

Spazi affini.

È la prima mozione che generalizza quella di spazio ordinario (di Euclide). Lo spazio affine può essere considerato come l'oggetto geometrico corrispondente allo spazio vettoriale. K si identifica i vettori con i punti di un insieme, il vettore nullo è un punto speciale. In uno spazio affine invece tutti i punti sono equivalenti.

Primo esempio: ^{di spazio} soluzioni di un sistema lineare.

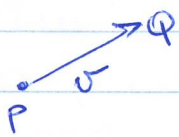
Def. Dato V , K -spazio vettoriale con K campo qualunque, di dimensione qualunque, uno spazio affine su V è un insieme $\neq \emptyset$ A , i cui elementi sono detti punti, con una finita applicazione

$$A \times A \longrightarrow V$$

$$(P, Q) \longrightarrow \vec{PQ} = Q - P \quad \begin{array}{l} \text{vettore di punto} \\ \text{iniziale } P \text{ e punto} \\ \text{finale } Q \end{array}$$

in modo che siano soddisfatti i 2 assiomi:

$$\text{SA1: } \forall P \in A, \forall v \in V \exists ! Q \in A \text{ h.c. } v = \vec{PQ}$$



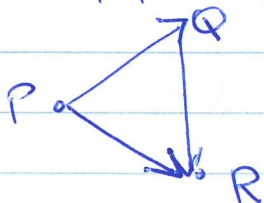
(il vettore v può essere applicato in ogni punto P ; l'app. finita $P \rightarrow \vec{PQ}$ è lineare)

$$\begin{array}{l} A \longrightarrow V \\ Q \longrightarrow \vec{PQ} \end{array}$$

finita $P \rightarrow \vec{PQ}$ è lineare

SA2: relazione di Chasles

$$\forall P, Q, R \in A \text{ si ha } \vec{PQ} + \vec{QR} = \vec{PR} \quad (\text{con } (Q-P) + (R-Q) = R-P)$$



L'insieme A acquista struttura di sp. affine e assegnando l'applicazione.

Lo sp. aff. si dice reale se $K = \mathbb{R}$, complesso se $K = \mathbb{C}$.

Om. 1) SAZ implica $\vec{PP} + \vec{PP} = \vec{PP}$, prendendo $P=Q=R$. Quindi il vettore $v = \vec{PP}$ verifica la relazione $v+v=v$, da cui segue $v=0$; quindi $\forall P \in A$ \vec{PP} è il vettore nullo.

2) SAZ implica anche $\vec{PQ} + \vec{QP} = \vec{PP} = 0$, prendendo $R=P$. Dunque $\vec{QP} = -\vec{PQ}$.

3) Su uno stesso insieme posso avere diverse strutture di spazio affine.

Dimensione

Supp. allora ci poi dim $V = n$ finita. Si pone dim $A = \dim V$. Si parla di retta affine se dim $A = 1$, piano affine se dim $A = 2$.

Esempio 1) Piano e spazio "ordinario".

2) $A = V$ V sp. vett. qualunque.

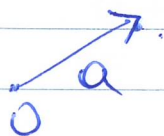
Presi $a, b \in V = A$, def. $\vec{ab} = b - a$.

Dunque SA 1 dire: $\forall a \in V \forall v \in V$

$\exists! b \in V$ t.c. $\vec{ab} = b - a = v$. Infatti $b = v + a$.

SAZ: $(b-a) + (c-b) = c-a$ per le prop. assoc. e commutativa in V .

gli elem. di V sono visti sia come vettori sia come punti. Es. in \mathbb{R}^2 :



Questo sp. affine naturale

su V si denota $A(V)$ o V a. m.
 In particolare $A(K^n) = A^n(K) = A_{K^n}^m$ op. affine
 numerico su K di dim. n . I suoi punti sono
 n -uple di elem. di K .
 Su \mathbb{R} : $A^2(\mathbb{R}), A^3(\mathbb{R}) \dots$ $(0, \dots, 0)$ $\begin{cases} \rightarrow$ vettore nullo \\ \rightarrow punto origine

Prop. 1 Sia A una op. aff. su V . Allora A
 come insieme è in biiezione con V .

Dem. È la traduzione di SA1, $\forall P \in A$
 ho la biiezione $A \rightarrow V$
 $Q \rightarrow PQ$

~~In parte~~ c'è una biiezione $\forall P$ fissato, pensato
 come punto di applicazione dei vettori: non
è canonico.

