

Algebra Lineare e Geometria

Fabio Ferrario

@fefabo

Elia Ronchetti

@ulerich

2023/2024

Indice

1	Spazi vettoriali	8
1.1	Definizione di Spazi Vettoriali	8
1.1.1	Le operazioni $+$ e \cdot	8

Introduzione

Questi appunti di Algebra Lineare e Geometria sono stati fatti con l'obiettivo di riassumere tutti (o quasi) gli argomenti utili per l'esame di Algebra Lineare e Geometria del corso di Informatica dell'Università degli Studi di Milano Bicocca.

Il Corso

Gli appunti fanno riferimento alle lezioni di GAL erogate nel secondo semestre dell'anno accademico 22/23.

Programma del corso

Il programma si sviluppa come segue:

1. Algebra Lineare

- Spazi Vettoriali
- Dipendenza Lineare
- Basi
- Prodotto scalare euclideo
- Prodotto vettoriale

2. Matrici

- Operazioni
- Rango
- Invertibilità
- Determinante
- Trasformazioni elementari e riduzione a scala

3. Sistemi di equazioni lineari

- Risultati di base
- Teoremi di Rouché-Capelli e Cramer
- Cenni alla regressione lineare semplice

4. Applicazioni lineari

- Matrice associata
- Proprietà

5. Diagonalizzabilità di Matrici

- Autovalori
- Autovettori
- Molteplicità algebrica e geometrica
- Teorema Spettrale

6. Geometria Analitica nel Piano

- Sottospazi lineari affini
- Classificazione delle coniche

7. Geometria Analitica nello spazio

- Sottospazi lineari Affini

Prerequisiti

I prerequisiti per questo corso sono: Teoria di insiemi di base. Insiemi con strutture (monoidi e gruppi). Dimostrazioni per assurdo e per induzione.

Insiemistica e Funzioni

In questo capitolo ripassiamo i concetti di insiemistica e funzioni e fissiamo le notazioni che verranno usate durante il corso.

Insiemi

Non verrà data una definizione formale di insieme perchè la definizione matematica di insieme è complessa, verrà quindi data una definizione intuitiva. Fissiamo le **Notazioni** che useremo nell'insiemistica.

Voglio considerare degli oggetti e distinguerli da altri oggetti. In genere si utilizza la notazione classica disegnando un insieme, ma questo metodo è scomodo. Quindi, per rappresentiamo un insieme usiamo le **Parentesi Graffe**

$$I = \{ x, \Delta, 3, \odot \}$$

Teniamo a mente due cose:

- L'ordine degli elementi non è sensibile.
- Se un valore viene ripetuto, allora questo non è un insieme.

Sottoinsieme

Un sottoinsieme è un insieme contenuto in un altro insieme e si indica con il simbolo \subset .

Considerando l'insieme I sopra avremo che:

$$S \subset I = \{\Delta, 3\} \text{ è un sottoinsieme di } I$$

Operazioni sugli insiemi

Esistono diverse operazioni che ci permettono di ottenere degli insiemi partendo da altri insiemi.

In questo corso useremo le seguenti:

- **Unione** $A \cup B$ Contiene gli elementi contenuti sia in A che in B (Senza ripetizioni).
 - **Unione Disgiunta** $A \sqcup U$ come l'unione, ma se ci sono degli elementi condivisi vengono entrambi rappresentati con indicato a pedice l'insieme di provenienza.
- **Intersezione** $A \cap B$ Contiene gli elementi comuni tra A e B.
- **Complemento** $B \setminus A$ (oppure $B - A$) è l'insieme contenente gli elementi di B che non sono presenti in A.
- **Prodotto Cartesiano** $A \times B = \{(x, y) : x \in A, y \in B\}$
Ovvero l'insieme delle coppie di ogni elemento di A con ogni elemento di B. Nota che il prodotto cartesiano NON è commutativo.

Osservazione: Scrivere (x, y) è diverso che scrivere $\{x, y\}$.

Nel primo caso sto considerando la **coppia di elementi** x e y , mentre nel secondo caso sto considerando l'insieme contenente gli elementi x e y .

Quindi $(x, y) \neq (y, x)$, mentre $\{x, y\} = \{y, x\}$.

Insiemi Numerici

Esistono diversi insiemi numerici:

- Naturali $\mathbb{N} \subset \mathbb{Z} = \{0, 1, 2, \dots\}$
- Interi $\mathbb{Z} = \{\dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots\}$
- Razionali $\mathbb{Q} = \{\frac{m}{n} : m, n \in \mathbb{Z}\}$
- Reali $\mathbb{R} = \{Q, \sqrt{q}, \pi, e : q > 0 \in \mathbb{Q}\}$
- Complessi \mathbb{C} , che non faremo in questo corso

Spazi Multidimensionali

Esistono spazi numerici multidimensionali, che sono semplicemente il prodotto cartesiano di più spazi:

$$\mathbb{R}^2 = \mathbb{R} \times \mathbb{R} = \{(x, y) : x, y \in \mathbb{R}\}$$

Funzioni

Definizione di Funzione

Definiamo ora il concetto di Funzione:

DEFINIZIONE

Dati due insiemi A e B , una funzione è una relazione che **associa** ogni elemento di A a uno e un solo elemento di B . L'insieme A viene chiamato **Dominio**, mentre B è il **Codominio**.

