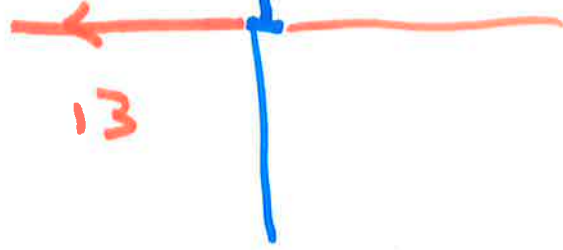


prodotto scalare  $\rightarrow$

$\perp$  ortogonalità

$B: V \times V \rightarrow \mathbb{K}$

$$B(\vec{v}, \vec{w}) = 0 \Leftrightarrow \vec{v} \perp \vec{w}$$

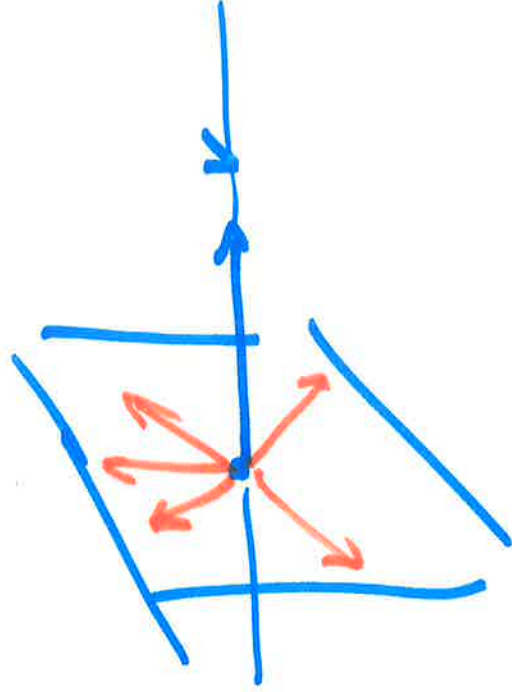


$$V^{\perp \perp} = L(\vec{v})$$

se non deg.

$$\dim X^{\perp} =$$

$$\dim V - \dim L(X)$$



Ad ogni prodotto scalare è associata una forma quadratica.

Def: Una forma quadratica  $q: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}$  è un polinomio omogeneo di II grado in  $x_1 \dots x_n$ .

$$q: \begin{cases} \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \rightarrow x^2 + 2xy + 3y^2 \end{cases}$$

Oss: Sia  $\beta: V \times V \rightarrow \mathbb{K}$  un prodotto scalare.  
Allora  $q: V \rightarrow \mathbb{K}$   $q(\bar{x}) = \beta(\bar{x}, \bar{x})$   
è una forma quadratica.

Viceversa: sia  $q: V \rightarrow \mathbb{K}$  una forma quad.

$\Rightarrow B: V \times V \rightarrow \mathbb{K}$

definito da  $B(\bar{x}, \bar{y}) = q(\bar{x} + \bar{y}) - q(\bar{x}) - q(\bar{y})$

è un prodotto scalare.

Esempio  $q: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$q(x, y) = x^2 + 2xy + 4y^2$$

$$(x_1, x_2) \mapsto x_1^2 + 2x_1x_2 + 4x_2^2$$

$$q(\bar{x} + \bar{y}) - q(\bar{x}) - q(\bar{y}) =$$

$$= (x_1 + y_1)^2 + 2(x_1 + y_1)(x_2 + y_2) + 4(x_2 + y_2)^2 - x_1^2 - 2x_1x_2 - 4x_2^2 - y_1^2 - 2y_1y_2 - 4y_2^2 =$$

$$= 2x_2y_1 + 2x_1x_2 + 2y_1y_2 + 2x_1y_2 + 2y_1x_2 + 8x_2y_2 - 2x_1x_2 - 2y_1y_2 =$$

$$= 2x_2y_2 + 2x_1y_2 + 2y_1x_2 + 8x_2y_2$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 8 \end{bmatrix}$$

IPOTESI  $1+1 \neq 0$

In generale sia  $\beta: V \times V \rightarrow \mathbb{K}$  un prodotto scalare  
 $\Rightarrow$  esiste una base  $\mathcal{B}$  di  $V$  formata da vettori  $a_1$  e  $a_2$  ortogonali fra loro.

