

# LEZIONE 1

## SPAZIO VETTORIALE : DEFINIZIONE E PROPRIETÀ NECESSARIE

- È UN INSIEME DI VETTORI

**Definizione 2.1** Sia dato un insieme di elementi (vettori) per i quali è definita un'operazione di somma '+'. Si consideri l'insieme numerico (campo)  $K$ , tale che tra i suoi elementi sono definite l'operazione prodotto '·' e l'operazione somma '⊕'; inoltre tra gli elementi di  $K$  ed i vettori di  $V$  è definita l'operazione '•'. Definiamo l'insieme di vettori spazio vettoriale  $V(K)$  se soddisfa le seguenti proprietà:

- |   |  |
|---|--|
| 0) $x + y \in V(K)$ ,   | $\forall x, y \in V(K)$                              |
| 1) $(x + y) + z = x + (y + z)$ ,  | $\forall x, y, z \in V(K)$                           |
| 2) $\exists w \in V(K) : x + w = x$ ,   | $\forall x \in V(K)$                                 |
| 3) $\forall x \in V(K), \exists \bar{x} \in V(K) : x + \bar{x} = w$ ,                                   | $\forall x, y \in V(K)$                              |
| 4) $x + y = y + x$ ,  | $\forall x \in V(K), \forall \alpha, \beta \in K$    |
| 5) $\alpha \bullet (x \bullet y) = (\alpha \bullet \beta) \bullet x = (\alpha \cdot \beta) \bullet x$ , | $\forall x, y \in V(K), \forall \alpha, \beta \in K$ |
| 6) $\exists \sigma \in K : \sigma \bullet x = x$ ,  | $\forall x \in V(K)$                                 |
| 7) $\alpha \bullet (x + y) = \alpha \bullet x + \alpha \bullet y$ ,                                     | $\forall x, y \in V(K), \forall \alpha \in K$        |
| 8) $(\alpha \oplus \beta) \bullet x = \alpha \bullet x + \beta \bullet x$ ,                             | $\forall x \in V(K), \forall \alpha, \beta \in K$    |

□

$V(K)$  : SPAZIO VETTORIALE "V DI K"

$V$  : INSIEME DI VETTORI

$K$  : INSIEME DI NUMERI

PER ESSERE DEFINITO TALE, LO SPAZIO VETTORIALE DEVE GODERE DI QUESTE 9 (0-8) PROPRIETÀ

NOTA: LE OPERAZIONI POSSONO NON ESSERE QUELLE CLASSICHE; LE DEFINIAMO NOI IN BASE A QUELLO CHE DOBBIAMO FARE

- PROPRIETÀ 0 - 4 : OPERAZIONI TRA VETTORI
- PROPRIETÀ 5 - 8 : OPERAZIONI TRA VETTORI E SCALARI

NOTA: ELEMENTO <sup>OPPOSTO</sup> INVERSO ED ELEMENTO NEUTRO (SCALARE O VETTORIALE) SONO UNICI

### • PROPRIETÀ 0 (CHIUSURA RISPETTO ALL'ADDIZIONE)

DATI 2 VETTORI QUALSIASI  $\in V$ , LA LORO SOMMA APPARTIENE ANCORA A  $V$

### • PROPRIETÀ 1 (ASSOCIATIVITÀ DELL'ADDIZIONE)

DATI 3 VETTORI QUALSIASI  $\in V$ , LA SOMMA DEI PRIMI DUE CON IL TERZO È UGUALE ALLA SOMMA DEGLI ULTIMI 2 CON IL PRIMO

### • PROPRIETÀ 2 (ESISTENZA DELL'ELEMENTO NEUTRO PER L'ADDIZIONE)

DATO UN QUALSIASI VETTORE  $\in V$ , SOMMANDOLO A  $w$  (ELEMENTO NEUTRO) SI OTTENE NUOVAMENTE IL VETTORE DI PARTENZA

### • PROPRIETÀ 3 (ESISTENZA DELL'OPPOSTO PER L'ADDIZIONE, DI SOLITO $x \neq \bar{x}$ MA NON SEMPRE)

DATO 1 VETTORE QUALSIASI  $\in V$ ,  $\exists$  UN ALTRO VETTORE CHE SOMMATO AL PRIMO DÀ COME RISULTATO IL VETTORE NUOVO (O NEUTRO)

### • PROPRIETÀ 4 (COMMUTATIVITÀ DELL'ADDIZIONE)

DATI 2 VETTORI QUALSIASI  $\in V$ , IL PRIMO SOMMATO AL SECONDO DÀ LO STESSO RISULTATO DEL SECONDO SOMMATO AL PRIMO

### • PROPRIETÀ 5 (CHIUSURA RISPETTO ALLA <sup>OPERAZIONE</sup> MOLTIPLICAZIONE PER SCALARE)

DATO UN VETTORE E UN QUALSIASI SCALARE  $\alpha \in K$ , MOLTIPLICANDO (O APPLICANDO OPERAZIONE) TRA I DUE OTTENGO NUOVAMENTE UN ALTRO VETTORE  $\in V(K)$ .

