

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:

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

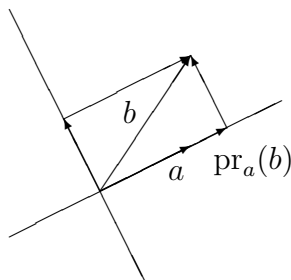
Ricordiamo che un vettore si dice “versore” se ha lunghezza 1. Ogni vettore non nullo $v \neq \underline{0}$, diviso per la sua lunghezza, diviene un versore, infatti

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

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 $i = 1, 2, \dots, p$

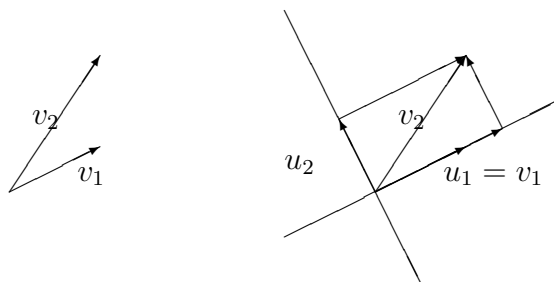
u_1, \dots, u_i è una base di $\text{Span}\{v_1, \dots, v_i\}$ in cui la i -ma coord. di v_i è 1;

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”.

Prodotto righe per colonne e operazioni sulle righe/colonne

L'operazione di prodotto di righe per colonne è compatibile con le operazioni vettoriali sulle righe e sulle colonne, specificamente: per ogni tre righe a, a', a'' ($1 \times n$), tre colonne b, b', b'' ($n \times 1$), e numero reale r , si ha

$$(1) \quad (a' + a'')b = a'b + a''b$$

$$(2) \quad a(b' + b'') = ab' + ab''$$

$$(3) \quad (r a)b = r(ab) = a(rb)$$

(La (1) si prova come segue. Il 1° membro e il 2° membro, per definizione, sono

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n (a' + a'')_i b_i &= \sum_{i=1}^n (a'_i + a''_i) b_i, \\ \sum_{i=1}^n a'_i b_i + \sum_{i=1}^n a''_i b_i; \end{aligned}$$

sono uguali per la proprietà commutativa della somma e la proprietà distributiva. Analogamente per la (2). Si lascia al lettore di provare la (3).)

Da queste proprietà segue che più in generale per ogni tre righe a, a', a'' ($1 \times m$), matrice B ($m \times n$), tre colonne c, c', c'' ($n \times 1$), e numero reale r , si ha

$$(1) \quad (a' + a'')B = a'B + a''B$$

$$(2) \quad B(c' + c'') = Bc' + Bc''$$

$$(3) \quad B(rc) = r(Bc), \quad (ra)B = r(aB).$$

Vederemo un poco più avanti come queste proprietà giochino nello studio dei sottospazi.

Insieme delle soluzioni di un sistema lineare - Esempi

Alcune equazioni lineari in 2 incognite

Consideriamo alcune equazioni lineari in 2 incognite x, y

$$ax + by = c$$

con a, b, c costanti in \mathbb{R} ; ricordiamo che una soluzione dell'equazione è una coppia di numeri reali che sostituiti ordinatamente ad x e y rende vero l'uguale. Per ciascuna equazione, descriviamo l'insieme delle soluzioni in termini vettoriali. Fissato un riferimento nel piano, identifichiamo coppie ordinate con vettori rappresentati da segmenti orientati uscenti dall'origine.

$$(2.1) \quad x + y = 0;$$

per ogni valore di una delle incognite, ad esempio la x , esiste uno ed un solo valore dell'altra, nell'esempio la y , che rende vero l'uguale;

le soluzioni dell'equazione sono date dalla regola

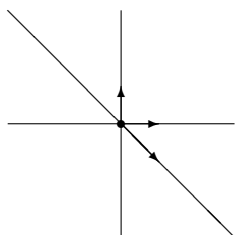
$$y = -x \text{ e } x \text{ libera};$$

sono le coppie

$$\begin{bmatrix} x \\ -x \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad (x \in \mathbb{R});$$

formano il sottospazio $\text{Span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}\right\}$, con base $\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$,

rappresentato da una retta vettoriale per l'origine, con un suo riferimento



$$(2.1') \quad x = 0;$$

le soluzioni dell'equazione sono date dalla regola

$$x = 0 \text{ e } y \text{ libera};$$

sono le coppie

$$\begin{bmatrix} 0 \\ y \end{bmatrix} = y \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (y \in \mathbb{R});$$

formano ...

