

V spazio vettoriale su \mathbb{R} , $\dim(V) = n$.

Abbiamo bisogno di un metodo per assegnare ad ogni $v \in V$ un suo "modulo", ed anche per assegnare ad ogni coppia $u, v \in V$ l'"angolo" formato da tali vettori



Def. Un PRODOTTO SCALARE su V è un'applicazione

$$\varphi(-, -) : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$$

$(u, v) \mapsto \varphi(u, v)$

← SPIEG. min

che verifica le seguenti proprietà:

1° argument →
2° argument →

1. φ è BILINEARE:

$$\varphi(u + u', v) = \varphi(u, v) + \varphi(u', v) \quad \forall u, u', v \in V$$

$$\varphi(\lambda u, v) = \lambda \varphi(u, v) \quad \forall u, v \in V \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

$$\varphi(u, v + v') = \varphi(u, v) + \varphi(u, v') \quad \forall u, v, v' \in V$$

$$\varphi(u, \lambda v) = \lambda \varphi(u, v) \quad \forall u, v \in V \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

"bilineare" = "bi-linear", cioè lineare separatamente in ciascuno dei due argomenti.

2. φ è SIMMETRICA:

$$\varphi(u, v) = \varphi(v, u) \quad \forall u, v \in V$$

3. φ è DEFINITA POSITIVA:

$$\varphi(u, u) \geq 0 \quad \forall u \in V \quad \text{e} \quad \langle u, u \rangle = 0 \iff u = 0$$

↑ NIMR III (Nota MOLTO Bene)

ESEMPIO 1

$V = \mathbb{R}^2$ $u = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}$, $v = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$ arbitrari.

$$\varphi(u, v) = 2u_1 \underline{v_1} + 2u_1 \underline{v_2} + 2u_2 \underline{v_1} + 5u_2 \underline{v_2}$$

Verificare che φ è un prodotto scalare.

$$\begin{aligned} \varphi(u, v) &= (2u_1 + 2u_2)v_1 + (2u_1 + 5u_2)v_2 = \\ &= \begin{bmatrix} 2u_1 + 2u_2 & 2u_1 + 5u_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} u_1 & u_2 \end{bmatrix}}_M \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Allora la bilinearità di φ segue subito dalle proprietà del prodotto $R \times C$ di matrici SPIEG.

Osservo che la matrice M è simmetrica: $\underline{M = {}^t M}$.

Verifico che φ è simmetrico:

$$\varphi(v, u) = \begin{bmatrix} v_1 & v_2 \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} {}^t M \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} u_1 & u_2 \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}}_{\in \mathbb{R}}$$

SPIEG. $\Rightarrow \begin{bmatrix} u_1 & u_2 \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \varphi(u, v)$

Infine verifico che φ è definito positivo

$$\varphi(u, u) = 2u_1^2 + 4u_1u_2 + 5u_2^2 = 2 \underbrace{(u_1 + u_2)^2}_{\geq 0} + 3 \underbrace{u_2^2}_{\geq 0} \geq 0$$

$$\varphi(u, u) = 0 \Leftrightarrow \underbrace{2(u_1 + u_2)^2}_{\geq 0} + \underbrace{3u_2^2}_{\geq 0} = 0 \Leftrightarrow \left. \begin{array}{l} u_2 = 0 \\ u_1 + u_2 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow u = 0 \in \mathbb{R}^2$$

Oss.

$u = 0 \Rightarrow \varphi(0, 0) = 0$ è conseguenza della bilinearità.

6/11/17 (3)
C'è un modo più "pulito" di trovare la matrice M ?

$B_c = (e_1, e_2)$ sia la base canonica di \mathbb{R}^2 .

$$u = u_1 e_1 + u_2 e_2 \quad v = v_1 e_1 + v_2 e_2$$

$$\begin{aligned} \varphi(u, v) &= \varphi(u, v_1 e_1 + v_2 e_2) = \varphi(u, v_1 e_1) + \varphi(u, v_2 e_2) = \\ &= v_1 \varphi(u, e_1) + v_2 \varphi(u, e_2) = v_1 \varphi(u_1 e_1 + u_2 e_2, e_1) + \dots = \\ &= v_1 u_1 \varphi(e_1, e_1) + v_1 u_2 \varphi(e_2, e_1) + v_2 u_1 \varphi(e_1, e_2) + u_2 v_2 \varphi(e_2, e_2) \\ & \quad u_1 v_1 \cdot 2 \quad + u_2 v_1 \cdot 2 \quad + u_1 v_2 \cdot 2 \quad + u_2 v_2 \cdot 5 \end{aligned}$$