#### • 5.1 (ASSOCIATIVITÀ DELLA MOLTIPLICAZIONE PER SCALARE)

DATO UN VETTORE E DUE QUALSIASI SCALARI  $\alpha, \beta \in K$ , MOLTIPLICANDO  $(\alpha \cdot \beta)$  PER IL VETTORE ED IL RISULTATO CON  $\alpha$ , È COME MOLTIPLICARE PRIMA  $\alpha \cdot \beta$  E POI IL RISULTATO PER IL VETTORE

### • PROPRIETÀ 6 (ESISTENZA DELL'ELEMENTO NEUTRO PER LA <sup>OPERAZIONE</sup> MOLTIPLICAZIONE PER SCALARE)

DATO UN QUALSIASI VETTORE  $v \in V$ , ESISTE 1 ELEMENTO  $k \in K$  CHE MOLTIPLICATO (O CON OPERAZIONE) CON "v" DÀ COME RISULTATO DI NUOVO "v"

### • PROPRIETÀ 7 (DISTRIBUTIVITÀ RISPETTO ALL'<sup>OPERAZIONE</sup> ADDIZIONE DI VETTORI)

DATI 2 QUALSIASI VETTORI  $\in V$ , SE LI SOMMO E POI MOLTIPLICO IL RISULTATO PER UNO SCALARE  $\alpha \in K$ , È COME MOLTIPLICARE  $\alpha$  PER OGNUNO DEI DUE VETTORI E POI SOMMARE I DUE RISULTATI

### • PROPRIETÀ 8 (DISTRIBUTIVITÀ RISPETTO ALL'ADDIZIONE DI SCALARI)

DATI 2 QUALSIASI SCALARI  $\alpha, \beta \in K$  E UN VETTORE, SE SOMMO  $\alpha$  E  $\beta$  E POI MOLTIPLICO IL RISULTATO PER IL VETTORE OTTENGO LO STESSO RISULTATO DI MOLTIPLICARE IL VETTORE PER  $\alpha$  E  $\beta$  SEPARATAMENTE E POI SOMMARE I DUE RISULTATI.

• NOTA: POTREMMO DEFINIRE NOI IL NOSTRO SPAZIO VETTORIALE CON LE NOSTRE OPERAZIONI (ESEMPIO TROP.):

↳ SPAZIO VETTORIALE: AULA

↳ VETTORI: PERSONE NUDE

↳ SCALARI: VESTITI

↳ + TRA VETTORI: ABRACCIO

↳ ELEMENTO NEUTRO VETTORE: PERSONA INVISIBILE

↳ OPERAZIONE "•": INDOSSARE

↳ OPERAZIONE "•": METTERE UN VESTITO DENTRO L'ALTRO

↳ OPERAZIONE "⊕": UBIERE 2 VESTITI

↳ ELEMENTO NEUTRO SCALARE: VESTITO INVISIBILE

## ESEMPI NOTEVOLI DI SPAZI VETTORIALI

$\mathbb{R}^m(\mathbb{R})$   $\rightarrow$   $m$  DI ELEMENTI DI UN VETTORE  
 $\mathbb{R}^m(\mathbb{R})$   $\rightarrow$  SCALARI CHE VENGONO UTILIZZATI  
 $\rightarrow$  TIPO DI ELEMENTI NEL VETTORE

1)  $\mathbb{R}^1(\mathbb{R}) \rightarrow$  DI SOLITO LO CHIAMIAMO SOLO  $\mathbb{R}$   
 CONTIENE TUTTI I VETTORI DI 1 ELEMENTO  $\in \mathbb{R}$

$\rightarrow$  LA DIMENSIONE DELLO SPAZIO VETTORIALE È 1, PERCHÉ LA SUA BASE CANONICA HA UN SOLO VETTORE:  $\{(1)\}$ . QUESTO VETTORE GENERA TUTTO  $\mathbb{R}^1$ , POICHÉ OGNI VETTORE  $(x) \in \mathbb{R}^1(\mathbb{R})$  PUÒ ESSERE SCRITTO COME  $k \cdot (1) = (x)$ , CON  $k \in \mathbb{R}$  (OSSIA IL CAMPO DELLO SPAZIO).

• **BASE CANONICA:** INSIEME DI VETTORI LINEARMENTE INDIPENDENTI CHE GENERANO TUTTO LO SPAZIO VETTORIALE. OGNI VETTORE DELLO SPAZIO VETTORIALE PUÒ ESSERE SCRITTO COME COMBINAZIONE LINEARE

$\rightarrow$  ESEMPIO VETTORI IN  $\mathbb{R}^1(\mathbb{R})$ :  $\{(0), (1), (-3, 14), (\sqrt{2}) \dots\}$

• **LINEARMENTE INDIPENDENTI:** SIGNIFICA CHE NESSUNO DI ESSI PUÒ ESSERE ESPRESSO COME COMBINAZIONE LINEARE DEGLI ALTRI

$\rightarrow$  VETTORE NEUTRO:  $(0)$ . ELEMENTO NEUTRO ADDIZIONE  $(0)$  E MOLTIPLICAZIONE  $(1)$

2)  $\mathbb{R}^m(\mathbb{R})$   
 CONTIENE TUTTI I VETTORI DI "m" ELEMENTI  $\in \mathbb{R}$