Traslazioni

I vettori di V possono essere interpretati come
 traslazioni di A . Se A è op. aff. su V , def.

$$t: A \times V \rightarrow A$$

$$(P, v) \rightarrow P + v = t(P, v) : \text{unico punto } Q$$

$$h.c. \ v = \overrightarrow{PQ}$$

$$P + v = Q \Leftrightarrow v = Q - P$$

t è ben def. per SA1. $t(P, v)$ è il punto finale
 di v applicato su P . $P + v$ è solo una scrittura.

t è l'azione di V su A per traslazione.

Da SA1 e SA2 seguono le def. prop. di t :

$$T1) (P + v) + w = P + (v + w), \quad P + 0 = P;$$

$$T2) \forall P, Q \in A \quad \exists! v \text{ h.c. } Q = P + v.$$

In fatti:

- 1) se $P+u=Q$, $R+w=R \Rightarrow u=\vec{PQ}$, $w=\vec{QR}$
 e allora per Chasles $u+w=\vec{PQ}+\vec{QR}=\vec{PR}$ e
 quindi $R=P+(u+w)$. Inoltre $\vec{PP}=0 \neq P$.
- 2) $\text{Trasla}^P: A \rightarrow V$ è lineare, dunque esiste l'apppl.
 $Q \rightarrow \vec{PQ}$ inversa: $\forall v, \exists! P$ h.c. $v=\vec{PQ}$
 onia $Q=P+v$.

L'applicazione t è un primo esempio di azione: del gruppo additivo di V su A .

In gen. azione di un gruppo G su un insieme A è un'operaz. esterna su A con operatori su G

$$p: G \times A \rightarrow A \text{ h.c.}$$

$$(g, a) \rightarrow ga$$

$$1_G a = a \quad \forall a \in A$$

$$\forall g, h \in G, \forall a \in A$$

$$(gh)a = g(ha). \quad \left. \begin{array}{l} \text{1)} \\ \text{2)} \end{array} \right\} \text{sono la T1)}$$

L'az. di V su A è fedele e transitiva: T2).

Dare l'azione è equivalente a dare un omom. di gruppi

$$\begin{aligned} \sigma: G &\rightarrow \text{Hom}(A, A) \text{ lineari di } A \text{ su } A \\ g &\rightarrow \sigma(g): A \rightarrow A \\ &\quad a \rightarrow ga \end{aligned}$$

Ogni vettore $v \in V$ definisce la traslazione di vettore v

$$t_v: A \rightarrow A$$

$$P \rightarrow P+v = Q \quad \text{h.c. } \vec{PQ} = v.$$

Si ha
 successore $\vec{QP} = -\vec{PQ} = -v \Rightarrow$ l'apppl.

$t_{-v}: A \rightarrow A$ è l'inversa di t_v :

$$Q \rightarrow Q-v$$

$$t_{-v}(t_v(P)) = (P+v)-v = P+(v-v) = P+0 = P$$

Si può def. lo sp. affine a partire da t_v da σ .

$$t_{v+w} = t_v \circ t_w = t_w \circ t_v; \quad t_0 = \text{id}_A$$

Per fare i conti in uno spazio affine, o sia per fare geometria analitica, si introduce un sistema di coordinate.

Analogam: $t_p: V \rightarrow A \quad v \rightarrow P+v$; la inversa $t_p^{-1}: A \rightarrow V$ di SAC
 $Q \rightarrow \vec{PQ}$

Sistema di riferimento affine.

È dato da un punto $O \in A$ (origine del riferimento) e da una base di V : $B = \{e_1, \dots, e_n\}$.

(O, e_1, \dots, e_n) .

Dato $P \in A$, per associargli le sue coordinate in questo riferimento affine si considera il vettore \vec{OP} e lo si scrive come comb. lin.

dei vettori di B $\vec{OP} = x_1 e_1 + \dots + x_n e_n$.

Le coord. di P sono le coord. di \vec{OP} nella base B , $P(x_1, \dots, x_n)$.

Se $A(a_1, \dots, a_n)$, $B(b_1, \dots, b_n)$ allora $\vec{AB} = B - A$
 $\vec{AO} + \vec{OB} = \vec{OB} - \vec{OA}$ e perciò il vettore \vec{AB} ha coordinate $(b_1 - a_1, \dots, b_n - a_n)$, come è ragionevole che sia.