→ In particolare rispetto questa base la matrice che rappresenta il prod- scalare  $\beta$  è diagonale.

$$\beta(\bar{v}, \bar{w}) = \sum_{j \in I} \beta_{jj} v_j w_j$$

Innanzitutto sia  $R = V^\perp = \text{rad}(\beta)$  cioè l'insieme di tutti i vettori  $\bar{v} \in V$  tali

che  $\beta(\bar{v}, \bar{w}) = 0 \forall \bar{w} \in V$ .

Abbiamo visto che  $R \leq V$ . Se  $R = \{0\}$  non facciamo nulla. Altrimenti sia  $(\bar{v}_1 \dots \bar{v}_r)$  una base di  $R$ .

Esiste ancora se  $R = V \Rightarrow$  abbiamo una base di  $V$  e la matrice di  $\beta$  è la matrice nulla  $\Rightarrow$  FIVE.

Se  $R \neq V \Rightarrow \exists \vec{v} \in V \setminus R$  ~~non~~  $V \setminus R$   
considerato

$P$ . può essere che  $\vec{v} \in V \setminus R$  si abbia  $\mathcal{P}(\vec{v})$

$\mathcal{P}(\vec{v}) = 0$ ? No perché se così fosse

si vedrebbe dalla formula introdotto prima

$(1 + \lambda \vec{v})$  che  $\mathcal{P}$  dovrebbe essere nullo

identicamente  $\forall \lambda$  vettori di  $V \setminus R$ .

$\Rightarrow$  prendiamo un  $\vec{s}_1 \in V \setminus R$  con  $\mathcal{P}(\vec{s}_1, \vec{s}_1) = 0$

e aggiungiamolo alla base.

$$B'_1 = (\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_k, \vec{s}_1)$$

Rispetto il no. generato da  $B'_1$  la matrice di  $\mathcal{P}$

$$\vec{e} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix} \beta(\vec{s}_i, \vec{s}_i)$$

consideriamo  $(O_3')^T$  ed osserviamo che

$L(\vec{s}_2) \neq (O_3')^T \Rightarrow$  applichiamo lo stesso ragionamento di prima su  $(O_3')^T$  e troviamo  $\vec{s}_n$  con  $\beta(\vec{s}_1, \vec{s}_n) \neq 0$  è deuterio

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \beta(\vec{s}_1, \vec{s}_n) \\ 0 & \beta(\vec{s}_1, \vec{s}_n) & \beta(\vec{s}_2, \vec{s}_n) \end{bmatrix}$$

$K = \mathbb{R}$

prodotti scalari Euclidei = positivi definiti

Def: un prod. scalare  $\beta: V(\mathbb{R}) \times V(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$   
è detto positivo definito se  $\forall \vec{v} \in V(\mathbb{R})$

$$q(\vec{v}) \geq 0 \quad \text{e} \quad q(\vec{v}) = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = \vec{0}$$

Def: Sia  $\beta$  un prod. scalare definito positivo.

Si dice norma indotta da  $\beta$  la funzione

$$V(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\vec{v} \rightarrow \|\vec{v}\| := \sqrt{\beta(\vec{v}, \vec{v})}.$$

Def: una funzione  $V(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$  è detta norma



$$0 \leq \|v\| \quad (M) \vee \exists \tilde{v} \in A \quad (r)$$

$$\|v\| = 0 \Leftrightarrow v = 0 \quad (2)$$

$$\forall \alpha \in \mathbb{R} : \|\alpha v\| = |\alpha| \|v\| \quad (3)$$

$$\|v + w\| \geq \|v\| - \|w\| \quad (4)$$

disuguaglianza triangolare.