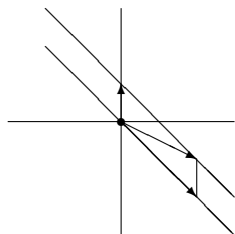
$$(2.1'') \quad x + y = 1;$$

le soluzioni sono le coppie

$$\begin{bmatrix} x \\ -x + 1 \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad (x \in \mathbb{R});$$

formano l'insieme $\text{Span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}\right\} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$, che non è un sottospazio,

rappresentato dalla somma di una retta vettoriale e di un vettore fisso.



Un'equazione e un sistema lineari in 3 Incognite

Consideriamo un'equazione lineare e un sistema lineare in 3 incognite x, y, z e descriviamo l'insieme delle soluzioni in termini vettoriali. Fissato un riferimento nello spazio, identifichiamo terne ordinate con vettori rappresentati da segmenti orientati uscenti dall'origine.

$$(3.1) \quad x + y + z = 0;$$

per ogni valore di due delle incognite, ad esempio la y e la z , esiste uno ed un solo valore della terza, nell'esempio la x , che rende vero l'uguale; le soluzioni dell'equazione sono date dalla regola

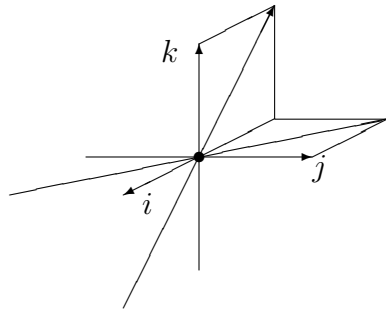
$$x = -y - z \text{ e } y, z \text{ libere;}$$

sono le terne

$$\begin{bmatrix} -y - z \\ y \\ z \end{bmatrix} = y \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + z \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (y, z \in \mathbb{R});$$

formano il sottospazio $\text{Span}\left\{ \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$, con base $\begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$,

rappresentato da un piano vettoriale per l'origine, con un suo riferimento.



Cambiando la scelta delle due incognite libere, si dà un'altra descrizione dello spazio delle soluzioni, che porta ad un'altra base.

$$(3, 2) \quad \begin{cases} x + y + z = 0 \\ x + 2y + 3z = 0 \end{cases}$$

appliciamo la procedura di eliminazione

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 & 0 \end{array} \right] \longrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right] \longrightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right]$$

otteniamo il sistema equivalente

$$\begin{cases} x - z = 0 \\ y + 2z = 0 \end{cases}$$

le soluzioni del sistema sono date dalla regola

$$x = z, y = -2z, \text{ e } z \text{ libera;}$$

sono le terne

$$\begin{bmatrix} z \\ -2z \\ z \end{bmatrix} = z \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (z \in \mathbb{R}),$$

formano il sottospazio $\text{Span}\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$, con base $\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$,

rappresentato da una retta vettoriale per l'origine, con un suo riferimento.

Un sistema lineare in 4 incognite.

Consideriamo il sistema lineare nelle incognite x_1, x_2, x_3, x_4

$$(4.1) \quad \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 = 0 \end{cases}$$

appliciamo la procedura di eliminazione

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 0 \end{array} \right] \longrightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 0 \end{array} \right] \longrightarrow \left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & -1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 0 \end{array} \right]$$

otteniamo il sistema equivalente

$$\begin{cases} x_1 - x_3 - 2x_4 = 0 \\ x_2 + 2x_3 + 3x_4 = 0 \end{cases}$$

le soluzioni del sistema sono date dalla regola

$$\begin{aligned} x_1 &= x_3 + 2x_4 \\ x_2 &= -2x_3 - 3x_4 \\ x_3 &\text{ libera} \\ x_4 &\text{ libera} \end{aligned}$$

sono le quaterne

$$\begin{bmatrix} x_3 + 2x_4 \\ -2x_3 - 3x_4 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = x_3 \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + x_4 \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = x_3 \bar{s}_3 + x_4 \bar{s}_4 \quad (x_3, x_4 \in \mathbb{R}),$$

formano il sottospazio $\text{Span}\{\bar{s}_3, \bar{s}_4\}$, con base \bar{s}_3, \bar{s}_4 ,

Sistemi lineari omogenei e sottospazi

Abbiamo visto che l'insieme delle soluzioni dell'equazione $x + y = 1$ nelle incognite x, y non è un sottospazio di \mathbb{R}^2 , ma si può dedurre dall'insieme delle soluzioni di $x + y = 0$, che è un sottospazio. Questo fatto particolare è un'istanza di un fatto generale.

Definizione. Un sistema lineare si dice “omogeneo” se tutte le equazioni del sistema hanno termine noto nullo, cioè è del tipo

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n = 0 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n = 0 \end{cases}, \quad \text{in breve} \quad Ax = \underline{0}.$$

Proposizione. L'insieme delle soluzioni di un sistema lineare omogeneo $Ax = \underline{0}$ è un sottospazio di \mathbb{R}^n (A matrice $m \times n$).