Osservazione: Perché f sia una funzione deve valere:

$$\forall x \in \text{dom}(f), \exists ! f(x)$$

Ovvero, per ogni x appartenente al dominio della funzione f esiste **ed è unico** un valore di $f(x)$.

Immagine e Controimmagine

Una funzione $f : A \rightarrow B$ ha associata i seguenti insiemi:

- Sia $S \subset A$, allora con $f(S)$ indicheremo l'**Immagine** di S tramite f .

$$f(S) = \{b \in B : \text{è associato ad un elemento di } S\}$$

- Sia $R \subset B$, allora con $f^{-1}(R)$ indicheremo la **Controimmagine** di R tramite f .

$$f^{-1}(R) = \{a \in A : f(a) \in R\}$$

In parole povere, l'Immagine è l'insieme di tutti i valori che assume la funzione f valutata in ogni elemento di S , mentre la Controimmagine è l'insieme di tutti i valori del dominio che sono associati ai valori contenuti in R .

Iniettività e Suriettività

Una funzione può godere delle seguenti proprietà:

- f è detta **Iniettiva** se $a_1 \neq a_2 \in \text{dom}f \implies f(a_1) \neq f(a_2)$
- f è detta **Suriettiva** se $\forall b \in \text{codom}f, \exists a \in \text{dom}f : f(a) = b$

f è detta **biettiva** (o **bigetta** o **biunivoca**) se è sia iniettiva che suriettiva.

Capitolo 1

Spazi vettoriali

Gli spazi vettoriali sono degli insiemi con "sopra" delle strutture algebriche.

1.1 Definizione di Spazi Vettoriali

Sia V un insieme e K un "campo" (ad esempio \mathbb{R}). Allora:

DEFINIZIONE

Diremo che V è uno **Spazio Vettoriale** su K se esistono le operazioni di **Somma** (+) e di **Prodotto per uno scalare**(\cdot) su V .

Nota che campo e spazio vettoriali non coincidono mai! se entrambi sono \mathbb{R} , allora sono copie diverse di esso.

1.1.1 Le operazioni + e ·

Perché un insieme sia uno spazio vettoriale deve essere dotato delle operazioni di Somma e Prodotto per uno scalare, ma queste due operazioni devono rispettivamente verificare alcune proprietà.

Somma La somma è una funzione così definita:

$$+ : V \times V \rightarrow V$$

$$\text{ovvero } (\underline{v}_1, \underline{v}_2) \mapsto \underline{v}_1 + \underline{v}_2 \quad \forall \underline{v}_i \in V.$$

Essa deve godere delle seguenti proprietà:

1. Nullo: $\exists \underline{0} \in V : \underline{0} + \underline{v} = \underline{v} \quad \forall \underline{v} \in V$

2. Opposto: $\forall \underline{v} \in V, \exists -\underline{v} : \underline{v} + (-\underline{v}) = \underline{0}$
3. Associatività: $(\underline{v}_1 + \underline{v}_2) + \underline{v}_3 = \underline{v}_1 + (\underline{v}_2 + \underline{v}_3)$
4. Commutatività: $\underline{v}_1 + \underline{v}_2 = \underline{v}_2 + \underline{v}_1$

Prodotto per uno Scalare Il Prodotto per uno Scalare è una funzione così definita:

$$" \cdot " : K \times V \rightarrow V$$

$$\text{ovvero } (\underline{\alpha}, \underline{v}) \rightarrow "\alpha \underline{v} " .$$

Essa deve godere delle seguenti proprietà:

1. $(\lambda_1 + \lambda_2) \cdot \underline{v} = \lambda_1 \underline{v} + \lambda_2 \underline{v}$ con $\lambda_i \in K, \underline{v} \in V$
2. $\lambda \cdot (\underline{v}_1 + \underline{v}_2) = \lambda \underline{v}_1 + \lambda \underline{v}_2$ con $\lambda \in K, \underline{v}_i \in V$
3. $(\lambda_1 \cdot \lambda_2) \cdot \underline{v} = \lambda_1 \cdot (\lambda_2 \cdot \underline{v})$

Osservazione: Si può dimostrare che:

- $0 \cdot \underline{v} = \underline{0} \forall \underline{v} \in V$
- $\lambda \cdot \underline{0} = \underline{0} \forall \lambda \in K$
- $-1 \cdot \underline{v} = -\underline{v}$, ovvero l'opposto di $\underline{v} \in V, \forall \underline{v} \in V$.