Esempio di norme

$$\|v\|_1 = \sum |v_i|$$

$$\|v\|_n := \left( \sum |v_i|^n \right)^{\frac{1}{n}}$$

$$\|v\|_\infty = \max |v_i|$$

$$\|v\|_2 := \left( \sum |v_i|^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$



Se  $\beta: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  prod. scalare  $\Rightarrow$

$$\begin{aligned}\beta(\alpha \bar{x}, \alpha \bar{x}) &= \alpha^2 \beta(\bar{x}, \bar{x}) \Rightarrow \\ \Rightarrow \|\alpha \bar{x}\| &= \sqrt{\alpha^2 \beta(\bar{x}, \bar{x})} = |\alpha| \sqrt{\beta(\bar{x}, \bar{x})} = |\alpha| \|\bar{x}\|.\end{aligned}$$

DISUGUAGLIANZA DI CAUCHY-SCHWARTZ

$$|\beta(\bar{x}, \bar{y})| \leq \|\bar{x}\| \cdot \|\bar{y}\| \quad (1)$$

DISUGUAGLIANZA TRIANGOLARE.

$$\|\bar{x} + \bar{y}\| \leq \|\bar{x}\| + \|\bar{y}\|. \quad (2)$$

DM di (1). Se  $\bar{x} = \mathbf{0}$  o  $\bar{y} = \mathbf{0} \Rightarrow \beta(\bar{x}, \bar{y}) = 0$   
e  $\|\bar{x}\| \cdot \|\bar{y}\| = 0 \Rightarrow \text{OK}$

se  $\bar{x} \neq 0$  e  $\bar{y} \neq 0 \Rightarrow$  osserviamo che

$$P(\bar{x} + \alpha \bar{y}, \bar{x} + \alpha \bar{y}) \geq 0 \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

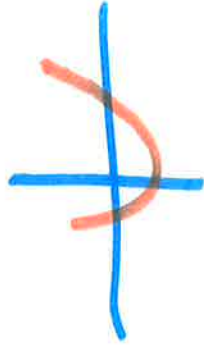
$$P(\bar{x}, \bar{x}) + 2\alpha P(\bar{x}, \bar{y}) + \alpha^2 P(\bar{y}, \bar{y})$$

espressione di II

grado che deve essere  $\geq 0 \quad \forall \alpha$

$\Rightarrow$  l'equazione  $x^2 P(\bar{y}, \bar{y}) + 2x P(\bar{x}, \bar{y}) + P(\bar{x}, \bar{x}) = 0$

non può avere 2 radici reali distinte!



$$\frac{A}{4} \leq 0 \quad \frac{A}{4} = P(\bar{x}, \bar{x}) - P(\bar{y}, \bar{y}) \leq 0$$

$$\beta(\bar{x}, \bar{y})^2 \leq \|\bar{x}\|^2 \cdot \|\bar{y}\|^2$$

extraendo  $\sqrt{\quad}$

$$|\beta(\bar{x}, \bar{y})| \leq \|\bar{x}\| \cdot \|\bar{y}\| \quad \square$$

DIM 2: (2)

$$\begin{aligned} \|\bar{x} + \bar{y}\|^2 &= \beta(\bar{x}, \bar{x}) + 2\beta(\bar{x}, \bar{y}) + \beta(\bar{y}, \bar{y}) = \\ &= \|\bar{x}\|^2 + 2|\beta(\bar{x}, \bar{y})| + \|\bar{y}\|^2 \leq \\ &= \|\bar{x}\|^2 + 2(\|\bar{x}\| \cdot \|\bar{y}\|) + \|\bar{y}\|^2 = \\ &= (\|\bar{x}\| + \|\bar{y}\|)^2 \quad \text{extraendo } \sqrt{\quad} \end{aligned}$$

otteniamo

$$\|\bar{x} + \bar{y}\| \leq \|\bar{x}\| + \|\bar{y}\| \quad \square.$$

Def. Una base  $B$  di  $V_n(\mathbb{R})$  è detta ortonormale rispetto un prod. scalare definito positivo  $\leadsto$

$$B = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n) \quad \bar{e}_i \cdot \bar{e}_j = \beta(\bar{e}_i, \bar{e}_j)$$

$$\bullet \quad e_i \cdot e_j = \begin{cases} 1 & \text{se } i=j \\ 0 & \text{se } i \neq j \end{cases}$$

oss. Ogni prod. scalare def. positivo ammette basi ortonormali.