Dimostrazione. (1) Se $s', s'' \in \mathbb{R}^n$ sono due soluzioni, allora anche $s' + s''$ è una soluzione. Infatti, da $As' = \underline{0}$ e $As'' = \underline{0}$, sommando termine a termine, si ottiene $As' + As'' = \underline{0} + \underline{0}$, da cui $A(s' + s'') = \underline{0}$. (2) Se $r \in \mathbb{R}$ e $s \in \mathbb{R}^n$ è una soluzione, allora

anche rs è una soluzione. Infatti, da $As = \underline{0}$, moltiplicando entrambi i membri per r , si ottiene $r(As) = r\underline{0}$, da cui $A(rs) = \underline{0}$. (3) $\underline{0}$ è una soluzione. Infatti $A\underline{0} = \underline{0}$.

L'insieme delle soluzioni di un sistema lineare non omogeneo non è mai un sottospazio ma, tranne nel caso in cui sia vuoto, si può sempre identificare, come insieme, con un sottospazio.

Proposizione. Se un sistema lineare $Ax = b$ ha una soluzione s^* , allora le soluzioni di $Ax = b$ sono tutti e soli i vettori del tipo

$$s^* + v,$$

dove v varia fra le soluzioni del sistema lineare omogeneo $Ax = \underline{0}$. In breve, indicati con \mathcal{S} e con \mathcal{S}_0 gli insiemi delle soluzioni di $Ax = b$ e di $Ax = \underline{0}$:

$$\mathcal{S} = s^* + \mathcal{S}_0.$$

Dimostrazione. (1) Da una parte, se v una soluzione di $Ax = \underline{0}$, allora $s^* + v$ è una soluzione di $Ax = b$. Infatti, da $As^* = b$ e $Av = \underline{0}$, sommando membro a membro, si ha $As^* + Av = b + \underline{0}$, da cui $A(s^* + v) = b$. (2) Dall'altra, se s è una soluzione di $Ax = b$, allora s si può scrivere $s = s^* + (s - s^*)$ e $s - s^*$ è una soluzione di $Ax = \underline{0}$.

Definizione. Diciamo “spazio nullo” di una matrice A , ed indichiamo con $\mathcal{N}(A)$, lo spazio delle soluzioni del sistema lineare omogeneo $Ax = \underline{0}$; in simboli, indicato con n il numero delle colonne di A ,

$$\mathcal{N}(A) = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax = \underline{0}\}.$$

Dimensione dello spazio nullo di una matrice

Abbiamo visto nei vari esempi che applicando una procedura di eliminazione a un sistema lineare omogeneo si trova una descrizione delle soluzioni che porta ad identificare una base dello spazio delle soluzioni. Un'analisi attenta della procedura porta a stabilire una relazione generale fra le dimensioni dello spazio riga e colonna di una matrice, cioè il rango di una matrice, e la dimensione dello spazio nullo della matrice.

Teorema 1. Data una matrice A con n colonne c_1, \dots, c_n , si consideri il sistema lineare omogeneo $Ax = \underline{0}$ nelle n incognite x_1, \dots, x_n . Se le r colonne c_{i_1}, \dots, c_{i_r} sono una base di $\mathcal{C}(A)$, allora

- (1) ciascuna delle r incognite x_{i_1}, \dots, x_{i_r} è funzione delle altre $n - r$ incognite, che sono libere;
- (2) le $n - r$ soluzioni ottenute assegnando a una incognita libera 1 e alle altre 0 sono una base dello spazio delle soluzioni.
- (3) $\dim(\mathcal{N}(A)) = n - r(A)$. \longrightarrow numero soluzioni =

Dimostrazione, qualche aspetto.

- (1) Il sistema lineare omogeneo si scrive

$$x_1 c_1 + \dots + x_n c_n = \underline{0}.$$

equivalentemente, posto $I = \{i_1, \dots, i_r\}$,

numero incognite - numero righe indipendenti

$$\begin{cases} x_1 + x_3 + x_4 = 0 & x_4 = -x_1 - x_3 = -x_2 - 2x_3 \\ x_2 + 2x_3 + x_4 = 0 & x_1 + x_3 = x_2 + 2x_3 \quad x_3 = x_1 - x_2 \end{cases}$$

$$\sum_{i \in I} x_i c_i = - \sum_{j \notin I} x_j c_j;$$

essendo c_i ($i \in I$) una base di $\mathcal{C}(A)$, per ogni sequenza di valori delle x_j ($j \notin I$), esiste un'unica sequenza di valori delle x_i ($i \in I$) che assieme alla prima sequenza dà una soluzione dell'equazione.