$\rightarrow$  LA DIMENSIONE DELLO SPAZIO È "m", PERCHÉ LA SUA BASE CANONICA HA "m" VETTORI:  $\{(1, 0, \dots, 0), (0, 1, 0, \dots, 0), \dots, (0, 0, \dots, 1)\}$

$\rightarrow$  ESEMPIO DI VETTORI IN  $\mathbb{R}^m(\mathbb{R})$ :

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} \text{ CON } x_1, x_2, \dots, x_m \in \mathbb{R}$$

$\rightarrow$  OGNI VETTORE  $\in \mathbb{R}^m(\mathbb{R})$  PUÒ ESSERE ESPRESSO COME COMBINAZIONE LINEARE DEI VETTORI DELLA BASE CANONICA:

(s = SCALARE, b = VETTORE DELLA BASE)

$$s_1 \cdot b_1 + s_2 \cdot b_2 + \dots + s_m \cdot b_m = v \in \mathbb{R}^m(\mathbb{R})$$

$\rightarrow$  ESEMPIO DI UTILIZZO DI UNO SCALARE  $\alpha \in \mathbb{R}$  E  $x \in \mathbb{R}^m(\mathbb{R})$

$$\alpha \cdot x = \alpha \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \cdot x_1 \\ \alpha \cdot x_2 \\ \vdots \\ \alpha \cdot x_m \end{pmatrix}$$

$\rightarrow$  ESEMPIO DI SOMMA  $x + y$  CON  $x, y \in \mathbb{R}^m(\mathbb{R})$ :

$$x + y = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + y_1 \\ x_2 + y_2 \\ \vdots \\ x_m + y_m \end{pmatrix}$$

$\rightarrow$  VETTORE NEUTRO:  $\underbrace{(0, 0, \dots, 0)}_{m \text{ VOLTE}}$ . ELEMENTO NEUTRO ADDIZIONE  $(0)$  E MOLTIPLICAZIONE  $(1)$

## TABELLE

### SPAZI VETTORIALI DI MATRICI E POLINOMI

SIA LE MATRICI CHE POLINOMI SONO SPAZI VETTORIALI POICHÉ SODDISFANO LE 9 PROPRIETÀ / ASSIOMI.

$\rightarrow$  CONSIDERIAMO L'INSIEME DI MATRICI  $M_{m,n}(\mathbb{R})$  CON "m" RIGHE E "n" COLONNE E OGNI SUO ELEMENTO  $\in \mathbb{R}$ . CONSIDERIAMO ANCHE UNO SCALARE  $\alpha \in \mathbb{R}$ . IL PRODOTTO TRA MATRICE E SCALARE VIENE COSÌ DEFINITO:  $(x \in M_{m,n}(\mathbb{R}) \text{ E } \alpha \in \mathbb{R})$

$$\alpha x = \alpha \begin{pmatrix} x_{1,1} & \dots & x_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ x_{m,1} & \dots & x_{m,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x_{1,1} & \dots & \alpha x_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \alpha x_{m,1} & \dots & \alpha x_{m,n} \end{pmatrix} \quad \rightarrow \text{PER FORMULITÀ ANDEI DOVUTO METTERE } \alpha \cdot x$$

MENTRE LA SOMMA  $x + y$  (CON  $x, y \in M_{m,n}(\mathbb{R})$ ):

$$x + y = \begin{pmatrix} x_{1,1} & \dots & x_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ x_{m,1} & \dots & x_{m,n} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} y_{1,1} & \dots & y_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ y_{m,1} & \dots & y_{m,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{1,1} + y_{1,1} & \dots & x_{1,n} + y_{1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ x_{m,1} + y_{m,1} & \dots & x_{m,n} + y_{m,n} \end{pmatrix}$$

↳ CONSIDERIAMO L'INSIEME DEI POLINOMI  $P_m(\mathbb{R})$  DI UNA VARIABILE REALE, A COEFFICIENTI REALI, AL MASSIMO DI GRADO " $m$ ".

RICORDIAMO CHE  $p(x)$  E  $q(x)$  DI GRADO " $h$ " E " $k$ " RISPETTIVAMENTE (CON COEFFICIENTI REALI  $p_0, p_1, p_2, \dots, p_h \in q_0, q_1, \dots, q_k$ ) SONO DEFINITI COME:

$$p(x) = p_0 + p_1x + p_2x^2 + \dots + p_hx^h$$

$$q(x) = q_0 + q_1x + q_2x^2 + \dots + q_kx^k,$$

IL PRODOTTO TRA POLINOMIO E SCALARE È DEFINITO COME: ( $\alpha \in \mathbb{R}$ )

$$\alpha p(x) = (\alpha p_0) + (\alpha p_1)x + (\alpha p_2)x^2 + \dots + (\alpha p_h)x^h,$$

MENTRE, PER QUANTO RIGUARDA LA SOMMA  $p(x) + q(x)$  ABBIAMO:

$$\text{se } h \geq k \Rightarrow p(x) + q(x) = (p_0 + q_0) + (p_1 + q_1)x + (p_2 + q_2)x^2 + \dots + (p_k + q_k)x^k + p_{k+1}x^{k+1} + \dots + p_hx^h$$

$$\text{se } h < k \Rightarrow p(x) + q(x) = (p_0 + q_0) + (p_1 + q_1)x + (p_2 + q_2)x^2 + \dots + (p_h + q_h)x^h + q_{h+1}x^{h+1} + \dots + q_kx^k.$$