In $A^n(K)$ c'è il riferimento affine standard, in cui l'origine è $O = (0, \dots, 0)$ e $B =$ base canonica.
 $P(x_1, \dots, x_n) \Leftrightarrow \vec{OP}(x_1, \dots, x_n)$.

Fixando un ref. affine su A su V , con $\dim A = n$, si ottiene una bijezione

$$A \longleftrightarrow A^n(K)$$

$$P(x_1, \dots, x_n) \longleftrightarrow (x_1, \dots, x_n).$$

Sottospazi affini

A sp. affine su V

Siano dati $Q \in A$, e $W \subseteq V$ sottosp. vettoriale.

Def. sottospazio affine di A passante per Q di
giacitura o direzione W (o parallelo a W)
è l'insieme $S = Q + W = \{ Q + w = t_w(Q) \mid w \in W \}$.

Osserviamo che $Q = Q + 0 \in S$.

Per es. se $W = (0)$, $Q + (0) = \{Q\}$: ogni
punto è un sottospazio affine.

Proprietà

- 1) Al posto di Q , si può mettere qualunque
punto di S , ossia se $Q' \in S$ allora
 $S = Q + W = Q' + W$.

Infatti se $Q' \in S \exists w' \text{ t.c. } Q' = Q + w'$;
allora $\vec{QQ'} = w' \in W$ e $\vec{Q'Q} = -w' \in W$ e
 $Q = Q' - w'$.

Prendo un qualunque punto di S :

$$Q + w = (Q' - w') + w = Q' + (w - w') \in Q' + W$$

\downarrow
 $\vec{Q'Q} = w - w'$
 \downarrow
 $\in W$

Vicev. $Q' + w = (Q + w') + w = Q + (w' + w) \in Q + W = S$.
Ho fatto vedere la doppia inclusione.

- 2) Se $S = Q + W$, il sottosp. W è univocam.
determinato.

Dim. Se $S = Q + W = Q + W'$,
se $w \in W \Rightarrow P = Q + w \in Q + W' \Rightarrow \exists w' \in W' \text{ t.c.}$
 $P = Q + w = Q + w'$ ossia $\vec{QP} = w = w' \in W'$.

Om. $W = \{ \vec{PQ} \mid P, Q \in S \}$

Analogam. l'inclusione opposta.

Allora si def. $\dim S = \dim W$, dimensione della sua giacitura.

- $\dim S = 0$ $S = Q + \{0\} = \{Q\}$ punto
- $\dim S = 1$ $S = Q + \langle w \rangle$ retta affine
 w si chiama vettore di direzione di S , e' det. a meno di un fattore di prop. non nullo
 $P \in S \Leftrightarrow \exists \lambda \in K$ t.c. $P = Q + \lambda w$.
- $\dim S = 2$ piano affine
- $\dim S = n-1$ iperpiano affine, W iperp. vettor.
- $\dim S = n = \dim A \Rightarrow \dim W = \dim V \Rightarrow W = V \Rightarrow S = A$ (verificare!) $P \in A \Rightarrow P = Q + \vec{QP}$

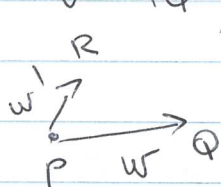
|| Esercizi
 $S = P + W$ è op. affine su W .
 Basta verif. che è ben def.

$$\begin{aligned} S \times S &\longrightarrow W \\ (Q, R) &\longrightarrow \vec{QR} \end{aligned}$$

(vedi om. pag. preced.)

$$Q = P + w, R = P + w'$$

$$w = \vec{PQ}, w' = \vec{PR}$$



$$\vec{PQ} + \vec{QR} = \vec{PR}$$

$$\vec{QR} = \vec{PR} - \vec{PQ} = w' - w \in W$$

2) $A = A(V)$ op. aff. su V con struttura naturale
 Sia $S = a + W \subset V$.

Allora S è sottosp. rett. $\Leftrightarrow S = W \Leftrightarrow 0 \in S$.

Dim. se $0 \in S \Rightarrow S = 0 + W = W$ è rett.

Vic. se S è sottosp. rett. $\Rightarrow 0 \in S \Rightarrow S = 0 + W = W$.