(3) Per la (2) si ha

$$\dim(\mathcal{N}(A)) = n - r = n - \dim(\mathcal{C}(A)) = n - r(A).$$

Il teorema descrive teoricamente come la procedura di eliminazione, applicata a una sequenza di colonne base di $\mathcal{C}(A)$, porta ad identificare una base di $\mathcal{N}(A)$ e trae una conseguenza dalla dimensione. L'utilità pratica del Teorema consiste nel permettere di calcolare la dimensione di $\mathcal{N}(A)$ senza doverne determinare una base. (Esistono forme più fini del Teorema che hanno anche altre utilità).

Esempio (1).

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$

le 2 righe di A sono indipendenti, $r(A) = \dim(\mathcal{R}(A)) = 2$, quindi

$$\dim(\mathcal{N}(A)) = 5 - 2 = 3;$$

Esempio (2).

$$A = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \\ 1 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 5 & 4 & 1 \\ 2 & 1 & 4 & 5 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} 2 \rightarrow 1 \quad 5-3=2 \\ 3-2 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccccc} 1 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 4 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 1 \quad R_4 - R_3 \end{array}$$

Abbiamo trovato (cfr. es. p.49) che $r(A) = 3$, quindi

$$\dim(\mathcal{N}(A)) = 5 - 3 = 2.$$

Per la matrice trasposta

$$A^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 1 & 5 & 4 & 2 \\ 2 & 4 & 5 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{cccc} 1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \quad \begin{array}{l} R_3 - R_2 \end{array}$$

si ha $r(A^T) = r(A) = 3$, quindi

$$\dim(\mathcal{N}(A^T)) = 4 - 3 = 1.$$

$$\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} x_1 = s \quad x_2 = t \quad x_4 = v \\ x_3 = x_1 - x_2 \\ x_5 = 0 \end{array}$$

$$x_1 + x_3 + x_4 + x_5 = 0$$

$$x_2 + 2x_3 + x_4 = 0$$

$$-x_5 = 0$$

$$(s, t, s-t, v, 0) = s(1, 0, 1, 0, 0) + t(0, 1, -1, 0, 0) + v(0, 0, 0, 1, 0)$$

3 Spazi vettoriali Euclidei

3.1 Esempi, Definizioni

\mathcal{V}^n ($n \leq 3$), lunghezza, ortogonalità

Fino ad avviso contrario, l'ambito del nostro discorso è uno qualsiasi fra retta piano, spazio, coi suoi vettori.

In geometria Euclidea è data una relazione primitiva di congruenza fra segmenti, che soddisfa certi assiomi che permettono di associare a ciascun segmento un numero reale, la lunghezza del segmento rispetto ad un segmento unità fissato.

Definiamo la lunghezza di un vettore come la lunghezza del segmento associato a un segmento orientato che dà il vettore,

$$(\text{lunghezza del vettore } AB) = (\text{lunghezza del segmento } AB);$$

questa definizione ha senso: un stesso vettore è dato da vari segmenti orientati, ma tutti questi segmenti orientati come segmenti hanno la stessa lunghezza.

Per ogni vettore v , poniamo

$$\|v\| = (\text{lunghezza di } v).$$

La funzione “lunghezza” da vettori a numeri reali è legata alle operazioni sui vettori dalle seguenti proprietà

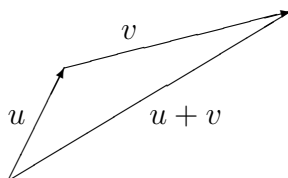
$$\|v\| \geq 0; \quad \|v\| = 0 \text{ se e solo se } v = \underline{0}; \quad (1)$$

$$\|u + v\| \leq \|u\| + \|v\|; \quad (2)$$

$$\|rv\| = |r|\|v\| \quad (3)$$

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

La seconda proprietà si può visualizzare come



È equivalente all'affermazione “la lunghezza di un lato di un triangolo è minore o uguale alla somma delle lunghezze degli altri due lati”; per questo motivo si dice “disuguaglianza triangolare”.

In geometria Euclidea del piano si hanno una nozione primitiva di angolo fra due semirette ed una relazione primitiva di congruenza di angoli che soddisfano certi assiomi che permettono in particolare di definire la relazione di ortogonalità fra rette. Per indicare che due rette r ed s sono ortogonali, scriviamo $r \perp s$ e/o $s \perp r$.

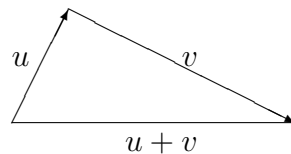
Queste nozioni e relazioni si trasferiscono allo spazio; in particolare, si dice che due rette r ed s dello spazio (eventualmente sghembe) sono ortogonali se e solo se, le rette r' ed s' ad esse parallele passanti per un punto T sono ortogonali nel piano che le contiene: $r \perp s$ se e solo se $r' \perp s'$.

