Algebra Lineare

SUPSI Dipartimento Tecnologie Innovative

Gianni Grasso

8 ottobre 2024

Classe: I1B

Anno scolastico: 2024/2025

Indice

1 Vettori

Un vettore serve per rappresentare oggetti multidimensionali, ad esempio per le informazioni di un aereo potremmo avere un vettore con [velocità, direzione, altezza, potenza] o più semplicemente per descrivere una velocità potremmo usare $\vec{v} = [V_x, V_y]$.

1.1 Operazioni fondamentali

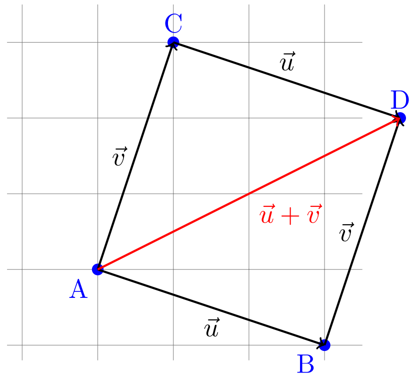
1.1.1 La somma

Quando sommiamo due vettori quello che facciamo effettivamente è la somma dei componenti, è importante che i due vettori abbiano la stessa dimensione, vale quindi:

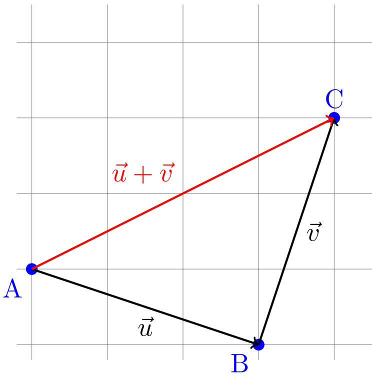
$$x = [x_1, ..., x_n], y = [y_1, ..., y_n] \in \mathbb{R}^n \Rightarrow x + y = [x_1 + y_1, ..., x_n + y_n]$$

Le modalità di somma dei vettori da un punto di vista geometrico sono principalmente due:

1. Metodo del parallelogramma: $AB + AC = AD$



2. Metodo punta-coda: $AB + BD = AD$



1.1.2 Moltiplicazione scalare

È possibile moltiplicare un qualsiasi vettore con un numero reale k, il prodotto di tale operazione è un vettore kx che ha al suo interno il valore di ogni suo componente moltiplicato per k, ovvero:

$$x = [x_1, ..., x_n] \in \mathbb{R}^n, k \in \mathbb{R} \Rightarrow kx = [kx_1, kx_2, ..., kx_n]$$

Ecco un semplice esempio di una moltiplicazione di un vettore con un numero reale:

$$3 \begin{pmatrix} -4 \\ -3 \\ 3 \\ -5 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \cdot (-4) \\ 3 \cdot (-3) \\ 3 \cdot \quad 3 \\ 3 \cdot (-5) \\ 3 \cdot \quad 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -12 \\ -9 \\ 9 \\ -15 \\ 9 \end{pmatrix}$$

1.2 Combinazioni lineari

Si chiama combinazione lineare dei vettori $x_1, x_2, ..., x_m$ con coefficienti (numeri scalari) $c_1, c_2, ..., c_m$ il vettore

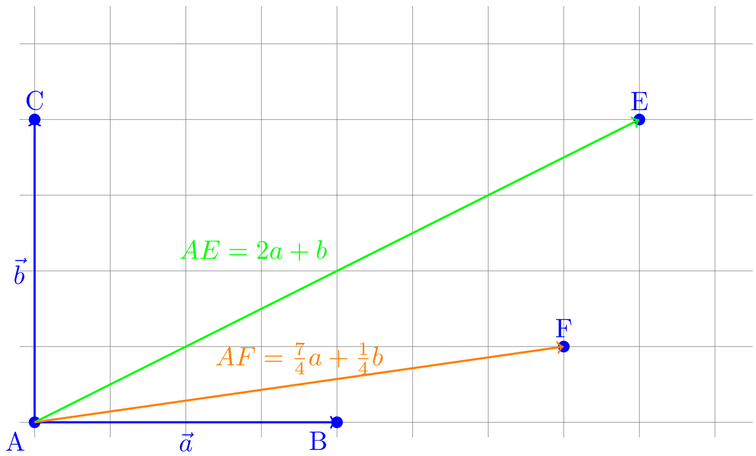
$$c_1x_1 + c_2x_2 + ... + c_mx_m$$

Il risultato di questa somma apparterrà allo spazio vettoriale di partenza.

