$  ortogonale tale che per ogni  $i = 1, 2, \dots, p$

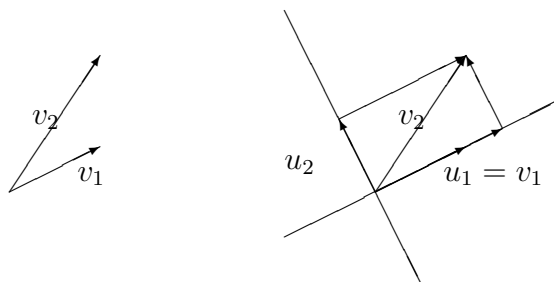
$u_1, \dots, u_i$  è una base di  $\text{Span}\{v_1, \dots, v_i\}$  in cui la  $i$ -ma coord. di  $v_i$  è 1;

in particolare:

$$\begin{aligned} v_1 &= u_1; \\ v_2 &= \text{pr}_{u_1}(v_2) + u_2; \\ v_3 &= \text{pr}_{u_1}(v_3) + \text{pr}_{u_2}(v_3) + u_3; \\ &\vdots \\ v_p &= \sum_{j=1}^{p-1} \text{pr}_{u_j}(v_p) + u_p. \end{aligned}$$

Esplicitamente, la sequenza  $u_1, u_2, \dots, u_p$  è

$$\begin{aligned} u_1 &= v_1 \\ u_2 &= v_2 - \text{pr}_{u_1}(v_2) \\ u_3 &= v_3 - \text{pr}_{u_1}(v_3) - \text{pr}_{u_2}(v_3). \\ &\vdots \\ u_p &= v_p - \sum_{j=1}^{p-1} \text{pr}_{u_j}(v_p). \end{aligned}$$



In particolare, dal Teorema segue che

**ogni spazio vett. Euclideo di dim. finita possiede qualche base ortogonale.**

Commenti. E' chiaro che **una sequenza**  $u_1, u_2, \dots, u_p$  soddisfacente le date condizioni, se esiste, **deve soddisfare la prima serie di uguaglianze, quindi deve essere data esplicitamente dalle seconda serie di uguaglianze**, quindi è unica. In sostanza, bisogna mostrare che queste espressioni sono ben definite (cioè  $u_i \neq 0$  per ogni  $i$ ) e definiscono una sequenza ortogonale. Non lo facciamo.

*Esempio* Sia  $U$  il sottospazio di  $\mathbb{R}^3$  costituito dalle soluzioni dell'equazione

$$x - y - 2z = 0.$$

Una base di  $U$  è

$$(1, 1, 0), (2, 0, 1).$$

A questa sequenza corrisponde la base ortogonale di  $U$

$$\begin{aligned} u_1 &= (1, 1, 0) \\ u_2 &= (2, 0, 1) - \text{pr}_{(1,1,0)}(2, 0, 1) \\ &= (2, 0, 1) - \frac{2}{2}(1, 1, 0) \\ &= (1, -1, 1) \end{aligned}$$

*Esempio* Sia  $U$  il sottospazio di  $\mathbb{R}^4$  costituito dalle soluzioni dell'equazione

$$x_1 - x_2 - 2x_3 - 3x_4 = 0$$

Una base di  $U$  è

$$(1, 1, 0, 0), (2, 0, 1, 0), (3, 0, 0, 1).$$

A questa sequenza corrisponde la base ortogonale di  $U$

$$\begin{aligned} u_1 &= (1, 1, 0, 0) \\ u_2 &= (2, 0, 1, 0) - \text{pr}_{(1,1,0,0)}(2, 0, 1, 0) \\ &= (2, 0, 1, 0) - \frac{2}{2}(1, 1, 0, 0) \\ &= (1, -1, 1, 0) \\ u_3 &= (3, 0, 0, 1) - \text{pr}_{(1,1,0,0)}(3, 0, 0, 1) - \text{pr}_{(1,-1,1,0)}(3, 0, 0, 1) \\ &= (3, 0, 0, 1) - \frac{3}{2}(1, 1, 0, 0) - \frac{3}{3}(1, -1, 1, 0) \\ &= \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, -1, 1\right). \end{aligned}$$

**Matrici ortogonali**

Il Teorema secondo il quale le colonne di una matrice quadrata sono lin. indep. se e solo se le righe della matrice sono lin. indep. se e solo se la matrice è invertibile ha il seguente analogo ortogonale:

**Teorema.** Per ogni matrice quadrata  $A$  le seguenti affermazioni sono equivalenti

- (1) la sequenza  $c_1, \dots, c_n$  delle  $n$  colonne di  $A$  è ortonormale;
- (2) la sequenza  $r_1, \dots, r_n$  delle  $n$  righe di  $A$  è ortonormale;
- (3) la matrice  $A$  è invertibile con inversa la sua trasposta:

$$A^T A = I_n = A A^T.$$

Esempio.

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} & -\frac{4}{\sqrt{20}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{20}} \end{bmatrix}$$

Le colonne sono una base ortonormale di  $\mathbb{R}^2$ , le righe sono una base ortonormale di  $\mathbb{R}^2$ , e la matrice è invertibile con inversa la sua trasposta

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ -\frac{4}{\sqrt{20}} & \frac{2}{\sqrt{20}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} & -\frac{4}{\sqrt{20}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{20}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} & -\frac{4}{\sqrt{20}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{20}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ -\frac{4}{\sqrt{20}} & \frac{2}{\sqrt{20}} \end{bmatrix}.$$

Dimostrazione.

La (1) equivale al sistema di uguaglianze

$$c_i^T \cdot c_j = \begin{cases} 1, & \text{se } i = j \\ 0, & \text{se } i \neq j \end{cases} \quad \text{per ogni } i, j = 1, \dots, n$$

che equivale all'uguaglianza

$$\begin{bmatrix} c_1^T \\ c_2^T \\ \vdots \\ c_n^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 & c_2 & \cdots & c_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & & 0 \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & 0 & & 1 \end{bmatrix}$$

cioè

$$A^T A = I_n;$$

la (1) inoltre, implica che (le righe sono lin. indep. e quindi che)  $A$  è invertibile; quindi la (1) equivale alla (3).

Analogamente si prova che la (2) equivale alla (3).

**Definizione.** Una matrice quadrata che soddisfa una (quindi ciascuna) delle condizioni del teorema si dice “matrice ortogonale”.