Diciamo che due vettori non nulli u, v sono fra loro “ortogonali” e scriviamo $u \perp v$ se e solo se sono dati da segmenti orientati che stanno su rette fra loro ortogonali; per convenzione, diciamo inoltre che il vettore nullo è ortogonale ad ogni vettore:

$0 \perp v$ per ogni v .

La funzione lunghezza, la relazione di ortogonalità e l'operazione di somma di vettori sono legate dal teorema di Pitagora e dal suo inverso

$$— \quad u \perp v \quad \text{se e solo se} \quad \|u + v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2$$



V^n ($n \leq 3$), prodotto scalare

Fatto. Esiste uno ed un solo prodotto, detto “prodotto scalare” ed indicato con \cdot , che a coppie di vettori associa numeri reali, che è compatibile con le operazioni sui vettori, commutativo, e tale che il prodotto di un vettore con sé stesso è il quadrato della sua lunghezza

$$\begin{aligned} (u' + u'') \cdot v &= u' \cdot v + u'' \cdot v, & \text{e analoga sul secondo fattore} \\ (r u) \cdot v &= r (u \cdot v), & \text{e analoga sul secondo fattore} \\ u \cdot v &= v \cdot u \\ v \cdot v &= \|v\|^2 \end{aligned}$$

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

Conseguenze. La lunghezza di un vettore si può ottenere come la radice quadrata del prodotto scalare del vettore con sé stesso, e due vettori sono ortogonali se e solo se il loro prodotto scalare è 0:

$$\begin{aligned} \|v\| &= \sqrt{v \cdot v}; \\ u \perp v &\quad \text{se e solo se} \quad u \cdot v = 0 \end{aligned}$$

per ogni $u, v \in V^n$. La prima affermazione segue direttamente dalla definizione di prodotto scalare; la seconda affermazione si può provare come segue. Vale l'identità

$$\begin{aligned} \|u + v\|^2 &= (u + v) \cdot (u + v) \\ &= u \cdot u + u \cdot v + v \cdot u + v \cdot v \\ &= \|u\|^2 + 2u \cdot v + \|v\|^2 \end{aligned}$$

in breve

$$\|u + v\|^2 = \|u\|^2 + 2u \cdot v + \|v\|^2;$$

le seguenti affermazioni sono equivalenti

$$\left\{ \begin{array}{l} u \cdot v = 0; \\ \|u + v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2; \\ u \perp v. \end{array} \right.$$

(la 1° equivalenza segue dall'identità e la seconda è il th di Pitagora e suo inverso);
dunque $u \cdot v = 0$ se e solo se $u \perp v$.

Un vettore di lunghezza 1 si dice “versore”:

$$u \text{ versore} \quad \text{se e solo se} \quad \|u\| = 1 \quad \text{se e solo se} \quad u \cdot u = 1.$$

\mathcal{V}^2 , formule

Siano i, j due versori ortogonali in \mathcal{V}^2 , in termini di prodotto scalare tali che

$$i \cdot i = j \cdot j = 1, \quad i \cdot j = 0.$$

Le proprietà del prodotto scalare permettono di esprimere il prodotto scalare di due combinazioni lineari di i, j in funzione dei prodotti scalari di i e j e quindi di calcolarlo. Ad esempio

$$\begin{aligned} (2i + 3j) \cdot (4i + 5j) &= (2i) \cdot (4i) + (2i) \cdot (5j) + (3j) \cdot (4i) + (3j) \cdot (5j) \\ &= (2 \cdot 4) 1 + (2 \cdot 5) 0 + (3 \cdot 4) 0 + (3 \cdot 5) 1 \\ &= (2 \cdot 4) + (3 \cdot 5) = 23 \end{aligned}$$

In generale, il prodotto scalare di due vettori è la somma dei prodotti delle coordinate dell'uno per le corrispondenti coordinate dell'altro: per ogni due vettori $u, v \in \mathcal{V}^2$, posto

$$u = u_1 i + u_2 j, \quad v = v_1 i + v_2 j,$$

si ha

$$u \cdot v = u_1 v_1 + u_2 v_2.$$

Dunque, la lunghezza di un vettore e la condizione di ortogonalità in coordinate diventano

$$\begin{aligned} \|u\| &= \sqrt{u_1^2 + u_2^2} \\ u \perp v &\text{ se e solo se } u_1 v_1 + u_2 v_2 = 0. \end{aligned}$$

\mathcal{V}^3 , formule

Siano i, j, k versori a due a due ortogonali in \mathcal{V}^3 , in termini di prodotto scalare tali che

$$i \cdot i = j \cdot j = k \cdot k = 1, \quad i \cdot j = i \cdot k = j \cdot k = 0.$$