Quindi:

$$M = \begin{bmatrix} \varphi(e_1, e_1) & \varphi(e_1, e_2) \\ \varphi(e_2, e_1) & \varphi(e_2, e_2) \end{bmatrix}$$

ESEMPIO 2 $V = \mathbb{R}^m$. Pensare i vettori di V come matrici "columna": $m \times 1$. Definisco il P.S. STANDARD:

$$\langle u, v \rangle_{st} \stackrel{\text{def}}{=} {}^t u v = {}^t u \underline{I_m} v = [u_1 \dots u_m] \begin{bmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{bmatrix} = u_1 v_1 + \dots + u_m v_m$$

Le tre proprietà sono facili.

Se $n=2$

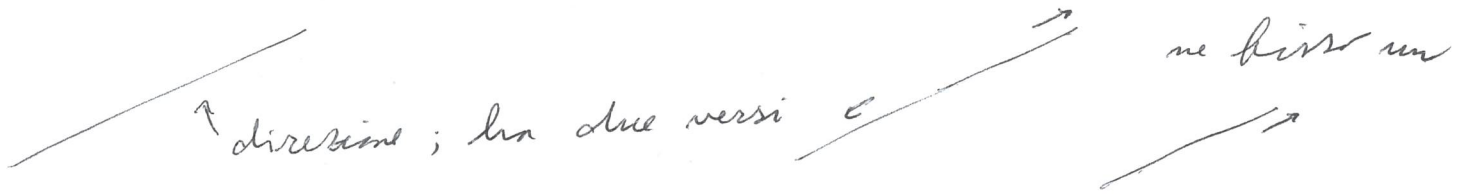
$$\langle u, v \rangle_{st} = u_1 v_1 + u_2 v_2 \Rightarrow \underline{\underline{\langle \cdot, \cdot \rangle_{st} \neq \varphi(\cdot, \cdot)}}$$

Ad esempio $\langle e_1, e_2 \rangle_{st} = 0$ mentre $\varphi(e_1, e_2) = 2$

Quindi: su uno stesso spazio vettoriale abbiamo prodotti scalari diversi

Colle superiori (se è andata di lusso...)

- Un vettore (in Fisica) è una grandezza determinata da direzione, verso e modulo

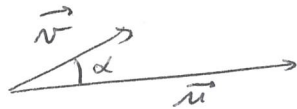


esempi di vettori aventi stessa direzione e verso, ma moduli distinti.

- Il prodotto scalare di due vettori \vec{u}, \vec{v} era dato

$$|\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\alpha)$$

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$$



" $|\vec{u}|$ ": il modul di \vec{u}

α è l'angolo convesso tra i vettori \vec{u}, \vec{v} .

$$\text{Cioè } 0 \leq \alpha \leq \pi.$$

Quindi due vettori sono ortogonali: $\Leftrightarrow \alpha = \frac{\pi}{2} \Leftrightarrow \cos(\alpha) = 0$
 $\Leftrightarrow \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = 0$

Prendiamo lo spunto da tutte queste per la

Def. Se $\langle \cdot, \cdot \rangle$ è un (qualsiasi!) prodotto scalare sullo spazio vettoriale V , allora $u, v \in V$ si dicono ORTOGONALI rispetto $\langle \cdot, \cdot \rangle$ se $\langle u, v \rangle = 0$ " $u \perp v$ "

Si tratta di un concetto relativo, cioè dipende dalla scelta del prodotto scalare.

Ad esempio, prendiamo $V = \mathbb{R}^2$ $u = e_1, v = e_2$. Allora $\varphi(e_1, e_2) = 2 \Rightarrow e_1, e_2$ non sono ortogonali risp. φ .

Ma $\langle e_1, e_2 \rangle_{st} = 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1 = 0$, quindi $e_1 \perp e_2$ risp. $\langle \cdot, \cdot \rangle_{st}$.

