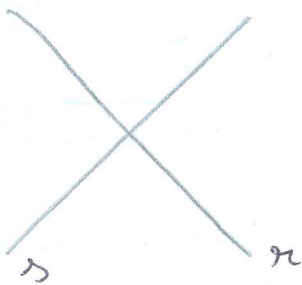


10/05/2017

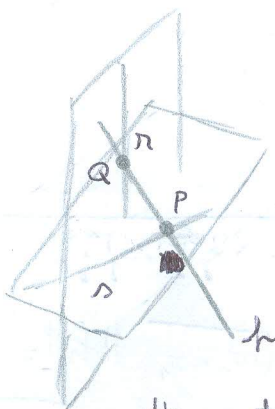
(1)

Distanza fra due rette sghembe (r ed s)



$\pi_1(s) + \mu \pi_2(s) = 0 \rightarrow$  fascio di piani passante per s  
 $\pi_1(r) + \mu \pi_2(r) = 0 \rightarrow$  fascio di piani passante per r

$ax + by + cz + d = 0$   
 $a_1x + b_1y + c_1z + d_1 = 0 \perp \Leftrightarrow aa_1 + bb_1 + cc_1 = 0$



Cerchiamo la funzione distanza fra Q e P  
 per poi studiarne la derivata in modo da  
 individuare il punto di <sup>minimo</sup> ~~della funzione~~.

~~funzione~~

h è la generica retta intersecante sia r che s

Dati K vettori di  $\mathbb{R}^m$   $v_1, v_2, \dots, v_K \Rightarrow G(v_1, \dots, v_K) = \begin{vmatrix} v_1 \cdot v_1 & v_1 \cdot v_2 & \dots & v_1 \cdot v_K \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ v_K \cdot v_1 & v_K \cdot v_2 & \dots & v_K \cdot v_K \end{vmatrix}$

Se  $v_i \perp v_j, \forall i \neq j \Rightarrow G(v_1, \dots, v_K) = \|v_1\|^2 \|v_2\|^2 \dots \|v_K\|^2$

Se i vettori non sono ortogonali  $\Rightarrow$  possiamo determinare i vettori  
 $w_1, w_2, \dots, w_K$  ortogonali fra loro che definiscono gli stessi sottospazi

$L_j \forall j \Rightarrow$  si dimostra che  $G(v_1, \dots, v_K) = \|w_1\|^2 \cdot \|w_2\|^2 \cdot \|w_3\|^2 \dots \|w_K\|^2 \leq$   
 $\leq \|v_1\|^2 \|v_2\|^2 \dots \|v_K\|^2$


Significato geometrico del Gramiano dei vettori  $v_1, \dots, v_K$  di  $\mathbb{R}^m$ , euclideo.

Se considero il parallelepipedo  $\mathcal{P}$  costruito in  $\mathbb{R}^m$  sui vettori  $v_j, j=1, \dots, K$   
 -cioè avente per lati i vettori  $v_1, \dots, v_K \Rightarrow \text{Vol } \mathcal{P} = \sqrt{G(v_1, \dots, v_K)}$

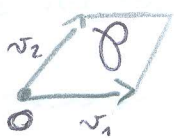
Dimostrazione

per induzione su K, # dei vettori

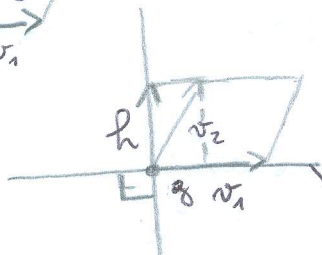
1) verifica per  $k=1$   $v_1 \in \mathbb{R}^n$   $\text{Vol}(v_1) = \|v_1\| = \sqrt{v_1 \cdot v_1}$

  $\mathcal{P}$  degenera in un segmento di lunghezza  $\|v_1\|$

2) - caso  $k=2$   $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^n$  - con  $v_1, v_2$  lin. indipendenti



Area del parallelogramma  $\mathcal{P} = \|v_1\| \cdot \|h\| = \sqrt{v_1 \cdot v_1} \|h\|$