Le proprietà del prodotto scalare permettono di esprimere il prodotto scalare di due combinazioni lineari di i, j, k in funzione dei prodotti scalari di i, j, k e quindi di calcolarlo. Il prodotto scalare di due vettori risulta essere la somma dei prodotti delle coordinate dell'uno per le corrispondenti coordinate dell'altro: per ogni due vettori $u, v \in V^3$, posto

$$u = u_1 i + u_2 j + u_3 k, \quad v = v_1 i + v_2 j + v_3 k,$$

si ha

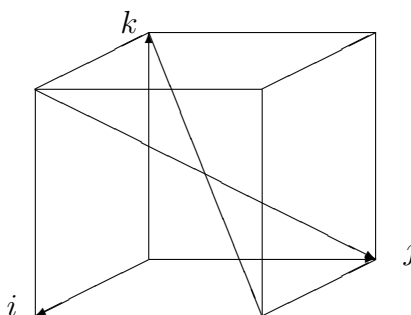
$$u \cdot v = u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3.$$

Dunque, la lunghezza di un vettore e la condizione di ortogonalità in coordinate diventano

$$\|u\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + u_3^2}$$

$$u \perp v \quad \text{se e solo se} \quad u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3 = 0.$$

Esempio. In un cubo unitario, ogni diagonale lunga ha lunghezza $\sqrt{3}$ e ogni due diagonali lunghe non sono ortogonali.



Ad esempio, per le diagonali lunghe uscenti dai punti finali di k e di j ,

$$d_1 = i + j - k, \quad d_2 = i - j + k,$$

si ha

$$\|d_1\| = \sqrt{1^2 + 1^2 + (-1)^2} = \sqrt{3}$$

e analogamente per d_2 ; e

$$d_1 \cdot d_2 = 1 \cdot 1 + 1 \cdot (-1) + (-1) \cdot 1 = -1 \neq 0, \quad \text{cioè} \quad d_1 \not\perp d_2.$$

Spazi vettoriali Euclidei

Definizione. Uno “spazio vettoriale Euclideo” è uno spazio vettoriale V con un’operazione, detta “prodotto scalare” e denotata con \cdot , che ad ogni $u, v \in V$ associa un numero

$u \cdot v \in \mathbb{R}$ che è compatibile con le operazioni vettoriali, commutativa, e tale che il quadrato scalare di un vettore $\neq \underline{0}$ sia positivo:

- (1) $(u' + u'') \cdot v = u' \cdot v + u'' \cdot v$, analoga sul secondo fattore
- (2) $(r u) \cdot v = r (u \cdot v)$, analoga sul secondo fattore
- (3) $u \cdot v = v \cdot u$
- (4) $v \cdot v \geq 0$, con $v \cdot v = 0$ solo per $v = \underline{0}$

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

Si definisce “lunghezza” di un vettore la radice quadrata del quadrato scalare del vettore, e due vettori si dicono “ortogonali” se e solo se il loro prodotto scalare è 0:

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

$$u \perp v \quad \text{se e solo se} \quad u \cdot v = 0$$

Spazio vettoriale Euclideo \mathbb{R}^n

Sia n un intero positivo fissato. Nello spazio vettoriale \mathbb{R}^n consideriamo il prodotto che associa a due n -ple un numero reale dato da

$$u \cdot v = u^T v = \sum_{i=1}^n u_i v_i$$

(u e v sono identificati con vettori colonna $n \times 1$). Questo prodotto soddisfa le condizioni (1), (2) per le proprietà del prodotto di righe per colonne rispetto alle operazioni vettoriali e soddisfa la (3) per la proprietà commutativa del prodotto di numeri reali. Inoltre,

$$v \cdot v = \sum_{i=1}^n v_i^2 \geq 0, \quad \text{ed è } = 0 \text{ solo per } v = \underline{0},$$

in quanto in \mathbb{R} i quadrati sono ≥ 0 , solo 0 ha quadrato 0, le somme di sequenze di numeri ≥ 0 sono ≥ 0 , e fra queste solo le somme di sequenze di 0 sono 0.

Lo spazio vettoriale \mathbb{R}^n , con questo prodotto scalare, si dice “spazio vettoriale Euclideo n -dimensionale standard”.

Per definizione, la lunghezza di un vettore e la relazione di ortogonalità fra due vettori sono date da

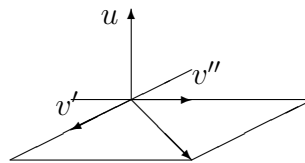
$$\left\{ \begin{array}{l} \|v\| = \sqrt{\sum_{i=1, \dots, n} v_i^2} \\ u \perp v \quad \text{se e solo se} \quad \sum_{i=1, \dots, n} u_i v_i = 0. \end{array} \right.$$

3.2 Ortogonalità

Di regola, nel seguito identifichiamo i vettori geometrici con **segmenti orientati uscenti da un punto fissato**. Mostriamo come alcune proprietà e costruzioni sui vettori geometrici si estendono a proprietà e costruzioni in spazi vettoriali euclidei qualsiasi.