Sia fissato un prodotto scalare $\langle \cdot, \cdot \rangle$ su V .

Def. Per ogni $u \in V$ chiameremo NORMA di u (rispetto a $\langle \cdot, \cdot \rangle$) !!! Si tratta ancora di un concetto relativo

il numero reale $\|u\| \stackrel{\text{def}}{=} +\sqrt{\langle u, u \rangle}$

Qui è essenziale la proprietà di $\langle \cdot, \cdot \rangle$ di essere definita positiva.

È qui il primo punto in tutto il corso di Geometria in cui si usa una proprietà particolare dei numeri reali: l'esistenza della $\sqrt{\cdot}$ di un numero reale ≥ 0 .

Per esempi, se penso 2 come numero razionale: $2 \in \mathbb{Q}$, allora non esiste $a \in \mathbb{Q}$ t.c. $a^2 = 2$.

Ma esiste $b \in \mathbb{R}$ t.c. $b^2 = 2$

$\langle \cdot, \cdot \rangle$ def. positiva implica anche $\|u\| = 0_{\mathbb{R}} \Leftrightarrow u = 0_V$

ESEMPIO $V = \mathbb{R}^2$ $u = e_2$ Allora $\varphi(e_2, e_2) = 5 \Rightarrow$

$\|e_2\|_{\varphi} = \sqrt{5} (> 2)$. $\langle e_2, e_2 \rangle_{st} = 1 \Rightarrow \|e_2\|_{st} = 1$

Se $\|u\|_{\langle \cdot, \cdot \rangle} = 1$ allora u si dice VERSORE risp. $\langle \cdot, \cdot \rangle$

$u \in V$, $\lambda \in \mathbb{R}$ qualsiasi $\|\lambda u\|_{\langle \cdot, \cdot \rangle} = ?$

$$\|\lambda u\| = +\sqrt{\langle \lambda u, \lambda u \rangle} = +\sqrt{\lambda^2 \langle u, u \rangle} = +\sqrt{\lambda^2} \sqrt{\langle u, u \rangle} = |\lambda| \|u\|$$

Devo usare il valore assoluto.

Se $u \in V$, $u \neq 0_V$, è qualsiasi allora $\|u\| > 0$

$$\frac{u}{\|u\|} = \frac{1}{\|u\|} \cdot u \quad \left\| \frac{u}{\|u\|} \right\| = \frac{1}{\|u\|} \cdot \|u\| = 1 \quad \frac{u}{\|u\|} \text{ è un versore.}$$

ESEMPIO 3

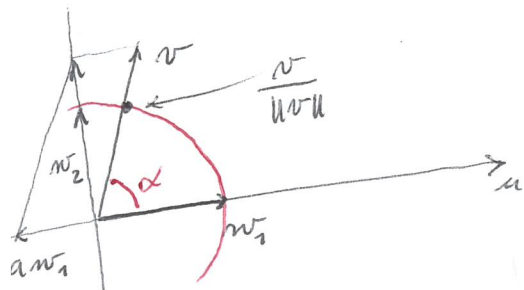
6/11/17 (6)

In $V = \mathbb{R}^3$ consideriamo $\langle -, - \rangle_{st}$.

Siano $u, v \in \mathbb{R}^3$ linearmente indipendenti.

$u \neq 0$ $w_1 = \frac{u}{\|u\|}$ è un vettore $\|u\| = \|u\| \|w_1\|$

ESERCIZIO Verificare che w_1, v sono lin. indipendenti.



Cerchiamo $a \in \mathbb{R}$ tale che

$v + a w_1 \perp_{st} w_1$ cioè

$\langle v + a w_1, w_1 \rangle_{st} = 0 \Rightarrow$ SPIEG.