**GRAM-SCHMIDT** : data una base  $B$  determinare una base  $B'$  ortonormale con in più le proprietà che

$$\text{se } B = (\bar{e}_1 \dots \bar{e}_n)$$

$$\text{e } B' = (\bar{e}'_1 \dots \bar{e}'_n) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \forall j : \mathcal{L}(\bar{e}_1 \dots \bar{e}_j) = \mathcal{L}(\bar{e}'_1 \dots \bar{e}'_j).$$

procedura: partiamo dal primo vettore di  $B$ .

$$\bar{e}_1 \rightarrow \bar{e}'_1 = \frac{1}{\|\bar{e}_1\|} \cdot \bar{e}_1$$

$$\bar{e}_2 \rightarrow \bar{e}'_2 = \bar{e}_2 - \frac{\bar{e}_1 \cdot \bar{e}_2}{\bar{e}_1 \cdot \bar{e}_1} \bar{e}_1 \quad \bar{e}'_2 \perp \bar{e}_1$$

$$\bar{e}'_2 = \frac{1}{\|\bar{e}'_2\|} \bar{e}_2$$

⋮

$$\bar{e}_k \rightarrow \bar{e}'_k = \bar{e}_k - \sum_{i < k} \frac{\bar{e}_k \cdot \bar{e}'_i}{\bar{e}'_i \cdot \bar{e}'_i} \bar{e}'_i \quad \bar{e}'_k = \frac{1}{\|\bar{e}'_k\|} \bar{e}'_k$$

G/S  $((100), (010), (111))$

$$\bar{e}'_1 = (100)$$

$$\bar{e}'_2 = (010)$$

$$\bar{e}'_3 = (001)$$

$((111), (010), (001))$

$$\bar{e}'_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} (111)$$

$$\begin{aligned}\bar{e}'_2 &= (010) - \frac{1}{\sqrt{3}} (111) - (010) = \\ &= \left(-\frac{\sqrt{3}}{3}, 1 - \frac{\sqrt{3}}{3}, -\frac{\sqrt{3}}{3}\right)\end{aligned}$$

$$\bar{e}'_3 = \dots$$

OSS: Un prodotto scalare è rappresentato dalla def pos

matrice idantica rispetto una base ortogonale di  $V_n(\mathbb{R})$ .

OSS 2: In generale se abbiamo un prod scalare

$$V_n(\mathbb{R}) \times V_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$$

possiamo rappresentarlo rispetto una base appropriata

con una matrice che contiene solo  $(q, +1, -1)$

sulla diag. principale.

$$B = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n) \quad \begin{bmatrix} \beta_{11} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \beta_{nn} \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{se } \beta(\bar{e}_i, \bar{e}_i) \\ \text{se } \langle \bar{e}_i, \bar{e}_i \rangle = 0 \Rightarrow \beta_{ii} = 0 \text{ e } \bar{e}_i' = \bar{e}_i \\ \text{se } \beta(\bar{e}_i, \bar{e}_i) > 0 \rightarrow \bar{e}_i' = \frac{1}{\sqrt{\beta(\bar{e}_i, \bar{e}_i)}} \bar{e}_i \end{array}$$



se  $\beta(\bar{e}_i, \bar{e}_i) < 0$

$$\rightarrow \bar{e}'_i = \frac{1}{\sqrt{-\beta(\bar{e}_i, \bar{e}_i)}} \bar{e}_i$$

$$B'_i = \begin{bmatrix} 0 & & & \\ & \ddots & & \\ & & +1 & \\ & & & -1 \end{bmatrix}$$

l'elenco dei segni della  
matrice è detto *segno* o *firma*  
del prodotto scalare.

(+++...+) Def. pos.

(---...-) Def. negativo.

(+++...) oppure (---+)

OSS: Sia  $B$  una base ortogonale

$$B = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n)$$

e  $\bar{v} \in V_n(\mathbb{K})$  un vettore.