## LEZIONE 2

GENERALIZZIAMO LA DEFINIZIONE DI VETTORI LINEARMENTE INDIPENDENTI:

### DEFINIZIONE L.1.

**Definizione 2.2** Sia dato l'insieme numerico  $A \subseteq \mathbb{R}$  e l'insieme dei vettori non tutti nulli  $\{v_1, \dots, v_m\}$  di  $V(A)$ . I vettori  $\{v_1, \dots, v_m\}$  si dicono linearmente indipendenti su  $A$  se la relazione

$$\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m = w, \quad \alpha_i \in A, i = 1, \dots, m$$

è soddisfatta se e solo se  $\alpha_1 = \dots = \alpha_m = 0$ , essendo  $w$  l'elemento neutro di  $V(K)$ . □

↳ LO SONO SE NESSUNO DI ESSI PUÒ ESSERE SCRITTO COME COMBINAZIONE LINEARE DEGLI ALTRA

⇒ "0" PUÒ ESSERE VETTORE NULLO, MATRICE NULLA, POLINOMIO NULLO ...

SE ALMENO UNO DEGLI SCALARI  $\alpha_i \neq 0$ , ALLORA SONO LINEARMENTE DIPENDENTI

• PRESO L'INSIEME DEI NUMERI COMPLESSI SU SÈ STESSO  $\mathbb{C}(\mathbb{C})$  QUAL È IL N° MASSIMO DI VETTORI L.I. ALL'INTERNO DI ESSO?

↳ È UNO SPAZIO VETTORIALE?

• SE INVECE PRENDESSI  $\mathbb{C}(\mathbb{R})$  QUANTI SAREBBERO?

ENTRAMBI SONO SPAZI VETTORIALI: IL PRIMO HA DIMENSIONE 1 CON UNICO VETTORE L.I. =  $\vec{1}$  PERCHÉ  $z = c \cdot 1$

IL SECONDO HA DIM = 2 CON I VETTORI  $\{\vec{1}, \vec{i}\}$  PERCHÉ  $c_1 \cdot 1 + c_2 \cdot i = 0$  E NON POSSO OTTENERE QUESTO RISULTATO CON  $c_1, c_2 \neq 0$

BASE DI  $\mathbb{C}(\mathbb{R})$

↳ PER OTTENERE  $z = 0$  L'UNICO MODO È CHE  $c = 0$

• IL NOSTRO OBIETTIVO È QUELLO DI STUDIARE POLIEDRI E TROVARE LA SOLUZIONE IN UNO DEI VERTICI

### PROPOSIZIONE VETTORI L.I. CON MATRICE

DATI  $m$  VETTORI  $v_1, \dots, v_m \in \mathbb{R}^m$ , ESSI SONO L.I. SSE IL  $\det(A) \neq 0$

$$A = \begin{pmatrix} | & & | \\ v_1 & \dots & v_m \\ | & & | \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times m} \quad \text{DOVE OGNI VETTORE AVRÀ } m \text{ ELEMENTI}$$

### DEFINIZIONE DIMENSIONE SPAZIO

DATO LO SPAZIO  $V(K)$ , SI DICE CHE  $V(K)$  HA DIMENSIONE " $m$ " SE IL MASSIMO N° DI VETTORI DI  $V(K)$ , L.I. SU  $K$ , È ESATTAMENTE  $m$ . INFATTI, LO SPAZIO  $V(K)$  VIENE ANCHE INDICATO COME  $V^m(K)$ .

• BASE: VETTORI L.I. CHE POSSO USARE PER CREARE QUALSIASI ALTRO VETTORE DELLO SPAZIO

• DIMENSIONE: NUMERO DI VETTORI E BASE DELLO SPAZIO

IN GENERALE,  $V^m(\mathbb{R})$  HA DIMENSIONE " $m$ " PERCHÉ SERVONO  $m$  VETTORI PER GENERARE TUTTO LO SPAZIO

ATTENZIONE!!! POSSO AVERE UN INSIEME DI 4 VETTORI L.I.  $\{(1,0,0), (0,1,0), (0,0,1), (1,1,1)\}$  IN  $\mathbb{R}^3$  PERÒ QUESTI NON FORMANO UNA BASE DI  $\mathbb{R}^3$  PERCHÉ QUEST'ULTIMA HA DIMENSIONE 3 (NON 4)

ESEMPIO PARTICOLARE: LO SPAZIO CONTENENTE SOLO IL VETTORE NULLO  $\{\vec{0}\}$  HA DIMENSIONE ZERO

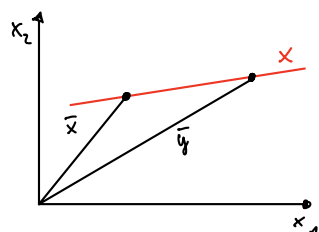
## DEFINIZIONE COMBINAZIONE AFFINE

SIA DATO L'INSIEME DEI VETTORI  $\{v_1, \dots, v_m\}$  DI  $\mathbb{R}^m$ . IL VETTORE  $s \in \mathbb{R}^m$  È UNA COMBINAZIONE AFFINE SU  $\mathbb{R}$  DEI VETTORI  $\{v_1, \dots, v_m\}$  SE:

$$s = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m \quad \text{CON} \quad \sum_{i=1}^m \alpha_i = 1, \quad \alpha_i \in \mathbb{R}, \quad i = 1, \dots, m$$

