

Prodotto Scalar e Ortogonalità

Def. In $\mathbb{R}^m(\mathbb{R})$ l'applicazione:

$$\cdot : \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(u, v) \rightarrow u \cdot v$$

$$u \cdot v = (x_1, x_2, \dots, x_m) \cdot (y_1, y_2, \dots, y_m)$$

$$= x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_m y_m$$

$$\boxed{u \cdot v = u v^t}$$

PRODOTTO MATE PER
COLONNE

Si dice prodotto scalare euclideo standard.

$\Rightarrow \mathbb{R}^m(\mathbb{R})$ con il PSE si dice spazio
vettoriale euclideo reale ($E_m(\mathbb{R})$).

Detto $A \in E_m(\mathbb{R})$ si dice complemento
ortogonale di A l'insieme

$$A^\perp = \left\{ v \in \mathbb{R}^m \mid \underbrace{v \cdot a = 0}_{v \perp a} \forall a \in A \right\}$$

$\leq \mathbb{R}^m(\mathbb{R})$

A^\perp = insieme dei vettori di \mathbb{R}^m ortogonali
a tutti i vettori di A .

Un prodotto scalare euclideo è
un prodotto scalare positivo non
degenerato.

FORMA BILINEARE $\phi : V(\mathbb{K}) \times V(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$

$\forall u_1, u_2 \in V, \forall v \in V, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K}$

$$1) \phi(\alpha u_1 + \beta u_2, v) = \alpha \phi(u_1, v) + \beta \phi(u_2, v)$$

$\forall u \in V, \forall v_1, v_2 \in V, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{K}$

$$2) \phi(u, \alpha v_1 + \beta v_2) = \alpha \phi(u, v_1) + \beta \phi(u, v_2)$$

Se $V = V_n(\mathbb{K})$ dimensione finite

allora ϕ può essere rappresentata come
una matrice quadrata $n \times n$.

Scelte una base $B = (e_1, e_2, \dots, e_n)$ di
 $V_n(\mathbb{K})$

$$A = (a_{ij}) \Leftrightarrow A_{ij} = \phi(e_i, e_j)$$

Detto $u = u_1 e_1 + u_2 e_2 + \dots + u_m e_m$
dove (u_1, u_2, \dots, u_m) componenti
di u rispetto a B .

$$w = w_1 e_1 + \dots + w_m e_m$$

$$\begin{aligned} \phi(u, w) &= \phi(u_1 e_1 + \dots + u_m e_m, w_1 e_1 + \dots + w_m e_m) \\ &= \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m \phi(u_i e_i, w_j e_j) \\ &= \sum_{i,j=1}^m u_i w_j \underbrace{\phi(e_i, e_j)}_{A_{ij}} = (u_1, \dots, u_m) A \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_m \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \phi \in \text{Nucleo} &\Leftrightarrow \exists v \in V, v \neq 0, \\ &\phi(v, w) = 0 \quad \forall w \in V \\ &\exists w \in V, w \neq 0 \\ &\phi(v, w) = 0 \quad \forall v \in V \end{aligned}$$

ϕ non degenerato $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$ dove
 A è matrice delle
forme bilineari rispetto a B di V .

ϕ è simmetrica $\Leftrightarrow \forall v, w \in V$
 $\phi(v, w) = \phi(w, v)$

Def: Dato $V(\mathbb{K})$, si dice prodotto
scalare su $V(\mathbb{K})$ una FORMA BILINEARE
SIMMETRICA $\phi: V(\mathbb{K}) \times V(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$.

Def: Dato ϕ prodotto scalare
 $u, w \in V(\mathbb{K})$ si dicono ortogonali
 $u \perp w \Leftrightarrow \phi(u, w) = 0$

Def: ϕ è definito positivo se $\forall v \in V(\mathbb{R})$
 $\phi(v, v) \geq 0$ e $\phi(v, v) = 0 \Leftrightarrow v = 0$

Def: Nucleo di ϕ è l'insieme
di tutti i vettori $v \in V$ tali che
 $\forall x \in V \quad v \perp x$ ovvero $v \cdot x = 0$

$\text{Red}(\phi)$ chiaramente $0 \in \text{Red}(\phi)$

$\text{Red}(\phi) \subseteq V$ (sottospazio)

$\text{Red}(\phi) = \{0\} \Leftrightarrow \phi \bar{\in} \text{NON DEGENERATE}$

$\Rightarrow \text{Red}(\phi) = \text{Ker}(A)$

$$= \{x \in V \mid Ax = 0\}$$

$\dim \text{Red}(\phi) = n - \text{rn}(A)$

TEOREMA

Se $\phi : V_n(\mathbb{K}) \times V_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$ prodotto scalare
NON DEGENERATE. $\forall x \in V_n(\mathbb{K})$