S è " W traslato": $S = t(Q, -)(W) = \text{mota.}$
 $= t_Q(W)$

Esempio

Dato un sist. lini. di m eq. in n incognite su K
 $Ax = b$ A $m \times n$, $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $b = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$

È compatibile $\Leftrightarrow \text{rg } A = \text{rg}(A|b) = r$.

Supposto che ciò sia verificato, l'insieme delle soluzioni è $S = \bar{x} + W$, dove $\bar{x} = (\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n)$ è una soluz. qualunque, e $W = \{ \text{soluz. del sist. omog. } Ax = 0 \} = \text{Ker } L_A$

$L_A: K^n \xrightarrow{A} K^m$ rappm. da A risp. alle basi canoniche

Teor. della dimensione:

$$\dim \text{Ker } L_A = n - r = \dim W = \dim S$$

sottosp. affine di K^n di giacitura W , di dim $n - r$.

Intersezione
~~equazioni~~ di sottospazi affini.

Consideriamo una famiglia di sottospazi affini di A : $\{S_i\}_{i \in I}$, $S_i = Q_i + W_i$.

Prop. 2 Sia $S = \bigcap S_i$. Allora ci sono 2 casi:

$$S = \begin{cases} \emptyset & \text{es. rette parallele} \\ \text{sottosp. aff. di giacitura } \bigcap_{i \in I} W_i \end{cases}$$

Dim. Se $S \neq \emptyset$, sia $Q \in \bigcap S_i$, dunque $S = Q + W_i, \forall i$.

$$S = \bigcap_{i \in I} (Q + W_i) = \bigcap_{i \in I} t_Q(W_i) \underset{\substack{\downarrow \\ \text{t. iniettiva}}}{=} t_Q(\bigcap_{i \in I} W_i) = Q + (\bigcap_{i \in I} W_i)$$

è ho 2 sottospazi:

$$S = Q + W$$

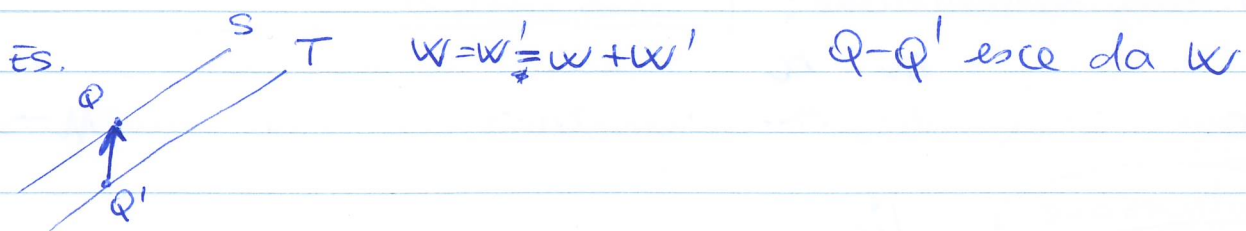
$$T = Q' + W'$$

$$S \cap T = \emptyset$$

sottosp. di giacitura W o W'

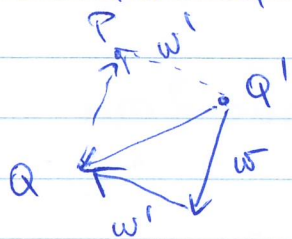
Quando posso essere sicuro che $S \cap T \neq \emptyset$?

Prop. 3 $S \cap T \neq \emptyset \iff Q - Q' \in W + W'$



Dim. è $Q - Q' \in W + W' \implies \exists w \in W, w' \in W'$ h.c.

$$\vec{Q'Q} = Q - Q' = w + w' \implies Q' + w' = Q - w \in S \cap T.$$



(da verif.: sia $P = Q - w$, è l'unico punto h.c. $\vec{QP} = -w$ o sia $\vec{PQ} = w$; ma $\vec{Q'Q} = \vec{Q'P} + \vec{PQ} = \vec{Q'P} + w$

e perciò $\vec{Q'P} = w' \iff Q' + w' = P$)

Viciv. se $\exists P = Q + w = Q' + w'$ con $w \in W, w' \in W'$, allora $P - Q = w, P - Q' = w'$ e

$$Q - Q' = (Q - P) + (P - Q') = -w + w' \in W + W'.$$

Charles

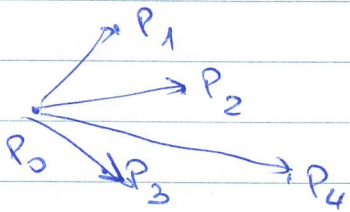
Cor. Se $W+W' = V$, certamente $S \cap T \neq \emptyset$.