QUINDI LA SOMMA DI TUTTI GLI SCALARI ( $\alpha_1 + \alpha_2 + \dots + \alpha_m = 1$ ) DEVE DARE COME RISULTATO 1 (POSSONO ANCHE ESSERE NEGATIVI)

VISUALIZZAZIONE GEOMETRICA:



- X: VETTORE AFFINE
- $\bar{x}, \bar{y}$ : VETTORI UTILIZZATI PER LA COMBINAZIONE

• I VETTORI NON DEVONO ESSERE NECESSARIAMENTE INDIPENDENTI (IN BASE A QUALE TIPO È PRESENTE, CAMBIA LA STRUTTURA GEOMETRICA)

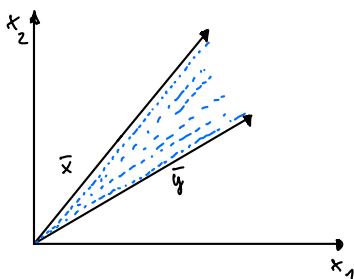
## DEFINIZIONE COMBINAZIONE CONICA

SIA DATO L'INSIEME DEI VETTORI  $\{v_1, \dots, v_m\}$  DI  $\mathbb{R}^m$ . SI DICE CHE IL VETTORE  $z \in \mathbb{R}^m$  È UNA COMBINAZIONE CONICA SU  $\mathbb{R}$  DEI VETTORI  $\{v_1, \dots, v_m\}$  SE:

$$z = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m, \quad \text{CON} \quad \alpha_i \geq 0, \quad i = 1, \dots, m$$

QUESTA RESTRIZIONE IMPLICA CHE I VETTORI NELLA COMBINAZIONE NON POSSANO "INVERTIRE DIREZIONE" RISPETTO AGLI ALTRI VETTORI  $\Rightarrow$  OGNI SCALARE AVRÀ SEGNO POSITIVO

• I VETTORI POSSONO ESSERE DIPENDENTI / INDIPENDENTI (IN BASE A QUALE TIPO È PRESENTE, CAMBIA LA STRUTTURA GEOMETRICA)

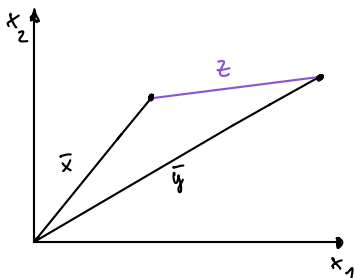


- POSSO GENERARE TUTTI I VETTORI IN QUESTO "CONO" CHE HA COME ESTREMI (NEL CASO DI  $\mathbb{R}^2$  NEL GRAFICO)  $\bar{x}$  E  $\bar{y}$
- ↳  $\bar{x}$  E  $\bar{y}$  SONO VETTORI CHE FANNO PARTE DELLA COMBINAZIONE LINEARE PER CREARE IL VETTORE CONICO

## DEFINIZIONE COMBINAZIONE CONVESSA

SIA DATO L'INSIEME DEI VETTORI  $\{v_1, \dots, v_m\}$  DI  $\mathbb{R}^m$ . SI DICE CHE IL VETTORE  $y \in \mathbb{R}^m$  È UNA COMBINAZIONE CONVESSA SU  $\mathbb{R}$  DEI VETTORI  $\{v_1, \dots, v_m\}$  SU  $\mathbb{R}$ , SE È AL TEMPO UNA COMBINAZIONE AFFINE ED UNA COMBINAZIONE CONICA DI  $\{v_1, \dots, v_m\}$ :

$$y = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_m v_m \quad \text{CON} \quad \sum_{i=1}^m \alpha_i = 1, \quad \alpha_i \geq 0 \quad i = 1, \dots, m$$



- z È LA COMBINAZIONE CONVESSA DI  $\bar{x}$  E  $\bar{y}$ , CON I CORRISPETTIVI COEFFICIENTI MAGGIORI O UGUALI A ZERO E LA LORO SOMMA = 1

• NOTA: IN  $\mathbb{R}^3$  SARANNO RISPETTIVAMENTE: AFFINE = PIANO INFINITO CHE PASSA PER I 3 VETTORI

CONICA = PIRAMIDE CON 3 FACCE CHE SI ESTENDONO ALL'INFINITO

CONVESSA = TRIANGOLO: SUPERFICIE PIANA LIMITATA TRA I 3 VETTORI

## DEFINIZIONE PRODOTTO SCALARE

: FUNZIONE: PRENDE 2 VETTORI E SI OTTIENE UN N°  $\mathbb{R}$

SIA DATO LO SPAZIO VETTORIALE  $V^m(K)$ , DEFINIAMO IL PRODOTTO SCALARE " $\langle \cdot, \cdot \rangle$ " COME LA FUNZIONE DEFINITA DA  $V^m(K) \times V^m(K) \rightarrow \mathbb{R}$ , CHE SODDISFA LE SEGUENTI PROPRIETÀ:

1.  $\langle x, x \rangle \geq 0$ ,  $\forall x \in V^m(K)$ , CON  $\langle x, x \rangle = 0 \iff x = 0$   $\rightarrow$  PRODOTTO SCALARE DI UN VETTORE CON SÈ STESSO NON DEVE ESSERE NEGATIVA
2.  $\langle x, y+z \rangle = \langle x, y \rangle + \langle x, z \rangle$ ,  $\forall x, y, z \in V^m(K)$ ,  $\rightarrow$  RIDURRE COMPLESSITÀ DIVIDENDO IN 2 SOTTOPROBLEMI

3.  $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$ ,  $\forall x, y \in V^m(K) \rightarrow$  PROPRIETÀ COMMUTATIVA

NOTA: SE FACIO PRODOTTO SCALARE TRA UN VETTORE QUALSASI ED IL VETTORE NUOVO ENTRAMBI  $\in V^m(K)$ , IL RISULTATO SARÀ SEMPRE ZERO

**ESEMPIO**

DATO LO SPAZIO VETTORIALE  $\mathbb{R}^m$  E PRESI I VETTORI  $x, y \in \mathbb{R}^m$ , CON

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} \quad y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix}$$

DEFINIAMO IL PRODOTTO SCALARE STANDARD MEDIANTE LA:

$$\langle x, y \rangle = x_1 \cdot y_1 + \dots + x_m \cdot y_m = x^T y = \sum_{i=1}^m x_i \cdot y_i$$

RICORDA! STIAMO UTILIZZANDO LA DEFINIZIONE DI MOLTIPLICAZIONE TRA MATRICI: FACENDO LA TRASPOSTA DI  $x$ , AVREMO CHE LA PRIMA "MATRICE"  $1 \times m$  HA LE STESSA COLONNE ( $m$ ) DELLE RIGHE DELLA SECONDA  $m \times 1$  (SEMPLICE  $m$ )  $\rightarrow$  CON QUESTA DEF. SI OTTIENE UNA NUOVA MATRICE, CON QUELLO CHE STIAMO FACENDO NOI INVECE UN NUMERO  $\in \mathbb{R}$

**DEFINIZIONE VETTORI ORTOGONALI**

DATI I VETTORI  $x, y$  DELLO SPAZIO VETTORIALE  $\mathbb{R}^m$ , SI DIRÀ CHE  $x$  ED  $y$  SONO ORTOGONALI (CIOÈ:  $x \perp y$ ) SE SCELTO IL PRODOTTO SCALARE STANDARD, RISULTA:

$$x^T y = 0$$

ALORA, IL VETTORE NUOVO (CHE È UNICO  $\in V^m(\mathbb{R})$ ) È SEMPRE ORTOGONALE RISPETTO A TUTTI GLI ALTRI VETTORI

• PROPOSIZIONE! DATI I VETTORI  $v_1, \dots, v_m \in \mathbb{R}^m \setminus \{0\}$ , CON  $m \leq m$ , SIA  $v_i^T v_j = 0$ , PER OGNI  $1 \leq i \neq j \leq m$ . ALLORA I VETTORI  $v_1, \dots, v_m$  SONO ORTOGONALI E L.i. in  $\mathbb{R}^m$ .

NOTA: SE SONO ORT  $\Rightarrow$  SONO L.i., SE SONO L.i.  $\nRightarrow$  NON È DETTO SIANO ORT.

**DEFINIZIONE NORMA** (HA 1 ARGOMENTO CHE È UN VETTORE, FUNZIONE CHE PRENDE UN VETTORE E CONSEGNA UN  $n^\circ \geq 0$ )

SIA DATO LO SPAZIO VETTORIALE  $V^m(\mathbb{R})$ , INTRODUCIAMO LA NORMA DI UN VETTORE  $x \in V^m(\mathbb{R})$ , DEFINITA COME LA FUNZIONE DA  $V^m(\mathbb{R})$  IN  $\mathbb{R}^+$ ,

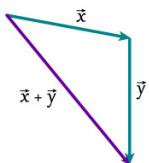
INDICATA COME  $\|\cdot\|$ , CHE SODDISFA LE SEGUENTI PROPRIETÀ:

- $\|x\| \geq 0 \quad \forall x \in V^m(\mathbb{R})$ , CON  $\|x\| = 0 \iff x = 0$   $\rightarrow$  VETT. NUOVO
  - $\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\|$ ,  $\forall x \in V^m(\mathbb{R})$ ,  $\forall \alpha \in \mathbb{R}$
  - $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ ,  $\forall x, y \in V^m(\mathbb{R}) \rightarrow$  DISUGUAGLIANZA TRIANGOLARE
- POSSIAMO ASSOCIARE LA NORMA DI UN VETTORE ALLA SUA LUNGHEZZA

**Triangle Inequality for Vectors**

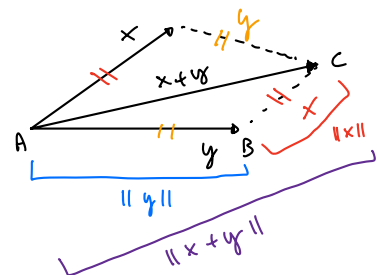
If  $\vec{x}$  and  $\vec{y}$  are two vectors in  $\mathbb{R}^n$ , then

$$\|\vec{x} + \vec{y}\| \leq \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|$$



