

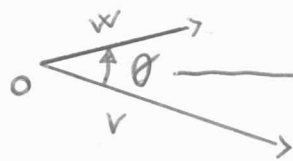
Sia  $\mathbb{R}^n$  spazio euclideo; sia  $v \cdot w$  prodotto scalare tra  $v$  e  $w$  e  $\mathbb{R}^n \Rightarrow$  PER LA DISUGUAGLIANZA DI SCHWARZ SI HA  $\Rightarrow |v \cdot w| \leq \|v\| \cdot \|w\|$

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

Se per Hp  $v$  e  $w \neq \{0\}$

$\Downarrow$

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



Angolo convesso (tra i due vettori) + piccolo

$\Downarrow$

Definizione

$$\cos \theta = \frac{v \cdot w}{\|v\| \cdot \|w\|} \Rightarrow v \cdot w = \|v\| \cdot \|w\| \cdot \cos \theta$$

$\Downarrow$

Posso collegare la definizione di ortogonalità a quella di perpendicolarità

$\Downarrow$

$$\underline{v \cdot w = 0} \text{ (Hp } v, w \neq \{0\}) \Leftrightarrow v \perp w$$

ortogonali rispetto al prodotto scalare

$$\left\{ \begin{array}{l} \|v\| \cdot \|w\| \cdot \cos \theta = 0 \\ \cos \theta = 0 \Leftrightarrow \theta = \frac{\pi}{2} \end{array} \right.$$

$$\cos \theta = 0 \Leftrightarrow \theta = \frac{\pi}{2}$$

Possiamo sempre determinare una base  
 ORTONORMALE di  $\mathbb{R}^n$  ( $B_{\perp n}$ ), rispetto alla  
 quale la matrice  $\overset{\text{ASSOCIATA AL PRODOTTO SCALARE}}{[\cdot]_{B_{\perp n}}} = I$ .

Per Sylvester

In tale base  $B_{\perp n}$ , posto

$$[v]_{B_{\perp n}} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = x$$

$$[w]_{B_{\perp n}} = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = y$$

$$v \cdot w = X^T \cdot I \cdot Y = X^T \cdot Y = \sum_1^n x_i y_i$$

"PRODOTTI SCALARE STANDARD"

Base ortonormale

Vettori tra loro ortogonali  
 e di norma unitaria

possiamo, in genere, normalizzare  
 un vettore ( $\neq 0$ )

$$\Rightarrow \hat{v} = \frac{v}{\|v\|}$$

$$\begin{aligned} \Downarrow \\ \|\hat{v}\| &= \left\| \frac{v}{\|v\|} \right\| = \sqrt{\frac{v}{\|v\|} \cdot \frac{v}{\|v\|}} = \\ &= \frac{1}{\|v\|} \cdot \sqrt{v \cdot v} = \frac{\|v\|}{\|v\|} = \underline{\underline{1}} \end{aligned}$$

Determiniamo una  $B_{\perp n}$  di  $\mathbb{R}^3$

PRENDO  $\Downarrow$   
 $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow$  Considero  $v_2 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} / v_1 \cdot v_2 = 0 = x + 2y + z = 0$

$x = -2y - z \Rightarrow v_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  (SCELTO A PIACERE IN  $x + 2y + z = 0$ )

$\Rightarrow$  Necessito di  $v_3 \begin{cases} v_1 \cdot v_3 = 0 = x + 2y + z = 0 \\ v_2 \cdot v_3 = 0 = -2x + y = 0 \end{cases}$

$\begin{cases} y = 2x \\ x + 4x + z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = 2x \\ z = -5x \end{cases} \Rightarrow v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -5 \end{pmatrix}$  (AD ESEMPIO)

$\Rightarrow B_{\perp} = \{v_1, v_2, v_3\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -5 \end{pmatrix} \right\}$

$\perp$  | Se due vettori sono ortogonali  
 $\Downarrow$  Essi sono LINEARMENTE INDIPENDENTI  
 non isotropi!

Trovata  $B_{\perp}$ , normalizzo  $v_1, v_2$  e  $v_3$

$$\hat{v}_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = \frac{v_1}{\sqrt{6}} = \begin{pmatrix} \sqrt{6}/6 \\ \sqrt{6}/3 \\ \sqrt{6}/6 \end{pmatrix}$$

$$\hat{v}_2 = \frac{v_2}{\|v_2\|} = \frac{v_2}{\sqrt{5}} = \begin{pmatrix} -2\sqrt{5}/5 \\ \sqrt{5}/5 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{v}_3 = \frac{v_3}{\|v_3\|} = \frac{v_3}{\sqrt{30}} = \begin{pmatrix} \sqrt{30}/30 \\ \sqrt{30}/15 \\ -\sqrt{30}/6 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow B_{\perp n} = \{ \hat{v}_1, \hat{v}_2, \hat{v}_3 \}$$

Dato un sottospazio  $U \subset \mathbb{R}^n$

$$\Rightarrow \exists! U^{\perp} = \{ v \in \mathbb{R}^n \mid v \cdot u = 0 \ \forall u \in U \}$$

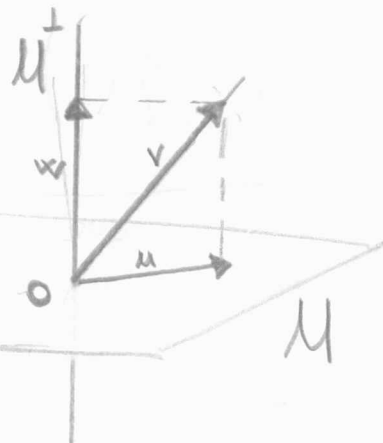
$$\text{tale che } U \oplus U^{\perp} = \mathbb{R}^n$$

$U^{\perp}$  è DETTO COMPLEMENTO ORTOGONALE DI  $U$ .