Sottospazio generato

Dato un sottoinsieme $T \subseteq A$, $[T]$ è l' \cap dei sottospazi affini contenenti T .

Per es. $[P_0, P_1, \dots, P_m] = P_0 + \overline{P_0P_1, \dots, P_0P_m}$.

Prop. 4. $[P_0, \dots, P_m] = P_0 + \underbrace{\langle \overrightarrow{P_0P_1}, \dots, \overrightarrow{P_0P_m} \rangle}_{\text{giacitura}}$



Dim. Il sottosp. $P_0 + \langle \overrightarrow{P_0P_1}, \dots, \overrightarrow{P_0P_m} \rangle$ contiene tutti i punti P_0, \dots, P_m .

rici. se $S = Q+W \ni \{P_0, \dots, P_m\}$ si ha anche

$S = P_0 + W$ e perciò $\forall j \neq 0 \quad P_j = P_0 + w_j$,
con $w_j \in W$ opportuno vettore.

Ma allora $\overrightarrow{P_0P_j} = w_j$ e quindi
 $\langle \overrightarrow{P_0P_1}, \dots, \overrightarrow{P_0P_m} \rangle \subseteq W$ e si ha l'inclusione
opposta $P_0 + \langle \overrightarrow{P_0P_1}, \dots, \overrightarrow{P_0P_m} \rangle \subseteq S$.

Cor. dati $P_0, \dots, P_m \leq m$.

Le sole uguaglianze P_0, \dots, P_m sono dettate
affinemente indipendenti.

Per es. 2 punti sono affinem. indep. se $\overline{P_0P_1}$ ha
dim 1 $\Leftrightarrow P_0 \neq P_1$.

3 punti se due $[P_0, P_1, P_2] = 2$; altrimenti allineati, ecc.

Equazioni param. di sottospazi affini.

Se $S = Q + W$, con $\dim S = \dim W = s$, fissata una base di W : w_1, \dots, w_s , si ha:

$P \in S \iff \exists t_1, \dots, t_s \in K$ t.c. $P = Q + t_1 w_1 + \dots + t_s w_s$.

Si ottengono tutti i punti di S al variare degli s parametri t_1, \dots, t_s .

Supp. fissato un rif. affine (O, e_1, \dots, e_n) , t.c. $Q = (q_1, \dots, q_n)$, $w_i = w_{i1} e_1 + \dots + w_{in} e_n$, allora

$P(x_1, \dots, x_n) \in S \iff (x_1, \dots, x_n) = (q_1, \dots, q_n) + t_1 (w_{11}, \dots, w_{1n}) + \dots + t_s (w_{s1}, \dots, w_{sn})$

$$\begin{cases} x_1 = q_1 + t_1 w_{11} + \dots + t_s w_{s1} \\ x_2 = q_2 + t_1 w_{12} + \dots + t_s w_{s2} \\ \vdots \\ x_n = q_n + t_1 w_{1n} + \dots + t_s w_{sn} \end{cases}$$

0) quaz. param. di P_0, \dots, P_k

ES. 1) quaz. param. di una retta dato un punto e vettore di direzione, che fissa la giacitura;

2) retta per 2 punti A, B $L = A + \langle B - A \rangle$
 \vec{AB} è vettore di direzione.

3) piano per 3 punti A, B, C $L = A + \langle B - A, C - A \rangle$

Equazioni cartesiane dei sottospazi vettoriali.

~~Fissato rif. affine (O, e_1, \dots, e_n) , $B(e_1, \dots, e_n)$ base di V .~~ Dato un sistema lineare omogeneo, in n incognite di $\text{rg } r$, le sue soluzioni

rappresentano un sottospazio $W \subseteq V$ di dim $n-r$.

Viceversa, se $W \subseteq V$ è un sottosp. di dim $n-r$, posso costruire un sist. lineare di rango r (non unico) il cui spazio di soluzioni sia W . **Metodo pratico:**

1) se W ha dim $n-1$, $W = \langle w_{n-1}, w_n \rangle$, osserviamo che $v \in W \Leftrightarrow w_{n-1}, w_n, v$ sono linearmente dipendenti \Leftrightarrow la matrice $n \times n$ delle coordinate di w_{n-1}, w_n, v ha det nullo.