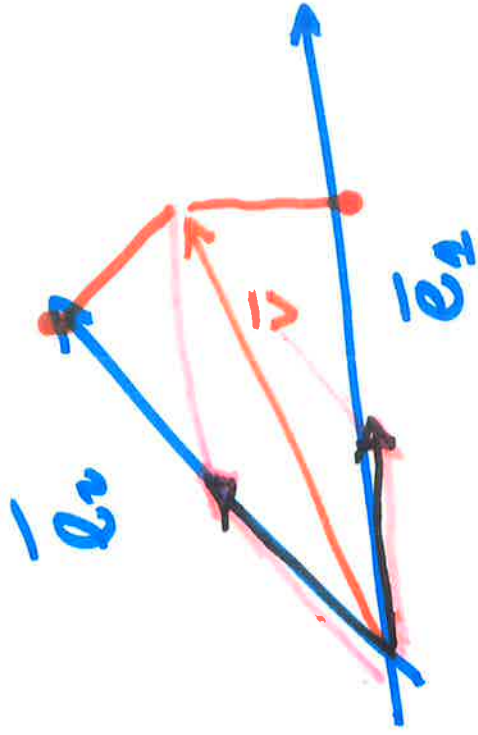
$$\text{Allora } \bar{v} = \sum_{i=1}^n (\bar{v} \cdot \bar{e}_i) \bar{e}_i$$

i coeff. della combinazione lineare che dà il

vettore  $\bar{v}$  rispetto la base  $B$  sono proprio

$$\bar{v}_i = (\bar{v} \cdot \bar{e}_i).$$

$$\underline{\text{DIM:}} \quad \bar{v} \cdot \bar{e}_i = \left( \sum_{j=1}^n \alpha_j \bar{e}_j \right) \cdot \bar{e}_i = \sum_{j=1}^n \alpha_j (\bar{e}_j \cdot \bar{e}_i) = \alpha_i \bar{e}_i \cdot \bar{e}_i = \alpha_i \quad \square$$



oss 2: Una sequenza di vettori ortormali è sempre libera.

Supponiamo  $(\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n)$  ortormale.

$$e \quad \sum \alpha_i \vec{v}_i = \vec{0} \Rightarrow \forall j \quad \vec{v}_j \cdot \left( \sum \alpha_i \vec{v}_i \right) = \vec{v}_j \cdot \vec{0} = 0$$

$$\parallel \alpha_j \vec{v}_j \cdot \vec{v}_j = \alpha_j \quad \square$$

Sia  $V_n(\mathbb{R})$  uno s.vettoriale reale

$B$  una sua base ortonormale e  $\beta$  un prod.

scalare definito positivo  $\rightarrow V_n(\mathbb{R}) = V_n^2(\mathbb{R})$

sp. vett. euclideo.

Sia  $W \subseteq V_n(\mathbb{R})$  e sia  $\bar{v} \in V_n(\mathbb{R})$ .

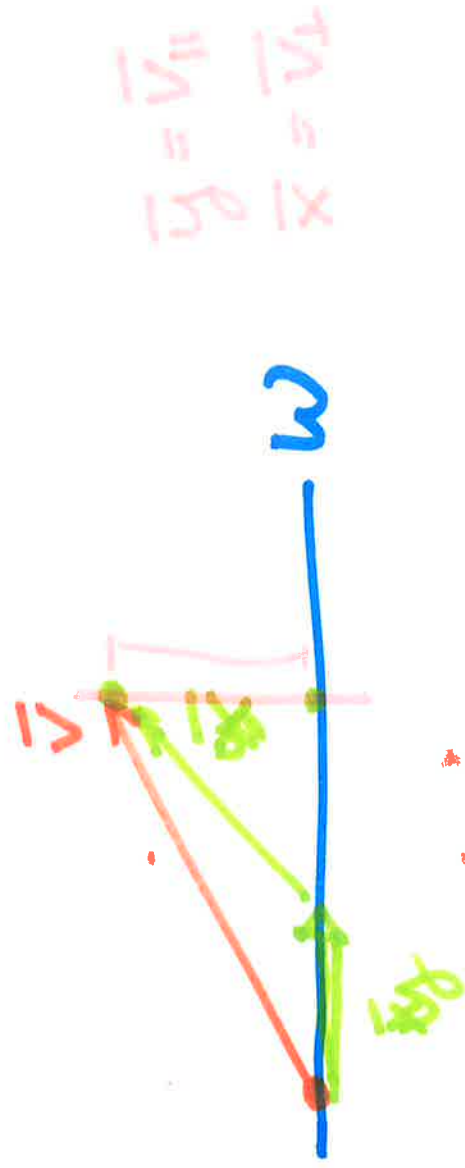
Allora la proiezione ortogonale di  $\bar{v}$  su  $W$   
è il vettore di  $W$  avente norma minima  
tra gli