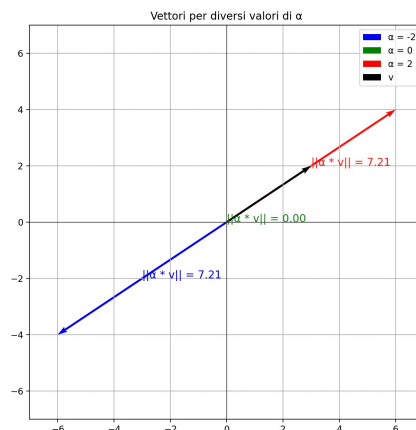
3<sup>a</sup> PROPRIETÀ

ALTRO ESEMPIO:  $x, y \in V^m(\mathbb{R})$ :  $x + y =$



EQUIVALENTI  
EQUIVALENTI

2<sup>a</sup> PROPRIETÀ:  $\rightarrow$   
SE  $\alpha$  FOSSE COMPRESO TRA -1 E 1, E  $\neq 0$  IL VETTORE SI ACCORCEREBBE ANCH'È ALLUNGARSI

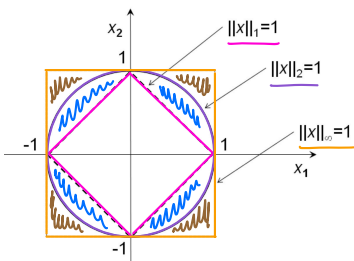


# LEZIONE 3

**ESEMPIO DI NORMA:** NOTA:  $\hat{=}$  VUOL DIRE "IO LO DEFINISCO COME..."

USO FREQUENTE:

1. **NORMA EUCLIDEA**  $\rightarrow \|x\|_2 \hat{=} (x^T x)^{1/2} = [x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_m^2]^{1/2}$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}^m$
2.  $\|x\|_1 \hat{=} |x_1| + \dots + |x_m|$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}^m \rightarrow$  SOMMA DEI MODULI DELLE COMPONENTI
3.  $\|x\|_\infty \hat{=} \max_{1 \leq i \leq m} |x_i|$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}^m \rightarrow$  PRENDO IL MODULO DELLA COMPONENTE PIU' ALTA TRA  $x_1, \dots, x_m$



**CIRCONFERENZA: NORMA EUCLIDEA**

LA OGNI PUNTO DELLA CIRCONFERENZA È DATO DALLE COORDINATE  $x_1, x_2$ :  $\|x\|_2 = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$   
 $\hookrightarrow x_1^2 + x_2^2 = 1 \rightarrow$  EQ. PUNTA UNITARIA  $\rightarrow$  EQ. DELLA CIRCONFERENZA DI RAGGIO 1

**ROMBO: NORMA MANHATTAN**

LA DEFINIZIONE:  $\|x\|_1 = |x_1| + |x_2|$  OGNI PUNTO È DATO DA QUESTA EQ.

LA L'EQ. DESCRIVE IL ROMBO CON VERTICI IN  $(1, 0), (0, 1), (-1, 0), (0, -1)$

**QUADRATO: NORMA DEL MASSIMO**

LA DEF.: OGNI PUNTO DEL QUADRATO È CALCOLATO CON  $\|x\|_\infty = \max(|x_1|, |x_2|)$

LA L'EQ. DESCRIVE UN QUADRATO CON LATI PARALLELI AGLI ASSI E VERTICI IN:  $(1, 1), (-1, 1), (1, -1), (-1, -1)$

$\mathbb{R}^2$ :  $x_1 = x, x_2 = y$   
COORDINATE

• NOTA: SE DEFINISSI LE NORME TRA  $\|x\|_1$  E  $\|x\|_2$ , POI DA  $\|x\|_2$  A  $\|x\|_\infty$  TROVEREI TUTTI I PUNTI TRA GLI SPAZI (1) E (2)

• ESISTE UNA RELAZIONE TRA PRODOTTO SCALARE E NORMA  $\rightarrow$  IN PARTICOLARE PRODOTTO SCALARE STANDARD E NORMA EUCLIDEA:

$\hookrightarrow$  DATI  $x, y \in \mathbb{R}^m$ :

$$\langle x, y \rangle = x^T y = \sum_{i=1}^m x_i y_i = \|x\|_2 \|y\|_2 \cos(\widehat{x, y}) \rightarrow *^1$$

LA SE  $x \perp y$  ALLORA SIA  $x^T y$  CHE  $\cos(\widehat{x, y})$  SONO UGUALI A ZERO

LA FORMULA PER TROVARE L'ANGOLO TRA 2 VETTORI:  $\cos(\theta) = \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\|_2 \|y\|_2}$

$$\begin{aligned} x^T y &= x_1 \cdot y_1 + x_2 \cdot y_2 + \dots \\ \|x\|_2 &= \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots} \\ \|y\|_2 &= \sqrt{y_1^2 + y_2^2 + \dots} \end{aligned}$$

LA SE VOGLIO TROVARE L'ANGOLO  $\theta$  BASTA FARE:  $\theta = \arccos\left(\frac{x^T y}{\|x\|_2 \|y\|_2}\right)$