Facciamo un semplice esempio per rendere meglio l'idea, mettiamo caso che dati due vettori $u = [5, -8, -5]$ e $v = [-6, 5, -6]$, vogliamo trovare la combinazione lineare $2u - 3v$:

$$2\begin{pmatrix}5\\-8\\-5\end{pmatrix} - 3\begin{pmatrix}-6\\5\\-6\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}28\\-31\\8\end{pmatrix}$$

Ora da un punto di vista geometrico cerchiamo di esprimere AE e AF come combinazioni lineari dei due vettori $\vec{a} = AB$ e $\vec{b} = AC$.



1.2.1 Generare tutti i vettori di $\mathbb{R}^2$

Teorema: se $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^2$ sono non paralleli, allora è possibile esprimere qualunque vettore $\vec{w}$ di $\mathbb{R}^2$ come combinazione lineare di $\vec{u}$ e $\vec{v}$ in un unico modo.

Per rappresentare un vettore come combinazione lineare di altri due vettori occorre creare un sistema e separare le componenti. **Esempio:** esprimere $\vec{w} = [6, 4]$ come CL dei vettori $\vec{u} = [3, 1]$ e $\vec{v} = [1, 2]$

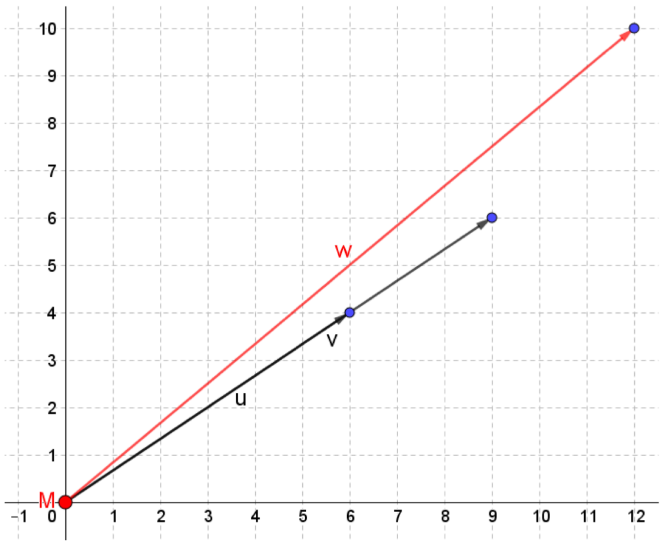
$$\begin{pmatrix}6\\4\end{pmatrix} = h\begin{pmatrix}3\\1\end{pmatrix} + k\begin{pmatrix}1\\2\end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases}6 = 3h + k\\4 = h + 2k\end{cases}$$

Un sistema del genere avrà una soluzione solo se $\vec{u}$ e $\vec{v}$ non sono paralleli, in caso contrario $(\vec{u}||\vec{v})$ il risultato del sistema risulterà impossibile. In questo caso, sviluppando il sistema troviamo che $h = \frac{8}{5}, k = \frac{6}{5}$.

Esempio: esiste una combinazione lineare dei vettori $\vec{u} = [6, 4]$ e $\vec{v} = [9, 6]$ che dia il vettore $\vec{w} = [12, 10]$?

$$h \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 9 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 10 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} 6h + 9k = 12 \\ 4h + 6k = 10 \end{cases}$$

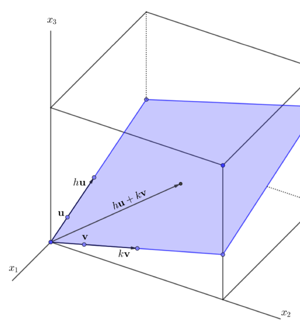
Provando a risolvere il sistema si ottiene $8 = 10$ (il sistema non ammette soluzioni), quindi non è possibile esprimere $\vec{w} = [12, 10]$ come combinazione lineare dei vettori $\vec{u} = [6, 4]$ e $\vec{v} = [9, 6]$, ciò significa che $\vec{u}$ e $\vec{v}$ **sono paralleli**. In altre parole combinando linearmente questi due vettori si possono ottenere **solo** i vettori che hanno la stessa direzione di $\vec{u}$ e $\vec{v}$. Graficamente risulta così:



1.2.2 Generare tutti i vettori di $\mathbb{R}^3$

Teorema: se $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ sono non complanari (non appartengono allo stesso piano e quindi nessuno di essi si può esprimere come combinazione lineare degli altri due), allora è possibile esprimere qualunque vettore $\vec{z}$ di $\mathbb{R}^3$ come combinazione lineare di $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ in un unico modo.

In questo caso, utilizzando **due** vettori non paralleli, possiamo generare un piano su $\mathbb{R}^3$, tuttavia in questo caso avendo una dimensione 3 e soltanto due vettori, siamo limitati a generare **solo** i vettori che si trovano sul piano dei due vettori.



Per generare tutti i vettori possibili occorrono quindi 3 vettori, possono essere vettori qualsiasi purché non siano complanari, ovvero nessuno di essi si possa esprimere come combinazione lineare degli altri.

