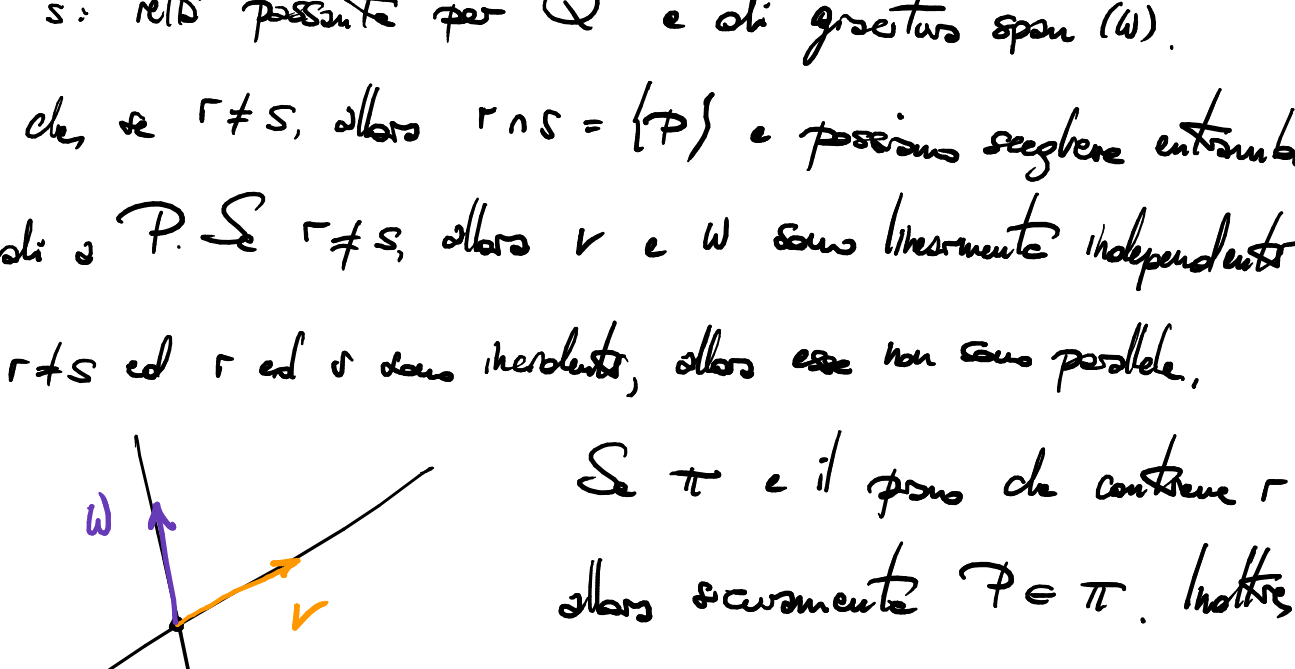


Complananti

Def: due rette  $r, s \in A^3_{\mathbb{R}}$  si dicono complananti se esiste un piano  $\pi \in A^3_{\mathbb{R}}$  che le contiene entrambe, ovvero  $r \subseteq \pi$  ed  $s \subseteq \pi$ .

Ques: due rette  $r, s \in A^3_{\mathbb{R}}$  sono complananti a e solo a.

- sono incidenti, oppure
  - sono parallele
- in particolare, se le rette sono complananti e distinte, allora esiste un unico piano passante per entrambe