**ESEMPIO: DIMOSTRAZIONE UGUAGUANZA** \*<sup>1</sup>

SCELGO 2 VETTORI:  $x, y \in \mathbb{R}^2$

$$x = (1, 0) \quad y = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$x^T y = (1 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}) + (0 \cdot \frac{1}{2}) = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\|x\|_2 = \sqrt{1^2 + 0^2} = \sqrt{1} = 1$$

$$\|y\|_2 = \sqrt{\left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right)^2 + \left(\frac{1}{2}\right)^2} = \sqrt{\frac{3}{4} + \frac{1}{4}} = \sqrt{\frac{4}{4}} = \sqrt{1} = 1$$

$$\cos(\widehat{x, y}) = \frac{\frac{\sqrt{3}}{2}}{1 \cdot 1} = \frac{\sqrt{3}}{2} \rightarrow \widehat{x, y} = 30^\circ$$

**ESEMPIO DISUGUAGLIANZA TRIANGOLARE**

IN GENERALE:  $\|x + y\| = \sqrt{(x_1 + y_1)^2 + (x_2 + y_2)^2 + \dots}$

$$x = (3, 4) \quad y = (-1, 2)$$

SOMMO I VETTORI:

$$x + y = (3 + (-1), 4 + 2) = (2, 6) \rightarrow \|x + y\| = \sqrt{2^2 + 6^2} = 2\sqrt{10}$$

$$\|x\| = \sqrt{3^2 + 4^2} = \sqrt{25} = 5$$

$$\|y\| = \sqrt{(-1)^2 + 2^2} = \sqrt{5}$$

ALLORA DEVE ESSERE SODDISFATTA:

$$\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\| \rightarrow 2\sqrt{10} \leq 5 + \sqrt{5} \quad \checkmark \text{ OK}$$

### ESEMPIO DI CALCOLO DI DISTANZA TRA 2 PUNTI IN $\mathbb{R}^m$

→ DIFF. NORMA

DEFINIAMO LA DISTANZA  $d(\bar{x}, \bar{y})$  TRA I PUNTI  $\bar{x} \in \mathbb{R}^m$  E  $\bar{y} \in \mathbb{R}^m$  :  $d(\bar{x}, \bar{y}) = \|\bar{x} - \bar{y}\|_2$

↳ QUINDI :  $\|x - y\| = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2 + \dots}$

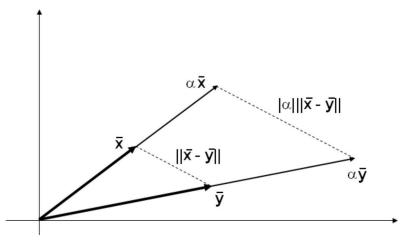
$$x = (1, 2)$$

$$y = (4, 6)$$

↳ QUALSIASI NORMA

$$d(\bar{x}, \bar{y}) = \sqrt{(1-4)^2 + (2-6)^2} = \sqrt{25} = 5$$

• ATTENZIONE: È COME SE MOLTIPLICASSI  $y$  PER  $-1$  PER AVERE LA "SOTTRAZIONE" TRA  $x - y$ , IN REALTÀ SAREBBE  $x + (-1)y$



### DEFINIZIONE DI FUNZIONE LINEARE

DATA LA FUNZIONE  $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ , SI DICE CHE  $f(x)$  È LINEARE IN  $\mathbb{R}^m$  SE SODDISFA LE RELAZIONI:

1)  $f(x+y) = f(x) + f(y)$ ,  $\forall x, y \in \mathbb{R}^m$

2)  $f(\alpha x) = \alpha \cdot f(x)$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}^m$ ,  $\forall \alpha \in \mathbb{R}$

EQUIVALENTEMENTE, LE CONDIZIONI 1) E 2) POSSONO ESSERE COMPATTE NELL'UNICA CONDIZIONE

1) 2)  $f[\alpha x + \beta y] = \alpha \cdot f(x) + \beta \cdot f(y)$ ,  $\forall x, y \in \mathbb{R}^m$ ,  $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$

### DEFINIZIONE FUNZIONE AFFINE

DATA LA FUNZIONE  $g(x)$ , CON  $g: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ , DIREMO CHE  $g(x)$  È UNA FUNZIONE AFFINE IN  $\mathbb{R}^m$  SE ESISTE UNA FUNZIONE  $f(x)$ , LINEARE IN  $\mathbb{R}^m$ , ED UNA COSTANTE  $\bar{c} \in \mathbb{R}$ , TALI CHE:

$$g(x) = f(x) + \bar{c}$$

- NOTA: UNA FUNZIONE LINEARE È SEMPRE AFFINE PERCHÉ PUÒ ESSERE SCRITTA COME  $f(x) = Ax + 0$  (CON  $c=0$ ), UNA FUNZIONE AFFINE È LINEARE SSE  $\bar{c} = 0$ .

### ESEMPIO FUNZIONE

- LA FUNZIONE  $g(x) = 3x_1 + 5x_2 - x_3 + 7$  È LINEARE? NO, PER ESSERLO NON DOVREBBE ESSERE IL TERMINE NOTO +7. PER ESSERE LINEARE, IL TERMINE NOTO DOVREBBE ESSERE = 0 (O NON ESSERE)