$v_2 = g + h$   
 $h = v_2 - g = v_2 - \alpha v_1$   
 $\alpha \in \mathbb{R}$   
 $g$  non può che essere un multiplo di  $v_1$

$$h = v_2 - \alpha v_1$$

$\|h\| = \|v_2 - \alpha v_1\| = \sqrt{(v_2 - \alpha v_1) \cdot (v_2 - \alpha v_1)} \Rightarrow h$  È PROPRIO IL  $w_2$  DEL TEOREMA DI ORTOGONALIZZAZIONE, INFATTI \*

per quanto detto in precedenza,  $\mathcal{P} = \sqrt{v_1 \cdot v_1} \|h\| =$   
 $= \sqrt{v_1 \cdot v_1} \|w_2\| = \sqrt{v_1 \cdot v_1} \|w_2\| = \|w_1\| \|w_2\| = \sqrt{G(v_1, v_2)}$

\* avremmo posto  $w_1 = v_1$  e  $v_2 = g + h \Rightarrow v_2 = \alpha w_1 + h \Rightarrow$

$$\Rightarrow h = v_2 - \alpha w_1 \Rightarrow w_2 = v_2 - \alpha w_1$$

pongo  $h = w_2$

Supponiamo di aver dimostrato la proposizione fino a  $k-1$  vettori e dimostro per  $k$  vettori.

$$\text{Vol } \mathcal{P}(v_1, \dots, v_k) = \text{Vol } \mathcal{P}(v_1, \dots, v_{k-1}) \cdot \|w_k\|$$

dove  $w_k$  è la componente di  $v_k$  lungo una direzione  $\perp$  al sottospazio generato da  $v_1, \dots, v_{k-1}$  = sottospazio generato da  $w_1, \dots, w_{k-1}$

per induzione ~~all'induzione~~,  $\text{Vol } \mathcal{P}(v_1, \dots, v_{k-1}) = \sqrt{G(v_1, \dots, v_{k-1})} \Rightarrow$

$$\Rightarrow \text{Vol } \mathcal{P}(v_1, \dots, v_k) = \sqrt{G(v_1, \dots, v_{k-1})} \cdot \|w_k\| = \|w_1\| \|w_2\| \dots \|w_{k-1}\| \cdot \|w_k\| = \sqrt{G(v_1, \dots, v_k)}$$

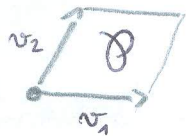
c.v.d

Esempio

(2)

Volume del parallelepipedo costruito sui vettori  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  
 $v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

BREVE PARENTESI



- con  $v_1$  e  $v_2$  linearmente indipendenti



- con  $v_1$  e  $v_2$  lin. dipendenti

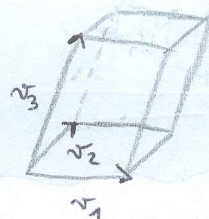
SE SIAMO INTERESSATI ALL' AREA DI  $P$  DOBBIAMO CONSIDERARE VETTORI LIN. INDIPENDENTI

$v_1, v_2$  e  $v_3$  sono lin. indipendenti

$$\text{Vol}(P) = \sqrt{G(v_1, v_2, v_3)}$$

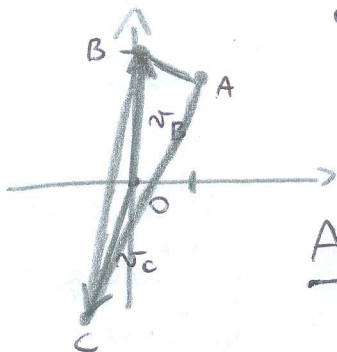
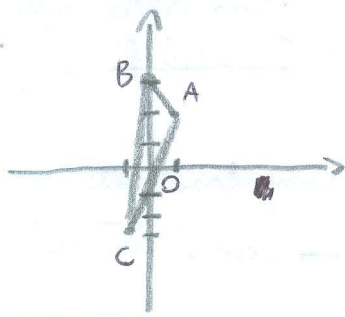
$$\begin{vmatrix} v_1 \cdot v_1 & v_1 \cdot v_2 & v_1 \cdot v_3 \\ v_2 \cdot v_1 & v_2 \cdot v_2 & v_2 \cdot v_3 \\ v_3 \cdot v_1 & v_3 \cdot v_2 & v_3 \cdot v_3 \end{vmatrix} =$$

$$\text{Vol}(P) = \sqrt{9} = 3$$



$$= \begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 5 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = -5 + 14 = 9$$