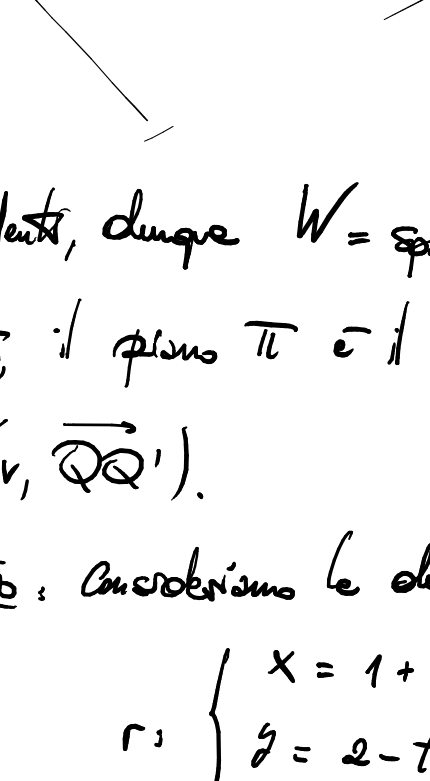


Domanda: date due rette complananti, come determinare il piano che le contiene?

Supponiamo che due rette  $r$  ed  $s$  sono incidenti, e siano

- $r$ : retta passante per  $Q$  e di direzione  $\text{span}(v)$
- $s$ : retta passante per  $Q'$  e di direzione  $\text{span}(w)$ .

Notiamo che, se  $r \neq s$ , allora  $r \cap s = \{P\}$  e possiamo scegliere entrambi  $Q$  e  $Q'$  uguali a  $P$ . Se  $r \neq s$ , allora  $v$  e  $w$  sono linearmente indipendenti dato che, se  $r \parallel s$  ed  $r$  ed  $s$  sono incidenti, allora esse non sono parallele.

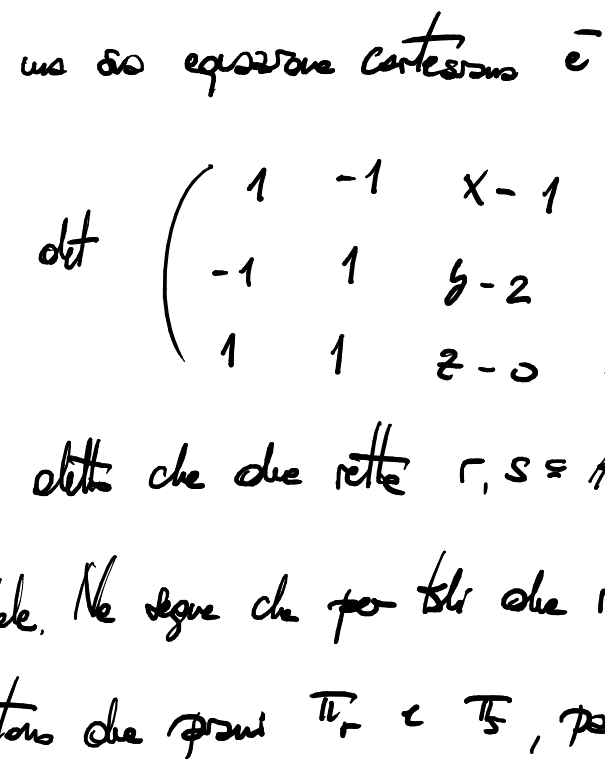


Se  $\pi$  è il piano che contiene  $r$  ed  $s$ , allora sicuramente  $P \in \pi$ . Inoltre se  $W$  è lo span di  $\pi$ , allora  $v \in W$  e  $w \in W$  quindi  $v, w \in W$ , ma allora dato che  $v$  e  $w$  sono linearmente indipendenti, allora  $\dim \text{span}(v, w) = 2$  e  $\text{span}(v, w) \subseteq W$  e  $\dim W = 2$ , pertanto  $W = \text{span}(v, w)$

Pertanto  $\pi$  è il piano passante per  $P$  e di direzione  $\text{span}(v, w)$ .