In generale, per generare i vettori di $\mathbb{R}^n$ sono necessari e sufficienti n vettori, purché nessuno di essi si possa esprimere come combinazione lineare degli altri.

1.2.3 CAS Geogebra

Abbiamo capito quindi che per determinare una combinazione lineare tra più vettori è importante riuscire a creare un sistema di equazioni. Per quanto riguarda però la risoluzione possiamo usare il CAS di Geogebra, tramite lo strumento Risolvi gli passiamo come parametri la lista di equazioni e le variabili di riferimento.

Risolvi({2x+5y=8, 4x+5y=6},{x,y})

$\rightarrow \{\{x = -1, y = 2\}\}$

Il sistema ammette una sola soluzione

Risolvi({2x+5y=8, 2x+5y=6},{x,y})

$\rightarrow \{\}$

Il sistema non ammette soluzioni

Risolvi({2x+5y=8, 4x+10y=16},{x,y})

$\rightarrow \left\{\left\{x = \frac{-5}{2}\, y + 4, y = y\right\}\right\}$

Il sistema ammette infinite soluzioni

1.3 Dipendenza e indipendenza lineare

Si dice che i vettori $x_1, ..., x_m \in \mathbb{R}^n$ sono **linearmente indipendenti (LI)** se nessuno di essi si può esprimere come combinazione lineare degli altri, altrimenti si dicono **linearmente dipendenti (LD)**.

Possiamo dire quindi che una **base** di $\mathbb{R}^n$ è formata da n vettori **linealmente indipendenti**. Una **base** è una lista di vettori LI che generano $\mathbb{R}^n$.

Teorema. I vettori $x_1 ... x_m \in \mathbb{R}^n$ sono **linearmente indipendenti** se e solo se l'unica loro combinazione lineare che dà il vettore nullo 0 è la combinazione banale:

$$0x_1 + ... + 0x_m = 0$$

In questo modo occorre risolvere un solo sistema lineare **omogeneo** (con i termini noti tutti nulli).

Se ad esempio vogliamo stabilire se i vettori $a\begin{pmatrix}1\\2\\3\end{pmatrix}, b\begin{pmatrix}4\\5\\6\end{pmatrix}, c\begin{pmatrix}7\\8\\9\end{pmatrix}$ sono LI o LD, diventa:

$$h\begin{pmatrix}1\\2\\3\end{pmatrix} + j\begin{pmatrix}4\\5\\6\end{pmatrix} + k\begin{pmatrix}7\\8\\9\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}0\\0\\0\end{pmatrix}$$

1.3.1 Interpretare i risultati

Una volta che abbiamo il sistema, possiamo inserirlo in Geogebra utilizzando la funzione **Risolvi** con la sintassi vista nel capitolo scorso. Se l'unico valore possibile dei coefficienti è 0 (ammette **solo** la soluzione banale), allora i vettori sono LI.

```
Risolvi({h+4j+7k=0,2h+5j+8k=0,3h+6j+8k=0},{h,j,k})
→ {{h = 0, j = 0, k = 0}}
```

In caso contrario, significa che i vettori sono LD.

```
Risolvi({h+4j+7k=0,2h+5j+8k=0,3h+6j+9k=0},{h,j,k}
→ {{h = k, j = −2 k, k = k}}
```

Facciamo un esempio più pratico per notare qualche altro dettaglio. Proviamo a stabilire se i vettori $a\begin{pmatrix}1\\2\\3\\4\end{pmatrix}, b\begin{pmatrix}5\\6\\7\\8\end{pmatrix}, c\begin{pmatrix}9\\10\\11\\12\end{pmatrix}, d\begin{pmatrix}13\\14\\15\\16\end{pmatrix}$ sono LI o LD.

```
Risolvi({h+5j+9k+13l=0,2h+6j+10k+14l=0,3h+7j+11k+15l=0,4h+8j+12k+16l=0},{h,j,k,l})
→ {{h = k + 2 l, j = −2 k − 3 l, k = k, l = l}}
```

Notiamo per prima cosa che i vettori sono LD. Inoltre ci sono due variabili libere ($k = k, l = l$), ciò significa che ci sono solo 2 vettori LI ($4 - 2 = 2$), per verificare quali dovremmo vedere i singoli casi. Infine sappiamo che a, b, c, d generano un **sottospazio** di $\mathbb{R}^4$ di **dimensione** 2.

In generale, k vettori LI non nulli di $\mathbb{R}^n$ generano un **sottospazio** di **dimensione** k.