$\langle v, w_1 \rangle_{st} + a \langle w_1, w_1 \rangle_{st} = 0 \quad a = - \langle v, w_1 \rangle_{st}$

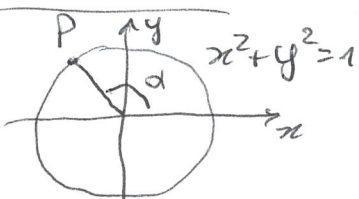
$\left\{ \begin{array}{l} v' \stackrel{\text{def}}{=} v - \langle v, w_1 \rangle w_1 \quad v' \perp w_1 \\ w_2 \stackrel{\text{def}}{=} \frac{v'}{\|v'\|} \quad \text{è un vettore} \end{array} \right\} \Rightarrow \underline{w_2 \perp w_1}$

$\hookrightarrow v$ appartiene al sottospazio generato da w_1, w_2
 Allora anche $\frac{v}{\|v\|} = \alpha w_1 + \beta w_2$ per $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ opportuni da determinare.

$1 = \left\| \frac{v}{\|v\|} \right\| \Rightarrow 1 = \left\langle \frac{v}{\|v\|}, \frac{v}{\|v\|} \right\rangle_{st} = \langle \alpha w_1 + \beta w_2, \alpha w_1 + \beta w_2 \rangle_{st} =$
 $= \alpha^2 \underbrace{\langle w_1, w_1 \rangle}_{=1} + \alpha \beta \underbrace{\langle w_1, w_2 \rangle}_{=0} + \beta \alpha \underbrace{\langle w_2, w_1 \rangle}_{=0} + \beta^2 \underbrace{\langle w_2, w_2 \rangle}_{=1} = \alpha^2 + \beta^2$

Questo cont. ci è venuto facile perché

- w_1, w_2 sono entrambi vettori
- $w_1 \perp w_2$



$P(\cos(\alpha), \sin(\alpha))$ dunque

$\frac{v}{\|v\|} = \cos(\alpha) w_1 + \sin(\alpha) w_2$

Infine

$$\begin{aligned} \langle u, v \rangle_{st} &= \|u\| \cdot \|v\| \cdot \left\langle \frac{u}{\|u\|}, \frac{v}{\|v\|} \right\rangle_{st} = \|u\| \cdot \|v\| \cdot \langle w_1, \cos(\alpha)w_1 + \sin(\alpha)w_2 \rangle_{st} \\ &= \|u\| \cdot \|v\| \cdot \cos(\alpha) \underbrace{\langle w_1, w_1 \rangle_{st}}_{=1} + \|u\| \cdot \|v\| \sin(\alpha) \underbrace{\langle w_1, w_2 \rangle_{st}}_{=0} \end{aligned}$$

$$\boxed{\langle u, v \rangle_{st} = \|u\| \cdot \|v\| \cos(\alpha)}$$

Da questa segue subito che, se $\frac{\pi}{2} < \alpha < \pi$ allora $\langle u, v \rangle_{st} < 0$. Non c'è nessuna contraddizione con la proprietà di essere definito positivo.

ESEMPIO 1 (continuazione)

\mathbb{R}^2 è dotato del prodotto scalare φ .

Cerco una base di \mathbb{R}^2 rispetto alla quale φ abbia un'espressione più semplice.

$$\varphi(e_1, e_1) = 2 \Rightarrow \|e_1\|_{\varphi} = \sqrt{2} \quad \underline{v_1 \stackrel{\text{def.}}{=} \frac{e_1}{\sqrt{2}}} \text{ è vettore risp. } \varphi$$

Cerchiamo $a \in \mathbb{R}$ tale che $av_1 + e_2 \perp_{\varphi} e_1$

$$av_1 + e_2 = a \begin{vmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{a}{\sqrt{2}} \\ 1 \end{vmatrix}$$

impongo!

$$0 \stackrel{\downarrow}{=} \varphi(av_1 + e_2, e_1) = \begin{bmatrix} \frac{a}{\sqrt{2}} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{a}{\sqrt{2}} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \frac{2a}{\sqrt{2}} + 2$$