Proprietà.

Negli spazi vettoriali Euclidei geometrici, la **relazione di ortogonalità possiede le seguenti proprietà**: se un vettore è ortogonale a un secondo vettore, allora il secondo è ortogonale al primo; se un vettore è ortogonale a due vettori in direzioni diverse, allora il vettore è ortogonale a tutti i vettori sul piano dei due vettori.



Queste proprietà valgono in generale, specificamente:

Proposizione. Sia V uno spazio vettoriale Euclideo. Allora

se $u \perp v$ allora $v \perp u$

se $u \perp v', v''$ allora $u \perp (\alpha'v' + \alpha''v'')$

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

Infatti:

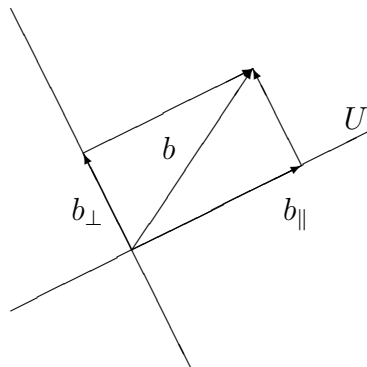
$u \perp v$ significa $u \cdot v = 0$ implica (per la (3)) $v \cdot u = 0$ significa $v \perp u$.

$u \perp v', v''$ significa $u \cdot v' = u \cdot v'' = 0$ implica (per le (1),(2)) $u \cdot (\alpha'v' + \alpha''v'') = \alpha'(u \cdot v') + \alpha''(u \cdot v'') = \alpha'0 + \alpha''0 = 0$, significa $u \perp (\alpha'v' + \alpha''v'')$.

Proiezioni ortogonali.

Negli spazi vettoriali geometrici, si può effettuare la proiezione ortogonale di un vettore su una retta vettoriale.

Fatto. Siano U una retta vettoriale in uno spazio vettoriale Euclideo \mathcal{V}^n ($n = 2, 3$). Ogni vettore b si scompone in un unico modo come somma di un vettore b_{\parallel} in U ed un vettore b_{\perp} ortogonale a U ; la componente b_{\parallel} si dice “**proiezione ortogonale**” di b su U .

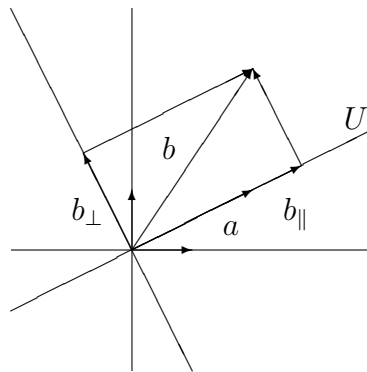


Di seguito mostriamo come questo fatto possa essere dedotto, e una formula esplicita possa essere ricavata, usando solo il prodotto scalare.

Per fissare le idee, identificato \mathcal{V}^2 con \mathbb{R}^2 mediante un riferimento di versori ortogonali, consideriamo

il sottospazio U delle soluzioni di $x - 2y = 0$, che ha una base $a = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$;

il vettore $b = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$.



Consideriamo le condizioni

$$\begin{cases} b = b_{\parallel} + b_{\perp} \\ b_{\parallel} \in U \\ b_{\perp} \perp U \end{cases};$$

essendo a una base di U , le condizioni si possono riscrivere

$$\begin{cases} b = b_{\parallel} + b_{\perp} \\ b_{\parallel} = r a \\ b_{\perp} \cdot a = 0 \end{cases}, \text{ dove } r \text{ è un'incognita in } \mathbb{R};$$

inserendo la 2° uguaglianza nella 1° si ha

$$b = r a + b_{\perp};$$

moltiplicando a per entrambi i membri ed usando la 3° condizione si ha

$$a \cdot b = a \cdot (r a + b_{\perp})$$

$$a \cdot b = r (a \cdot a) + a \cdot b_{\perp}$$

$$a \cdot b = r (a \cdot a);$$

essendo $a \neq 0$, l'equazione ha l'unica soluzione

$$r = \frac{a \cdot b}{a \cdot a}.$$

Abbiamo che il sistema di condizioni ha un'unica soluzione, data da

$$b_{\parallel} = r a, \text{ con } r = \frac{a \cdot b}{a \cdot a},$$

$$b_{\perp} = b - b_{\parallel},$$

dove a è una base di U .