2 Geometria vettoriale

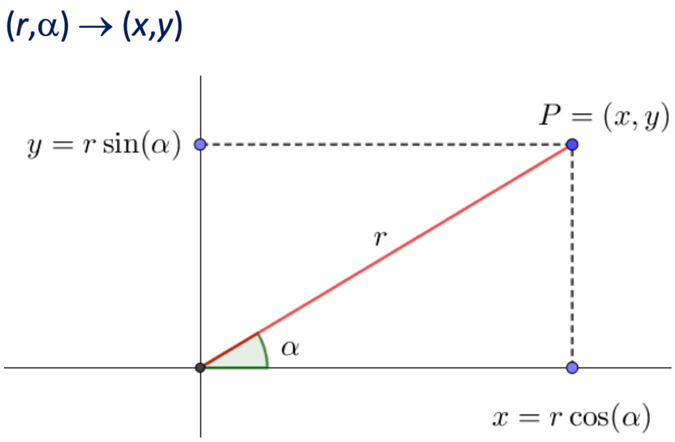
2.1 Coordinate polari

- Coordinate cartesiane, $P = (x, y)$ (ascissa, ordinata)
- Coordinate polari, $P = (r, \alpha)$ (norma, angolo)

Per passare da coordinate polari a coordinate cartesiane si utilizzano rispettivamente $cos(\alpha)$ e $sin(\alpha)$. Vale dunque:

$$\begin{cases} x = r\ cos(\alpha) \\ y = r\ sin(\alpha) \end{cases}$$

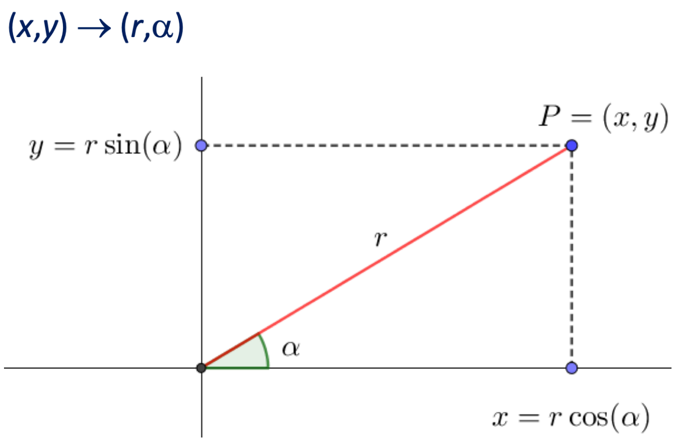
che graficamente appare:



Per passare invece da coordinate cartesiane a coordinate polari dobbiamo stabilire r e α. Abbiiamo quindi:

$$\begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \alpha = \begin{cases} cos^{-1}(\frac{x}{r}) & y \geq 0 \\ -cos^{-1}(\frac{x}{r}) & y < 0 \end{cases} \end{cases}$$

che graficamente appare:



2.2 Il prodotto scalare

2.2.1 norma

Dato il vettore x si chiama prodotto scalare di x per se stesso e si indica $x \cdot x$ il numero reale

$$\mathbb{R}^2:\ x \cdot x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1^2 + x_2^2 = \|x\|^2$$

dunque la norma è

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

questo vale in qualsiasi dimensione ($\mathbb{R}^n$).

La norma è un valore sempre maggiore o, nel caso il vettore fosse nullo, uguale a zero. Inoltre possiede due proprietà interessanti:

- **disuguaglianza triangolare**, $\|x + y\| \leq \|x\| + \|x\|$
- **omogeneità**, $\|hx\| = |h| + \|x\|$

La somma di due norme non è quindi uguale alla norma contenente la somma dei due vettori (disuguaglianza triangolare).

2.2.2 I versori

I versori sono vettori di norma 1, per fare diventare un vettore generico $\|x\|$ di norma 1 si può fare

$$\frac{1}{\|x\|}x \qquad \text{questo vettore ha norma 1}$$

Allo stesso modo se vogliamo farlo diventare, per esempio, di norma 7 possiamo scriverlo come

$$\frac{7}{\|x\|}x \qquad \text{questo vettore ha norma 7}$$

2.2.3 Prodotto scalare x·y

Dati i vettori $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ ... \\ x_n \end{pmatrix}, y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ ... \\ y_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$, si chiama prodotto scalare di x e y, e si indica $x \cdot y$, il numero reale

$$x \cdot y = x_1 y_1 + x_2 y_2 + ... + x_n y_n$$

Di base se prendiamo due vettori tramite l'agolo che generano possiamo determinare:

- se $\alpha > 90°$ il prodotto scalare è negativo
- se $\alpha = 90°$ il prodotto scalare è 0
- se $\alpha < 90°$ il prodotto scalare è positivo

Teorema del prodotto scalare

$$u \cdot v = \|u\| \, \|v\| \, cos(\alpha)$$

dalla quale possiamo ricavare

$$cos(\alpha) = \frac{u \cdot v}{\|u\| \, \|v\|}$$

e quindi

$$\alpha = cos^{-1}\left(\frac{u \cdot v}{\|u\| \, \|v\|}\right)$$