1) X^\perp è sottospazio vettoriale di $V_n(\mathbb{K})$

$$X^\perp = \{y \in V_n(\mathbb{K}) \mid \forall x \in X: x \perp y\}$$

2) $\dim X^\perp = n - \dim X$

$$3) X^\perp = \mathcal{L}(X)^\perp$$

$$4) X^{\perp\perp} = (X^\perp)^\perp = \mathcal{L}(X)$$

$$5) \text{ Delle (2)} \quad \mathcal{L}(X) \oplus X^\perp \quad (\text{SOMMA DIRETTA}) \Rightarrow \begin{cases} \mathcal{L}(X) \cap X^\perp = \{0\} \\ \mathcal{L}(X) + X^\perp = V_n(\mathbb{K}) \end{cases}$$

ESEMPIO In $E_3(\mathbb{R})$ determinare

$$1) A^\perp \text{ con } A = \{ (1, 1, -1), (3, 1, 0) \}$$

$$2) H^\perp \text{ con } H = \{ (\alpha, \beta, \alpha - \beta) \mid \alpha, \beta \in \mathbb{R} \}$$

$$3) S^\perp \text{ con } S = \{ (p, p+1, 0) \mid p \in \mathbb{R} \}$$

$$1) A^\perp = \mathcal{L}(A)^\perp \quad \mathcal{L}(A) = \mathcal{L}((1, 1, -1), (3, 1, 0))$$

$$\dim \mathcal{L}(A) = \text{rank} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = 2$$

$$\dim A^\perp = 3 - 2 = 1$$

$$A^\perp = \{ (x, y, z) \mid \begin{cases} (x, y, z) \cdot (1, 1, -1) = 0 \\ (x, y, z) \cdot (3, 1, 0) = 0 \end{cases} \}$$

$$\begin{cases} x+y-z=0 \\ 3x+y=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z=x+y = x-3x = -2x \\ y=-3x \end{cases}$$

$$A^\perp = \{ (x, -3x, -2x) \mid x \in \mathbb{R} \} \\ = \mathcal{L}((1, -3, -2)) \subseteq \mathbb{R}^3(\mathbb{R})$$

$$2) \quad H^\perp = \mathcal{L}(H)^\perp \quad \text{ensendo } H \text{ s.v.} \\ H = \mathcal{L}(H)$$

$$H = \mathcal{L}((1, 0, 1), (0, 1, -1)) \quad *$$

$$H^\perp = \{ (x, y, z) \mid (x, y, z) \cdot (1, 0, 1) = 0, \\ (x, y, z) \cdot (0, 1, -1) = 0 \}$$

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

$$H^\perp = \{ (-z, z, z) \mid z \in \mathbb{R} \} = \mathcal{L}((-1, 1, 1)) \\ \subseteq \mathbb{R}^3(\mathbb{R})$$

* Se un vettore è ortogonale a tutti gli elementi di una base di H allora è ortogonale a tutti gli elementi di H .

$$B_H = \{(1, 0, 1), (0, 1, -1)\}$$

$$h \in H \quad h = \alpha(1, 0, 1) + \beta(0, 1, -1)$$

con $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$

$$\text{Se } v \perp (1, 0, 1) \quad \text{e} \quad v \perp (0, 1, -1)$$

$$v \cdot (1, 0, 1) = 0$$

$$v \cdot (0, 1, -1) = 0$$

allora

$$v \cdot h = \alpha \underbrace{v \cdot (1, 0, 1)}_{=0} + \beta \underbrace{v \cdot (0, 1, -1)}_{=0}$$