Si lascia al lettore di verificare che il valore dell'espressione trovata per b_{\parallel} non dipende dalla base a e che $b_{\perp} = b - b_{\parallel}$ è ortogonale ad U .

Nell'esempio, $a \cdot b = \begin{bmatrix} 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} = 7$ e $a \cdot a = \begin{bmatrix} 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} = 5$, quindi

$$b_{\parallel} = \frac{7}{5} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Poiché abbiamo usato solo le proprietà del prodotto scalare, abbiamo provato una **proposizione valida in ogni spazio vettoriale Euclideo**, che permette di dare una definizione di proiezione ortogonale e una relativa formula. Precisamente:

Proposizione. Siano V uno spazio vettoriale Euclideo, U un sottospazio 1-dimensionale di V e $b \in V$. Allora:

(1) b si scompone in un unico modo come somma di un vettore $b_{\parallel} \in U$ ed un vettore b_{\perp} ortogonale a U ;

(2) se $a \in U$ è una base di U , allora $b_{\parallel} = r a$, con $r = \frac{a \cdot b}{a \cdot a}$.

La componente b_{\parallel} di b in U si dice “**proiezione ortogonale**” di b su U .

Indipendenza lineare, Basi, coordinate

Negli spazi vettoriali geometrici, due vettori non nulli fra loro ortogonali hanno direzioni diverse e così sono linearmente indipendenti e tre vettori non nulli a due a due ortogonali non sono complanari e così sono linearmente indipendenti. In generale, si ha

Proposizione. In uno spazio vettoriale Euclideo, ogni sequenza di vettori v_1, v_2, \dots, v_n a due a due ortogonali, non nulli, è linearmente indipendente.

Dimostrazione. Consideriamo un'uguaglianza

$$(*) \quad x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n = 0$$

con $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$; moltiplicando v_1 per entrambi i membri e usando l'ipotesi che v_1 sia ortogonale a tutti gli altri si ha

$$\begin{aligned} v_1 \cdot (x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n) &= v_1 \cdot 0 \\ x_1(v_1 \cdot v_1) + x_2(\cancel{v_1 \cdot v_2}) + \dots + x_n(\cancel{v_1 \cdot v_n}) &= 0 \\ x_1(v_1 \cdot v_1) &= 0; \end{aligned}$$

usando l'ipotesi che $v_1 \neq 0$, si trova $x_1 = 0$. Allo stesso modo, moltiplicando i vari v_i per entrambi i membri della (*) si trova che i vari x_i sono $= 0$.

In generale, calcolare le coordinate rispetto ad una base è complicato, richiede di risolvere un sistema lineare (con tante equazioni quante incognite). Invece, **calcolare le coordinate rispetto ad una base di vettori fra loro ortogonali è semplice**:

Proposizione. Sia v_1, v_2, \dots, v_n una sequenza di n vettori a due a due ortogonali, non nulli, in uno spazio vettoriale Euclideo V di dimensione n . Allora v_1, v_2, \dots, v_n è una base di V e le coordinate di un $b \in V$ rispetto ad essa sono date da

$$\frac{b \cdot v_i}{v_i \cdot v_i}, \quad (i = 1, 2, \dots, n).$$

Dimostrazione. Per la Proposizione precedente, gli n vettori sono linearmente indipendenti e, essendo in uno spazio vettoriale V di dimensione n , sono una base di V . Consideriamo l'uguaglianza

$$x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n = b$$

moltiplicando v_i per entrambi i membri e usando l'ipotesi di mutua ortogonalità, si ha

$$v_i \cdot (x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n) = v_i \cdot b$$

$$x_1(v_i \cdot v_1) + x_2(\cancel{v_i \cdot v_2}) + \dots + x_n(\cancel{v_i \cdot v_n}) = v_i \cdot b$$

$$x_i(v_i \cdot v_i) = v_i \cdot b; \quad \bigcirc$$

essendo $v_i \neq \underline{0}$, si ricava $x_i = \frac{v_i \cdot b}{v_i \cdot v_i}$.

Esempio. In \mathcal{V}^2 , identificato con \mathbb{R}^2 mediante un riferimento di due versori ortogonali,

$v_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$, $v_2 = \begin{bmatrix} -2 \\ 3 \end{bmatrix}$, sono fra loro ortogonali, quindi una base di \mathcal{V}^2 ;

le coordinate di $b = \begin{bmatrix} 8 \\ 8 \end{bmatrix}$ rispetto alla base sono $\frac{v_1 \cdot b}{v_1 \cdot v_1} = \frac{40}{13}$ e $\frac{v_2 \cdot b}{v_2 \cdot v_2} = \frac{8}{13}$;

quindi $\frac{40}{13} \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix} + \frac{8}{13} \begin{bmatrix} -2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ 8 \end{bmatrix}$.