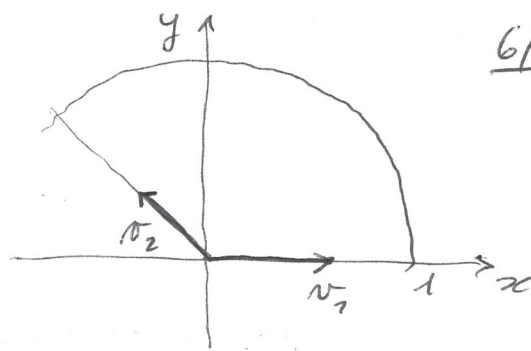
$$\underline{a = -\sqrt{2}} \quad -\sqrt{2} \begin{vmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 \\ 1 \end{vmatrix} = u \quad \varphi(u, u) = \begin{bmatrix} -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = 3$$

$$\|u\|_{\varphi} = \sqrt{3}$$

$$\underline{v_2 \stackrel{\text{def.}}{=} \frac{u}{\sqrt{3}}}$$

$$v_1 = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$v_2 = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{bmatrix}$$



v_1, v_2 è una base di \mathbb{R}^2 $\mathcal{B} = (v_1, v_2)$

$av_1 + a'v_2, bv_1 + b'v_2 \in \mathbb{R}^2$ arbitrari $a, a', b, b' \in \mathbb{R}$

$$\varphi(av_1 + a'v_2, bv_1 + b'v_2) = \dots =$$

$$= ab \underbrace{\varphi(v_1, v_1)}_{=1} + ab' \underbrace{\varphi(v_1, v_2)}_{=0} + a'b \underbrace{\varphi(v_2, v_1)}_{=0} + a'b' \underbrace{\varphi(v_2, v_2)}_{=1}$$

$= ab + a'b'$ facile come con il prodotto scalare standard!

$$P = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{bmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \end{matrix}$$

$v_1 \quad v_2$

$$P = M_{\mathcal{B}_1}^{\mathcal{B}}(\text{id})$$

è una matrice di cambiamento di base

Il significato di questo calcolo è che la matrice che rappresenta φ rispetto alla base ordinata \mathcal{B} è

$$\begin{bmatrix} \varphi(v_1, v_1) & \varphi(v_1, v_2) \\ \varphi(v_2, v_1) & \varphi(v_2, v_2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \bar{I}_2$$

Quali sono i rapporti tra P, M ed \bar{I}_2 ?

Siano $u, v \in \mathbb{R}^2$ arbitrari. Allora

$$u = \alpha v_1 + \beta v_2 = x e_1 + y e_2 = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix}$$

Analogamente

$$v_2 = \alpha' v_1 + \beta' v_2 = x' e_1 + y' e_2 = \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = P \begin{bmatrix} \alpha' \\ \beta' \end{bmatrix}$$

6/11/17

(9)

$$\varphi(u, v) = \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = {}^t \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} M P \begin{bmatrix} \alpha' \\ \beta' \end{bmatrix} \stackrel{\text{SPLÈGA.}}{=} \underbrace{\begin{bmatrix} \alpha & \beta \end{bmatrix}} {}^t P M P \begin{bmatrix} \alpha' \\ \beta' \end{bmatrix}$$

Ma vale anche $\varphi(u, v) = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \end{bmatrix} I_2 \begin{bmatrix} \alpha' \\ \beta' \end{bmatrix}$

ESERCIZIO Verificare che ${}^t P M P = I_2$

Verificare anche che P è una matrice invertibile.

V spazio vettoriale su \mathbb{R} ; $\langle \cdot, \cdot \rangle$ prodotto scalare
 su V $\langle \cdot, \cdot \rangle: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$. PISTOLOTTO

$E \subset V$ sottospazio.

$$E^\perp \stackrel{\text{def}}{=} \{ v \in V \mid \langle v, w \rangle = 0 \quad \forall w \in E \}$$

E^\perp è un sottospazio vettoriale di V

Dim. $\langle 0_V, w \rangle = 0 \quad \forall w \in E \Rightarrow \underline{0_V \in E^\perp}$

Se $v, v' \in E^\perp$ allora $\langle v+v', w \rangle = \langle v, w \rangle + \langle v', w \rangle = 0 + 0 = 0$
 $\forall w \in E \Rightarrow v+v' \in E^\perp$

Se $v \in E^\perp$ e $\lambda \in \mathbb{R}$ sono arbitrari, allora $\forall w \in E$
 $\langle \lambda v, w \rangle = \lambda \langle v, w \rangle = \lambda \cdot 0 = 0 \Rightarrow \lambda v \in E^\perp$. ■

In particolare, ci interesserà il caso in cui
 $E = W$ è un sottospazio vettoriale di V .

In tal caso sarà importante trovare una
 relazione tra $\dim(W)$ e $\dim(W^\perp)$.