Se invece  $r$  ed  $s$  sono parallele:

- $r$ : retta passante per  $Q$  e di direzione  $\text{span}(v)$
- $s$ : retta passante per  $Q'$  e di direzione  $\text{span}(w)$



Se  $r \parallel s$ , esiste un unico piano  $\pi$  che le contiene entrambe. Se  $W$  è lo span di  $\pi$ , allora  $v \in W$ , ma anche  $\overrightarrow{QQ'} \in W$  e se  $r \neq s$ , allora  $v$  e  $\overrightarrow{QQ'}$  sono linearmente indipendenti, dunque  $W = \text{span}(v, \overrightarrow{QQ'})$

Pertanto, il piano  $\pi$  è il piano passante per  $Q$  e  $Q'$  e di direzione  $\text{span}(v, \overrightarrow{QQ'})$ .

Esempio: consideriamo le due rette in forma parametrica:

$$r: \begin{cases} x = 1+t \\ y = 2-t \\ z = t \end{cases} \quad s: \begin{cases} x = 2t \\ y = 3-2t \\ z = 1+2t \end{cases}$$

$r$  ha direzione  $\text{span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$  ed  $s$  lo ha direzione  $\text{span}\left(\begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}\right)$ ; pertanto  $r$  ed  $s$  hanno la medesima direzione, quindi sono parallele; potremmo cercare se  $r=s$  stiamo da  $(1, 2, 0) \in r$  e ci si fa se  $r=s$ , allora dovrebbe essere che  $(1, 2, 0) \in s$ , il che verrebbe dire che esiste un  $\bar{t} \in \mathbb{R}$  tale che

$$\begin{cases} 1 = 2\bar{t} & \Rightarrow \bar{t} = 1/2 & \text{però non esiste un tale } \bar{t}, \\ 2 = 3 - 2\bar{t} & & \text{avere le due rette sono} \\ 0 = 1 + 2\bar{t} & \Rightarrow \bar{t} = -1/2 & \text{distinte} \end{cases}$$

quindi esiste un unico piano passante per  $r$  ed  $s$ , ed esso è quello passante per  $(1/2, 0)$  e di direzione  $\text{span}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$

ma se equazione cartesiane è dato da

$$\det \begin{pmatrix} 1 & -1 & x-1 \\ -1 & 1 & y-2 \\ 1 & 1 & z-0 \end{pmatrix} = 0$$

Abbiamo detto che due rette  $r, s \in A^3_{\mathbb{R}}$  sono eguali se non sono incidenti né parallele. Ne segue che per tali due rette non passa nessun piano. È vero però che esistono due piani  $\pi_r$  e  $\pi_s$  paralleli tra loro e uno contenente  $r$  ed uno contenente  $s$ . Se

$$\text{span}(v) = \text{direzione di } r$$
$$\text{span}(w) = \text{direzione di } s$$

allora lo span di ciascuno dei due piani sarà  $\text{span}(v, w)$ .

Prodotto scalare

Sia  $V$  uno spazio vettoriale su  $\mathbb{R}$  di dimensione finita. In particolare scegliamo  $V = \mathbb{R}^n$ . Dati due vettori  $v, w \in \mathbb{R}^n$

$$v = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} \quad w = \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_n \end{pmatrix}$$

definiamo il prodotto scalare tra  $v$  e  $w$  come la quantità

$$v \cdot w = v_1 w_1 + v_2 w_2 + \dots + v_n w_n$$

(anche  $\langle v, w \rangle$ )

Abbiamo pertanto ottenuto una funzione:

$$\begin{aligned} \cdot : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n &\rightarrow \mathbb{R} \\ v, w &\mapsto v \cdot w \end{aligned}$$