Quindi ogni  $v \in \mathbb{R}^n$  può essere scritto in modo unico come somma  $v = u + w$  con  $u \in U$  e  $w \in U^{\perp}$ .

EXAMPLE

$u$  è PROIEZIONE ORTOGONALE di  $v$  su  $U$



$w$  è PROIEZIONE ORTOGONALE di  $v$  su  $U^{\perp}$

Dato  $v \in \mathbb{R}^n$  e  $M \subset \mathbb{R}^n$



Proiezione ortogonale di  $v$  su  $M$ ?

Dove  $B_M = \{u_1, \dots, u_k\}$  [ $\dim M = k$ ]



Cerco

$$u = x_1 u_1 + \dots + x_k u_k$$

so che  $v = u + w$ ,  $w \in M^\perp$



$$w = v - u \quad \text{e} \quad w \perp u_j \quad \forall j = 1, \dots, k$$

$$\Rightarrow w = v - (x_1 u_1 + \dots + x_k u_k) = v - x_1 u_1 - \dots - x_k u_k$$

$$\Rightarrow \begin{cases} (v - x_1 u_1 - \dots - x_k u_k) \cdot u_1 = 0 \\ \vdots \\ (v - x_1 u_1 - \dots - x_k u_k) \cdot u_k = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 u_1 \cdot u_1 + \dots + x_k u_k \cdot u_1 = v \cdot u_1 \\ \vdots \\ x_1 u_1 \cdot u_k + \dots + x_k u_k \cdot u_k = v \cdot u_k \end{cases}$$

$$(A; B) = \left( \begin{array}{cccc|c} u_1 \cdot u_1 & u_2 \cdot u_1 & \dots & u_k \cdot u_1 & v \cdot u_1 \\ u_1 \cdot u_2 & \dots & \dots & u_k \cdot u_2 & \vdots \\ \vdots & & & & \\ u_1 \cdot u_k & \dots & \dots & u_k \cdot u_k & v \cdot u_k \end{array} \right)$$

$\Downarrow$   
Det A  $\neq$  0 poiché A è matrice associata al prodotto scalare in  $\mathcal{U}$

$\Downarrow$   
A è definita positiva

$\Rightarrow$  Per Jacobi i minori di  $n-w$  sono  $> 0$  (essendo il primo  $> 0$ )

$\Downarrow$   
 $\boxed{|\det A| > 0}$

$\Downarrow$   
 $\text{rg} A = \text{rg}(A|B)$

$A \cdot X = B$  ha soluzione sempre

$\Downarrow$   
Sol è unica (ho sistema di Cramer)

$\Downarrow$   
Sol =  $(x_1, x_2, \dots, x_k)$

fornisce le coordinate di  $u$  nella base  $B_u$

Se  $Bu = Bu_{\perp}$



$$\begin{cases} x_1 u_1 \cdot u_1 = v \cdot u_1 \\ \vdots \\ x_k u_k \cdot u_k = v \cdot u_k \end{cases}$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} u_1 u_1 & \dots & 0 & u_1 \cdot v \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & u_k u_k & u_k \cdot v \end{array} \right)$$



$x_1 = \frac{v \cdot u_1}{\|u_1\|^2}$   
 $x_k = \frac{v \cdot u_k}{\|u_k\|^2}$

Coefficienti di Fourier



Solo nell'  $H_p$  che la Base DEL SOTTO SPAZIO sia ortogonale!

Se poi la base è ortonormale

⇓

$$\begin{cases} x_1 = V \cdot u_1 = \|V\| \cdot \|u_1\| \cdot \cos \theta_1 = \|V\| \cdot \cos \theta_1 \\ \vdots \\ x_k = V \cdot u_k = \|V\| \cdot \|u_k\| \cdot \cos \theta_k = \|V\| \cdot \cos \theta_k \end{cases}$$

$$x_i = \|V\| \cdot \cos \theta_i \quad i = 1, \dots, k$$

## TEOREMA DI ORTOGONALIZZAZIONE (di GRAM-SCHMIDT)

Dati  $k$  vettori  $k$  indipendenti in  $\mathbb{R}^n$ ,  $(v_1, \dots, v_k)$

⇓

$\exists$   $k$  vettori  $(w_1, \dots, w_k) \in \mathbb{R}^n$  UNICI A MENO DI UN FATTORE Moltiplicativo

tali che • essi siano ortogonali a due a due;

$$\bullet \langle v_1, \dots, v_j \rangle = \langle w_1, \dots, w_j \rangle -$$

$$\forall j = 1, \dots, k$$