ES. $V = \mathbb{R}^3$, $W = \langle (1, 2, 3), (-4, 0, 5) \rangle$

$$v(x, y, z) \in W \Leftrightarrow \begin{vmatrix} x & y & z \\ 1 & 2 & 3 \\ -4 & 0 & 5 \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow$$

$$10x - 17y + 8z = 0$$

W è def. da una sola equazione.

2) se W ha dim s , $W = \langle w_1, \dots, w_s \rangle$ posso procedere in 2 modi:

a) completo w_1, \dots, w_s a una base di V :

$w_1, \dots, w_s, v_{s+1}, \dots, v_n$ e ottengo W come intersezione di $n-s$ iperpiani:

$$\langle w_1, \dots, w_s, v_{s+1}, \dots, v_{n-1} \rangle$$

$$\langle \dots, v_{s+1}, \dots, v_{n-2}, v_n \rangle$$

\vdots

$$\langle \dots, v_{s+2}, \dots, v_n \rangle$$

ES. $V = \mathbb{R}^4$, $W = \langle (1, 3, -1, 4), (2, 3, 0, 1) \rangle$

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 3 & 3 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} \neq 0$$

aggiungo e_1, e_2 ; e interseco
2 iperpiani $\langle w_1, w_2, e_1 \rangle$
 $\langle w_1, w_2, e_2 \rangle$

$$\begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \\ 1 & 3 & -1 & 4 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = x_2 - 3x_3 - 3x_4 = 0$$

$$\begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \\ 1 & 3 & -1 & 4 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = -x_1 + 7x_3 + 2x_4 = 0$$

b) Onerio che $v \in W \Leftrightarrow$ la matrice (w_1, w_2, w_3, v) delle coord. di w_1, w_2, w_3, v ha $\text{rang} < s+1$.

$$\text{rang} \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \\ 1 & 3 & -1 & 4 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \end{pmatrix} < 3$$

Ottenso 4 equaz. lineari, ne bastano 2 lin. indip.

$$\begin{cases} +3x_1 - 2x_2 - 3x_3 = 0 \\ -9x_1 + 7x_2 - 3x_4 = 0 \end{cases}$$

Ogni equaz. equivale ad annullare una forma lineare su V $f: V \rightarrow K$, cioè descrivere $\ker f$.

Equazioni cartesiane dei sottospazi affini.

Fixato un ref. affine (O, e_1, \dots, e_n) , un sist. lin. $Ax = b$ di $\text{rang} r$, A $m \times n$, rappres. il sottosp. affine $S = Q + W$, dove le coord. di Q sono una soluz. partic. del

sistema e W è il sottosp. dei vettori le cui coord. sono le soluz. del sist. omogeneo $Ax=0$.

Viceversa, dato $S = Q + W$, di cui \triangleright ,
 posso costruire un sistema lineare di $rg\ n - s$,
 omogeneo, che rappresenta W ; $Ax=0$ poi ovvero
 che $P(x_1, \dots, x_n) \in S \iff P-Q(x_1 - q_1, \dots, x_n - q_n) \in W$

$\iff (x_1 - q_1, \dots, x_n - q_n)$ è una soluz. del sist.
 omog., ossia $A \begin{pmatrix} x_1 - q_1 \\ \vdots \\ x_n - q_n \end{pmatrix} = 0$

$$Ax - Aq = 0$$

Es a) In A^3 L passante per $(1, 5, 2)$ avente
 $w(2, -1, 4)$ come vettore di direzione.

Equazioni di W in \mathbb{R}^3 , $\begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ 2 & -1 & 4 \end{pmatrix} < 2$

$$W \begin{cases} x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_1 - x_3 = 0 \end{cases}$$

$$L \begin{cases} (x_1 - 1) + 2(x_2 - 5) = 0 \\ 2(x_1 - 1) - (x_3 - 2) = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x_1 + 2x_2 - 11 = 0 & \text{intersez.} \\ 2x_1 - x_3 = 0 & \text{di p. direz.} \end{cases}$$

a) in A^3 : piano π per 3 punti: $P_0(1, 2, -1)$, $P_1(4, 0, 1)$,
 $P_2(0, 3, 4)$. W è generata da $\vec{P_0P_1}(3, -2, 2)$,

$$\vec{P_0P_2}(-1, 1, 5)$$

$$P(x_1, x_2, x_3) \in \pi \iff \vec{P_0P} \in \langle \vec{P_0P_1}, \vec{P_0P_2} \rangle \iff$$

$$\begin{vmatrix} x_1 - 1 & x_2 - 2 & x_3 + 1 \\ 3 & -2 & 2 \\ -1 & 1 & 5 \end{vmatrix} = 0$$

Sottospazi paralleli

Dati 2 sottospazi affini di A , S, T di dimensione ≥ 1 , di giaciture W, U , S, T si dicono paralleli se $W \subseteq U$ opp. $U \subseteq W$.