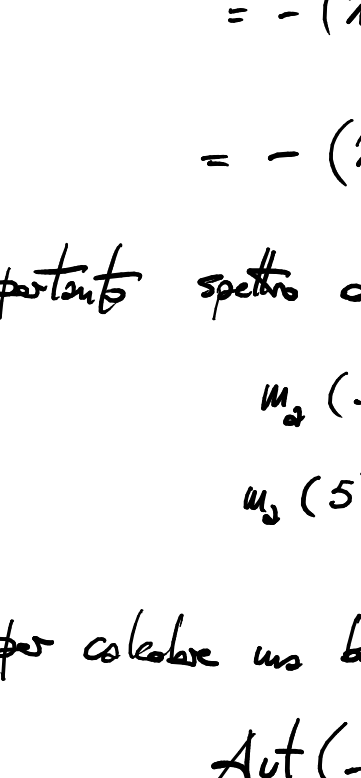
Il prodotto scalare è bilineare:

$$\forall v, v' \in \mathbb{R}^n, \forall w \in \mathbb{R}^n: (v+v') \cdot w = v \cdot w + v' \cdot w$$

$$\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall v \in \mathbb{R}^n, \forall w \in \mathbb{R}^n: (\lambda \cdot v) \cdot w = \lambda \cdot (v \cdot w)$$

(illegible arrows indicating the derivation from the distributive property of multiplication in R)

Ques: se  $v \in \mathbb{R}^2$ ,  $v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$ , allora  $v \cdot v = v_1^2 + v_2^2$



Per il teorema di Pitagora,  $v \cdot v$  è il quadrato di quello che noi chiamiamo la lunghezza del vettore  $v$ .

Def: se  $v \in \mathbb{R}^n$ , otteniamo la norma di  $v$  come

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

Notiamo inoltre che per ogni  $v \in \mathbb{R}^n$ ,  $v \cdot v \geq 0$ , quindi la norma è ben definita.

Def: se  $P, Q \in A^3_{\mathbb{R}}$ , allora otteniamo la distanza tra  $P$  e  $Q$  come  $d(P, Q) := \|\overrightarrow{PQ}\|$

Teorema: (disuguaglianza di Cauchy - Schwarz)

$\forall v, w \in \mathbb{R}^n$ , vale che

$$|v \cdot w| \leq \|v\| \cdot \|w\|$$

(illegible arrows indicating the derivation from the definition of the scalar product and the norm)

Cor: se  $v, w \in \mathbb{R}^n$ , allora

$$- \|v\| \cdot \|w\| \leq v \cdot w \leq \|v\| \cdot \|w\|$$

e inoltre  $v \neq 0$  e  $w \neq 0$ , allora  $\|v\| > 0$  e  $\|w\| > 0$  (inoltre se  $v \neq 0$ , allora  $v \cdot v = v_1^2 + \dots + v_n^2$  è questa quantità è  $> 0$ ) quindi possiamo dividere per  $\|v\| \cdot \|w\|$  e ottenere

$$-1 \leq \frac{v \cdot w}{\|v\| \cdot \|w\|} \leq 1$$

pertanto la quantità  $\frac{v \cdot w}{\|v\| \cdot \|w\|}$  è il coseno di un certo angolo  $\alpha$ , con  $\alpha \in [0, \pi]$ ; otteniamo quindi l'angolo tra  $v$  e  $w$  come quel numero  $\alpha \in [0, \pi]$  tale per cui

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

Quindi, dato un prodotto scalare, è possibile definire:

- la norma dei vettori (e quindi, la distanza tra i punti)
- l'angolo tra due vettori non nulli.

Ques: l'angolo tra  $v$  e  $w$  è di  $\pi/2$  a e solo se:

$$\frac{v \cdot w}{\|v\| \cdot \|w\|} = \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0 \Leftrightarrow v \cdot w = 0$$

Def: siano  $v, w \in \mathbb{R}^n$ , allora  $v$  e  $w$  si dicono ortogonali se  $v \cdot w = 0$ .

Def: sia  $B$  una base di  $\mathbb{R}^n$ ;  $B$  si dice ortogonale se gli elementi di  $B$  sono a due a due ortogonali tra di loro.