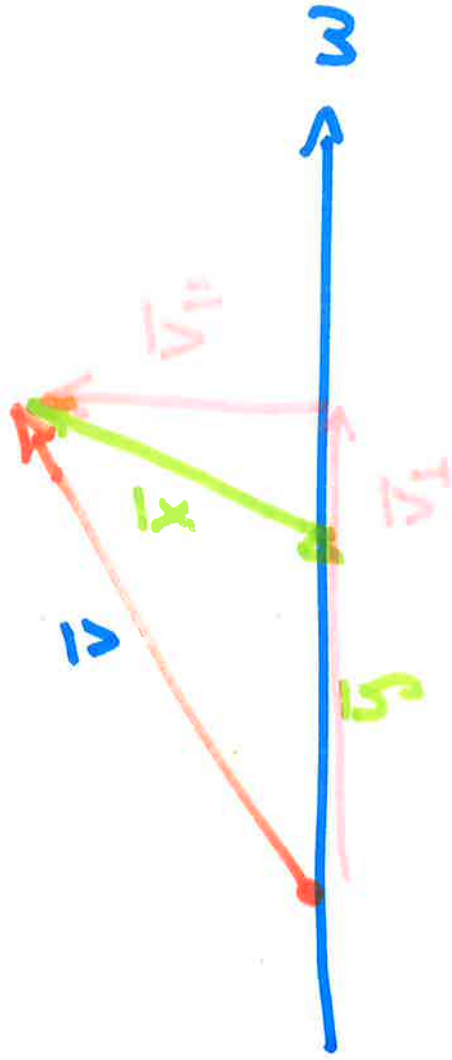
Definiamo come distanza di  $\bar{v}$  da  $W$  la norma del vettore  $\bar{v}_\perp$  ove  $\bar{v}_\perp$  è un vettore appartenente a  $W^\perp$  e tale che  $\bar{v} = \bar{v}_\perp + \bar{w}$  con  $\bar{w} \in W$ .

Il vettore  $\bar{v}_\parallel \in W$  è il vettore di  $W$  tale

che  $\bar{v} = \bar{v}_\parallel + \bar{x}$   $\bar{x}$  ha norma minima  
posto



$$\bar{v} = \bar{x} + \bar{y} = \bar{v}_{||} + \bar{v}_{\perp}$$



$$\bar{x} = (\bar{v}_{||} - \bar{y}) + \bar{v}_{||}$$

$$\begin{aligned} \|\bar{x}\|^2 &= \|(\bar{v}_{||} - \bar{y})\|^2 + \|\bar{v}_{||}\|^2 + 2(\bar{v}_{||} - \bar{y}) \cdot \bar{v}_{||} = \\ &= \|\bar{v}_{||} - \bar{y}\|^2 + \|\bar{v}_{||}\|^2 \end{aligned}$$

## CONSEGUEZZA:

$\bar{v}$  è il vettore  $\bar{x}$  di norma minima

talè che  $\exists \bar{y} \in W$  con  $\bar{v} = \bar{x} + \bar{y}$ .

[ed in un certo senso  $\bar{v}_1$  è il vettore di  $W$

"più vicino" a  $\bar{v}$ ].

□