Area del triangolo avente per vertici  $A=(1,2)$ ,  $B=(0,3)$ ,  ~~$C=(1,3)$~~   
 $C=(-1,-3)$



$$v_1 = v_C - v_B = \begin{pmatrix} -1 - 0 \\ -3 - 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -6 \end{pmatrix}$$

$$v_2 = v_A - v_B = \begin{pmatrix} 1 - 0 \\ 2 - 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Area } P(v_1, v_2) = \sqrt{G(v_1, v_2)} =$$

$$= \sqrt{\begin{vmatrix} 37 & 9 \\ 5 & 2 \end{vmatrix}} = \sqrt{74 - 25} = 7 \Rightarrow \text{Area triangolo} = \frac{7}{2}$$

~~Area~~

Sia  $\mathbb{R}^m$  euclideo - con base  $\perp_m$ ,  $\mathcal{B} = \{u_1, \dots, u_m\} \Rightarrow$

PROPOSIZIONE

ORTO-NORMALE

$\Rightarrow$  siano  $v_j = \sum_{i=1}^m \alpha_{ij} u_i$ ,  $j=1, \dots, m$ ,  $m$  vettori in  $\mathbb{R}^m \Rightarrow$  posto  $\Rightarrow$

$$(\det A)^2 = |G(v_1, \dots, v_m)| = [\text{Vol } \mathcal{P}(v_1, \dots, v_m)]^2$$

Abbiamo quindi attribuito un significato geometrico al determinante di  $A$ .

Dimostrazione

$$v_k \cdot v_j = \left( \sum_{i=1}^m a_{ik} u_i \right) \cdot \left( \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i \right) = \sum_{i=1}^m a_{ik} a_{ij} =$$

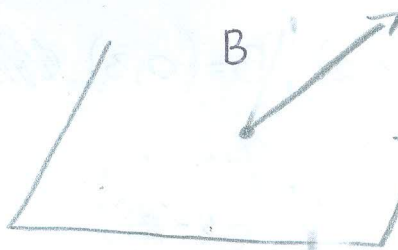
$$= |A^T A| = G(v_1, \dots, v_m)$$

||  
|A|^2

Dato il sistema  $\Sigma: AX=B$ , è risolvibile  $\Leftrightarrow \text{rg}(A) = \text{rg}(A:B)$

Scriviamo  $\sum x_i \cdot C_i(A) + x_{m+1} \cdot C_{m+1}(A) = B$

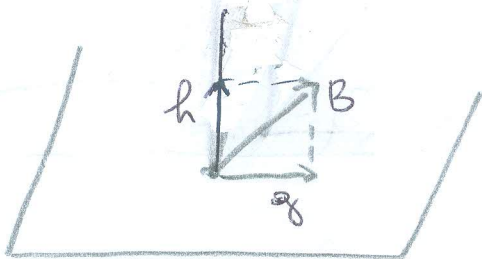
COLONNA  $i$ -ESIMA



$B$  non appartiene a ~~...~~

$\langle\langle C_1(A), \dots, C_m(A) \rangle\rangle \Rightarrow$

$\Rightarrow$  Il sistema non è ~~risolvibile~~ <sup>risolvibile</sup>



$\|h\|$  è l'errore commesso nel sostituire  $g$  a  $B$  nel come vettore dei termini noti

Per trovare una soluzione approssimata del sistema posso ~~...~~ sostituire  $g$  a  $B$ . E RISOLVERLO