Se hanno la stessa direzione è equivalente a $W = U$.

In particolare può essere $S = T$ opp. $S \subseteq T$ o $T \subseteq S$.

Es. 2 rette sono parallele se i loro vettori di direzione sono proporzionali.

Om. La relaz. di parallelismo tra sottospazi non è transitiva per sottospazi di diverse direzioni: es. 2 rette parallele a uno stesso piano.

Prop. 5 Supp. $S \parallel T$ e diretti $S \subseteq$ diretti T .

Se $S \cap T \neq \emptyset \Rightarrow S = T$. Se inoltre diretti $S =$ diretti T , allora $S = T$.

Dim. $S \cap T \neq \emptyset \Rightarrow S \cap T$ è un sottosp. aff. di giacitura $W \cap U$ (Prop. 2); ma $W \subseteq U$ e dunque $W \cap U = W$. Allora $S \cap T$ ha la stessa giacitura di S . Se $P \in S \cap T$:

$$S \cap T = P + W = S.$$

Cor. Dati un sottosp. affine $S \subseteq A$ e $P \in A$:

$\exists!$ sottosp. affine passante per P , parallelo e

della stessa dim di S , se ce ne fossero 2
 coinciderebbero (avrebbero stessa fascitura e un
 punto comune).

In partic. in A di dim 2 abbiamo l'esistenza
 e unicità della retta parallela a una retta
 data per un punto fissato: assioma di Playfair,
 equivalente al V postulato di Euclide.

Om. Sia $A = A(V)$. Dato un sottospazio
 vettoriale $W \subseteq V$, consideriamo V/W : gli
 elementi sono i laterali di W in V ;
 sono proprio i sottospazi affini di
 fascitura W di $A(V)$.

Def. due sottospazi S, T di dim ≥ 1
 sono sghembi se non sono paralleli e
~~due~~ $S \cap T = \emptyset$.

Dove esistono sottospazi sghembi e di che
 tipo?

Se $S \cap T \neq \emptyset$ dim $S \cap T = \dim W \cap W' = \dim W + \dim W' -$
 \downarrow $\dim(W+W') \geq$
 Grassmann

$\geq \dim W + \dim W' - m$.

Inoltre $S \cap T \neq \emptyset \Leftrightarrow S = Q + W, T = Q' + W'$ e
 $\vec{Q} - \vec{Q}' \in W + W'$.

In particolare se $W + W' = V$, allora $S \cap T \neq \emptyset$
 di dim $\dim S + \dim T - m$.

Per es., se H è un ipersp. affine, e S non è

parallelo ad H , allora $w + w' = V$ e $H \cap S \neq \emptyset$.

Allora se $\dim A = 2$, 2 rette distinte o sono
parallele o si incontrano in un punto. $\pi \ni L$
se $\dim A = 3$; piano π e L retta $\left\{ \begin{array}{l} \text{paralleli} \left\{ \begin{array}{l} \pi \cap L = \emptyset \\ \pi \cap L = \text{retta} \end{array} \right. \\ \text{incidenti in} \\ \text{un punto} \end{array} \right.$

2 piani π, π' $\left\{ \begin{array}{l} \text{paralleli} \left\{ \begin{array}{l} \pi = \pi' \\ \pi \cap \pi' = \emptyset \end{array} \right. \\ \pi \cap \pi' = \text{retta} \end{array} \right.$

2 rette L, L' $\left\{ \begin{array}{l} \text{parallele} \left\{ \begin{array}{l} L = L' \\ L \cap L' = \emptyset \end{array} \right. \\ \text{non parallele} \left\{ \begin{array}{l} L \cap L' = P \\ \text{piano} \end{array} \right. \\ \text{skew} \left\{ \begin{array}{l} L \cap L' = \emptyset \end{array} \right. \end{array} \right.$