# Lezione 11 Geometria I

Federico De Sisti 2024-03-27

## 1 Varie robe su basi ortonormali

## Proposizione 1

Sia  $B = \{v_1, \ldots, v_n\}$  una base ortonormale dello spazio euclideo V, la base  $L = \{w_1, \ldots, w_n\}$  è ortonormale se e solo se  $M = [Id_V]_L^B$  è ortogonale  $(MM^t = Id_v)$ 

## Dimostrazione

Sia  $M=(m_{ij})$  per definizione di M  $w_i=\sum_{j=1}^n m_{ji}v_j$   $1\leq i\leq n$ 

$$\langle w_i, w_j \rangle = \langle \sum_{k=1}^n m_{ki} v_k, \sum_{h=1}^n m_{hj} v_h \rangle = \sum_{k,h=1}^n m_{ki} m_{kj} \langle v_k, v_h \rangle = \sum_{k=1}^n m_{ki} m_{kj} = (M^t M)_{i,j}.$$

### Osservazione

Sia  $V = \mathbb{R}[x] \langle p(x), q(x) \rangle = \int_{-1}^{1} p(x)q(x)dx$  è un prodotto scalare

Definizione 1 (Angolo non orientato tra vettori)

$$|\langle v, w \rangle| \le ||v|| ||w|| \Rightarrow -1 \le \frac{\langle v, w \rangle}{||v|| ||w||} \le 1 (v, w \ne 0)$$
allora

 $\exists ! \in [0, \pi] : \cos = \frac{\langle v, w \rangle}{||v|| ||w||}$ 

 $\grave{e}$  detto angolo non orientato tra v,w

## Definizione 2

 $\mathit{Sia} \ S \subseteq V \ \mathit{con} \ V \ \mathit{spazio} \ \mathit{euclideo}, \ S^{\perp} := \{v \in V | \langle v, s \rangle = 0 \ \ \forall s \in S \}$ 

#### Osservazione

 $S^{\perp}$  è un sottospazio vettoriale di V.

Siano  $v_1, v_2 \in S^{\perp}$  e  $\alpha_{1,2} \in \mathbb{K}$ 

$$\Rightarrow \langle \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2, s \rangle = \alpha_1 \langle v, s \rangle + \alpha_2 \langle v_2, s \rangle = 0 \quad \forall s \in S$$

## Proposizione 2

Sia V uno spazio vettoriale euclideo e W un sottospazio di V allora

$$V = W + W^{\perp}$$

#### Dimostrazione

 $Sia \{w_1, \ldots, w_k\}$  una base ortogonale di W

consideriamo  $\pi: V \to W$  con  $\pi(v) = \sum_{i=1}^n \frac{\langle v, w_i \rangle}{\langle w_i, w_i \rangle} w_i$ , dobbiamo mostrare che  $V = W + W^{\perp}$  e che  $W \cap W^{\perp} = \{0\}$  ma la seconda è ovvia poiché se  $w \in W \cap W^t$ è ortogonale a se stesso  $\Rightarrow \langle w, w \rangle = 0 \Leftrightarrow w = 0$ 

Osserviamo inoltre che se  $v \in V \Rightarrow v = \pi(v) + (v - \pi(v))$  la richiesta è dunque  $v - \pi(v) \in W^{\perp}$ . Basta verificare che  $\langle v - \pi(v), w_i \rangle = 0 \ \forall i$ 

$$\langle v - \sum_{j=1}^n \frac{\langle v, w_j \rangle}{\langle w_j, w_j \rangle} w_j \rangle = \langle v, w_i \rangle - \sum_{j=1}^n \frac{\langle v, w_j \rangle}{\langle w_j, w_j \rangle} \langle w_j, w_i \rangle = \langle v, w_i \rangle - \frac{\langle v, w_i \rangle}{\langle w_j, w_j \rangle} \langle w_j, w_j \rangle = 0.$$

#### Osservazione

1- Se V è spazio euclideo e W è sottospazio di V,

 $(W, \langle, \rangle|_{W \times W})$  è uno spazio euclideo

2- Se  $\{w_1, \ldots, w_k\}$  è base ortogonale di W risulta:

$$||v - \sum_{h=1}^{n} a_h w_h| \ge ||v - \sum_{h=1}^{n} \frac{\langle v, w_h \rangle}{\langle w_h, w_h \rangle} w_h||$$

e vale l'uguaglianza se se solo se  $a_h = \frac{\langle v, w_h \rangle}{\langle w_h, w_h \rangle}$ 

## Dimostrazione (Punto 2)

$$||v - \sum_{h=1}^{n} a_h w_k|| \ge ||v - \sum_{h=1}^{n} \frac{\langle v, w_h \rangle}{\langle w_h, w_h \rangle} w_h||;$$

$$||v - w||^2 = \langle v - u, v - u \rangle =$$

 $|u| = \langle v - w + w - u, v - w + w - u \rangle = \langle v - w, v - w \rangle + \langle w - u, w - u \rangle \ge ||v - w||^2 \square$ 

La lezione prosegue con lo svolgimento di alcuni esercizi

#### 2 Prodotto vettoriale

Sia V uno spazio vettoriale euclideo per cui dim(V) = 3 sia  $\{v, j, k\}$  una base ortonormale di V

$${\bf Definizione} \ {\bf 3} \ ({\bf Prodotto} \ {\bf vettoriale})$$

**Definizione 3** (Prodotto vettoriale) 
$$Dati\ v = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} \ w = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} \ pongo\ v \wedge w = \begin{pmatrix} y_1z_2 - y_2z_1 \\ x_2z_1 - x_1z_2 \\ x_1y_2 - x_2y_1 \end{pmatrix}$$

 $B_1, B_2$  si dicono concordemente orientate se  $det([Id]_{B_1}^{B_2}) > 0$ , questa è inoltre una relazione di equivalenza.

Di fatti se 
$$B_1 \sim B_2$$
,  $B_2 \sim B_3$   $det([Id]_{B_1}^{B_3}) = det([Id]_{B_2}^{B_3}[Id]_{B_1}^{B_2}) = det([Id]_{B_2}^{B_3})det([Id]_{B_1}^{B_2}) > 0 \Rightarrow B_1 \sim B_2$