Esempio: consideriamo  $B = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\} \subseteq \mathbb{R}^3$

$B$  è una base di  $\mathbb{R}^3$ ; inoltre  $B$  è ortogonale infatti

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = 3 \cdot 2 + (-2) \cdot 3 + 0 \cdot 0 = 0$$

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = 3 \cdot 0 + (-2) \cdot 0 + 0 \cdot (-1) = 0$$

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = 2 \cdot 0 + 3 \cdot 0 + 0 \cdot (-1) = 0$$

Def: sia  $B$  una base di  $\mathbb{R}^n$ ;  $B$  si dice ortonormale se

- i.  $B$  è ortogonale
- ii.  $\forall b \in B$ , vale che  $\|b\| = 1$  (i vettori di norma 1 si dicono vossari)

Esempio: la base standard  $E$  di  $\mathbb{R}^n$  è ortonormale:

$$E = \{e_1, \dots, e_n\}$$
$$e_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \text{ con } 1 \text{ alla } i\text{-esima}$$

vale che

$$e_i \cdot e_j = 0 \text{ se } i \neq j$$
$$e_i \cdot e_i = 1$$

Teorema: (Teorema spettrale per matrici simmetriche)

sia  $A \in M_n(\mathbb{R})$  e supponiamo che  $A$  sia simmetrica, ovvero  $tA = A$ ; allora esiste una base ortonormale di autovettori per

$$L_A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$
$$v \mapsto Av$$

(in altri termini, l'applicazione lineare  $L_A$  si può diagonalizzare con una base  $B$  di autovettori di  $A$  e di  $B$  è ortonormale, e dunque se

$$P = M_B^{-1} (di \mathbb{R}^n)$$

allora  $P^{-1} \cdot A \cdot P$  è diagonale)

Esercizio: sia  $B$  una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$  e sia

$$B = M_E^{-1} (di \mathbb{R}^3)$$

calcolare  $tB \cdot B$ .

Def: se  $W \subseteq \mathbb{R}^n$  un sottospazio vettoriale, otteniamo l'ortogonale di  $W$  come

$$W^\perp = \{v \in \mathbb{R}^n : v \cdot w = 0 \ \forall w \in W\}$$

Esercizio: dimostrare che  $W^\perp$  è un sottospazio vettoriale

(c'è segno delle proprietà di bilinearità del prodotto scalare)

Esempio: consideriamo la seguente matrice simmetrica:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -3 \\ 0 & -1 & 0 \\ -3 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

calcoliamo il polinomio caratteristico di  $L_A$

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} 2-\lambda & 0 & -3 \\ 0 & -1-\lambda & 0 \\ -3 & 0 & 2-\lambda \end{pmatrix}$$

$$\det(A - \lambda I) = (-1-\lambda) \cdot \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & -3 \\ -3 & 2-\lambda \end{pmatrix}$$
$$= -(1+\lambda) \cdot [(2-\lambda)^2 - 9]$$
$$= -(1+\lambda) \cdot (2-\lambda+3)(2-\lambda-3)$$
$$= -(1+\lambda)(5-\lambda)(-1-\lambda)$$
$$= -(1+\lambda)^2(2-\lambda)$$

pertanto spettro di  $L_A$  è  $\{-1, 5\}$  e

$$u_1(-1) = 2$$
$$u_2(5) = 1$$

per calcolare una base di autovettori, considero

$$\text{Aut}(-1) \quad \text{e} \quad \text{Aut}(5)$$

$$\bullet \text{Aut}(-1) = \ker(\text{applicazione lineare associata a } A + I_3)$$
$$= \ker \begin{pmatrix} 3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

obteniamo quindi risolvere

$$\begin{pmatrix} 3 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightsquigarrow$$

$$\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightsquigarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ovvero  $x - z = 0$ , dunque

$$\text{Aut}(-1) = \left\{ \begin{pmatrix} z \\ y \\ z \end{pmatrix} : y, z \in \mathbb{R} \right\}$$
$$= \left\{ y \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} : y, z \in \mathbb{R} \right\}$$
$$= \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

questi due vettori sono ortogonali!

pertanto  $u_3(-1) = 2$ .