$$= 0$$

□

$$3) S \subseteq \mathbb{R}^3(\mathbb{R}) \quad S^\perp = d(S)^\perp$$

$$S = \{ (0, 1, 0) + p(1, 1, 0) \mid p \in \mathbb{R} \}$$

$$= (0, 1, 0) + d((1, 1, 0))$$

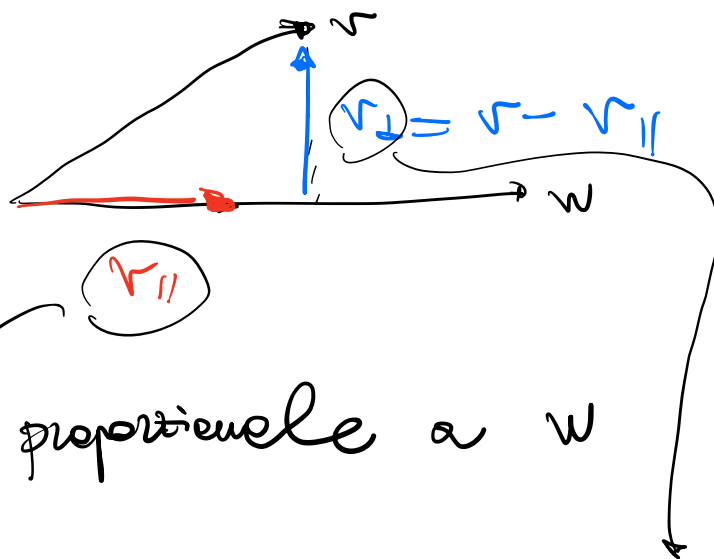
$$d(S) = d((0, 1, 0), (1, 1, 0))$$

$$S^\perp = \{ (x, y, z) \mid \begin{array}{l} (x, y, z) \cdot (0, 1, 0) = 0 \\ (x, y, z) \cdot (1, 1, 0) = 0 \end{array} \}$$

$$\begin{cases} y = 0 \\ x + y = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = 0 \\ x = 0 \end{cases}$$

$$S^\perp = \{ (0, 0, z) \mid z \in \mathbb{R}, y = d[(0, 0, 1)] \}$$

PROIEZIONE DI v LUNGO w



vettore proporzionale a w

$$v_{\parallel} = \frac{v \cdot w}{w \cdot w} w$$

prodotto scalare

vettore ortogonale
a w $\boxed{w \cdot v_{\perp} = 0}$

il coefficiente $\frac{v \cdot w}{w \cdot w}$ è detto
coefficiente di Fourier di v lungo w .

Mentre $v_{||}$ è detta proiezione ortogonale
di v lungo w .

NORMA EUCLIDEA

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

↑
prodotto scalare
euclideo

$$\|v\| = 0$$

$$\Downarrow$$
$$v = 0$$

PROPRIETÀ

$$1) \forall \alpha \in \mathbb{R}, \forall v \in V_n(\mathbb{R})$$

$$\|v\| \geq 0$$

$$2) \|v\| = 0 \iff v = 0$$

$$3) \|\alpha v\| = |\alpha| \|v\|$$

$$4) \forall v, w \in V_n(\mathbb{R})$$

$$\|v+w\| \leq \|v\| + \|w\|$$

DIS. TRIANGOLO

$\| \cdot \|$
↑
concetto
di lunghezza

ESERCIZIO

In $\mathbb{R}^3(\mathbb{R})$ con PSE $v = (1, 2, 1)$ e $w = (2, -1, -1)$.

Definire

- 1) la proiezione di v lungo w
- 2) la componente ortogonale
- 3) $\|w\|$

1) $v_{\parallel} = \left(\frac{v \cdot w}{w \cdot w} \right) w = -\frac{1}{6} \cdot (2, -1, -1) = \left(-\frac{1}{3}, \frac{1}{6}, \frac{1}{6}\right)$

coeff. Ferris

$$\frac{v \cdot w}{w \cdot w} = \frac{(1, 2, 1) \cdot (2, -1, -1)}{(2, -1, -1) \cdot (2, -1, -1)} = \frac{2 - 2 - 1}{4 + 1 + 1} = \frac{-1}{6}$$

3) $\|w\|^2 = w \cdot w = 6 \Rightarrow \|w\| = \sqrt{6}$

2) $v_{\perp} = v - v_{\parallel} = (1, 2, 1) - \left(-\frac{1}{3}, \frac{1}{6}, \frac{1}{6}\right) = \left(\frac{4}{3}, \frac{11}{6}, \frac{5}{6}\right)$

3) $u = \frac{w}{\|w\|} = \left(\frac{2}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}} \right)$ vettore
 di norme unitarie avente stesso
 verso e direzione di w . $\|u\| = 1$

ESERCIZIO GRAM-SCHMIDT

In $\mathbb{R}^3(\mathbb{R})$ rendere ortogonale la
 base $B = ((1, 1, 0), (1, -1, 1), (2, 0, 0))$.

Procedo di Gram-Schmidt $B = (v_1, v_2, v_3)$

$B' = (v_1', v_2', v_3')$ tale che $v_1' \perp v_2' \quad v_1' \perp v_3' \quad v_2' \perp v_3'$

STEP

1) $v_1' = v_1$

2) $v_2' = v_2 - \frac{v_2 \cdot v_1'}{v_1' \cdot v_1'} v_1'$ \rightarrow PROIEZIONE DI v_2 su v_1'

3) $v_3' = v_3 - \frac{v_3 \cdot v_1'}{v_1' \cdot v_1'} v_1' - \frac{v_3 \cdot v_2'}{v_2' \cdot v_2'} v_2'$ \rightarrow PROIEZIONE DI v_3 su v_2'
 PROIEZIONE DI v_3 su v_1'