

Spazi Vettoriali Euclidei

Spazio Vettoriale Euclideo \mathbb{R}^n

Prodotto scalare su \mathbb{R}^n . Per ogni due vettori $a, b \in \mathbb{R}^n$, si definisce il loro prodotto scalare $a \cdot b$ come la somma dei prodotti delle componenti di a per le corrispondenti componenti di b ; in simboli, per $a = (a_i)_1^n$ e $b = (b_i)_1^n$, si pone

$$a \cdot b = \sum_{i=1}^n a_i b_i;$$

in particolare

$$a \cdot a = \sum_{i=1}^n a_i^2.$$

Il prodotto scalare possiede le seguenti proprietà: per ogni $a, b, c \in \mathbb{R}^n$ ed ogni $\alpha \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} a \cdot b &= b \cdot a \\ (a + b) \cdot c &= a \cdot c + b \cdot c, & a \cdot (b + c) &= a \cdot b + a \cdot c \\ (\alpha a) \cdot b &= a \cdot (\alpha b) = \alpha(a \cdot b) \\ a \cdot a &\geq 0; & a \cdot a = 0 &\Leftrightarrow a = \underline{0} \end{aligned}$$

Le prime tre proprietà derivano dalle proprietà delle sommatorie; la quarta deriva dalle proprietà dell'ordine rispetto alle operazioni sui numeri reali.

Ortogonalità e Norma A partire dal prodotto scalare, si definiscono nello spazio vettoriale \mathbb{R}^n la relazione di ortogonalità fra due vettori e la nozione di lunghezza o "norma" di un vettore.

Definizione 1 Per ogni due vettori $a, b \in \mathbb{R}^n$, si dice che a è ortogonale a b , e si scrive $a \perp b$, se il prodotto scalare di a per b è zero:

$$a \perp b \Leftrightarrow a \cdot b = 0$$

Dalle proprietà del prodotto scalare segue in particolare che: (1) se un primo vettore è ortogonale ad un secondo vettore allora il secondo vettore è ortogonale al primo vettore, e dunque si potrà dire "due vettori sono fra loro ortogonali"; (2) il vettore nullo è ortogonale a sè stesso, è ortogonale ad ogni altro vettore, ed è l'unico vettore con queste proprietà. I vettori canonici di \mathbb{R}^n risultano essere a due a due ortogonali: $e_i \perp e_j = 0$ per ogni $i \neq j$.

Definizione 2 Si dice lunghezza, o norma, di un vettore $a \in \mathbb{R}^n$, e si scrive $\|a\|$, la radice quadrata del prodotto scalare di a con sè stesso:

$$\|a\| = \sqrt{a \cdot a}.$$

I vettori canonici di \mathbb{R}^n risultano avere tutti norma 1: $\|e_i\| = 1$ per ogni $i = 1, \dots, n$. Un vettore $a \in \mathbb{R}^n$ si dice "versore" se $\|a\| = 1$. Ogni vettore $a \in \mathbb{R}^n$ con $a \neq \underline{0}$ si può scrivere in uno ed un solo modo come prodotto di uno scalare positivo per un versore \bar{a} , e lo scalare risulta essere la norma di a . Dunque $a = \|a\|\bar{a}$; equivalentemente, $\bar{a} = \frac{1}{\|a\|}a$.

Si dimostra che la funzione norma (e la relazione di ortogonalità) in \mathbb{R}^n soddisfano le seguenti proprietà: per ogni $a, b \in \mathbb{R}^n$ ed ogni $\alpha \in \mathbb{R}$,

$$\|a\| \geq 0; \quad \|a\| = 0 \Leftrightarrow a = \underline{0}$$

$$\|\alpha a\| = |\alpha| \|a\|$$

$$\|a + b\| \leq \|a\| + \|b\| \quad \text{(Disuguaglianza Triangolare)}$$

$$a \perp b \Leftrightarrow \|a + b\|^2 = \|a\|^2 + \|b\|^2 \quad \text{(Teorema di Pitagora)}$$

Di seguito proviamo il Teorema di Pitagora. Per le proprietà del prodotto scalare si ha

$$(a + b) \cdot (a + b) = a \cdot a + a \cdot b + b \cdot a + b \cdot b = a \cdot a + 2a \cdot b + b \cdot b;$$

questa uguaglianza si può scrivere

$$\|a + b\|^2 = \|a\|^2 + 2a \cdot b + \|b\|^2;$$

da ciò segue il Teorema di Pitagora in quanto per definizione si ha $a \perp b$ se e solo se $a \cdot b = 0$.

Qualche aspetto di Geometria Euclidea n -dimensionale

Tutti i fatti che abbiamo visto e le nozioni che abbiamo dato negli spazi vettoriali euclidei di dimensione 2 e 3 valgono in ciascun spazio vettoriale euclideo \mathbb{R}^n . Di seguito ne illustriamo un paio.

Proiezioni ortogonali La nozione di proiezione ortogonale di un vettore su un vettore non nullo, la relativa formula, e la nozione di coefficiente di Fourier, si possono dare in ciascun spazio \mathbb{R}^n . Vale infatti la

Proposizione 1 Siano $a, b \in \mathbb{R}^n$, con $a \neq \underline{0}$. Allora esistono e son univocamente determinati due vettori $p, q \in \mathbb{R}^n$ tali che

$$b = p + q; \quad p \text{ multiplo scalare di } a; \quad q \perp a.$$

Si dice che p è la proiezione ortogonale di b su a e si scrive

$$p = \text{pr}_a(b).$$

Inoltre, per questo vettore si ha la formula

$$\text{pr}_a(b) = \frac{a \cdot b}{a \cdot a} a;$$

lo scalare $(a \cdot b)/(a \cdot a)$ si dice coefficiente di Fourier di b rispetto ad a .

Osserviamo che gli stessi passaggi coi quali avevamo ricavato la formula per la proiezione ortogonale in \mathbb{R}^2 continuano a valere per ricavare la formula per la proiezione ortogonale in \mathbb{R}^2 , in quanto avevamo usato solo le proprietà del prodotto scalare in \mathbb{R}^2 , che continuano a valere per il prodotto scalare in \mathbb{R}^n .

Esempio. In \mathbb{R}^5 la proiezione ortogonale del vettore $b = (2, 3, 7, 1, 2)$ sul vettore $u = (1, 1, 1, 1, 1)$ è data da

$$\text{pr}_u(b) = \frac{u \cdot b}{u \cdot u} u = \frac{15}{5} (1, 1, 1, 1, 1) = (3, 3, 3, 3, 3).$$

Esempio. In \mathbb{R}^n la proiezione ortogonale di un vettore $b = (b_1, b_2, \dots, b_n)$ sul vettore $u = (1, 1, \dots, 1)$ è data da

$$\text{pr}_u(b) = \frac{u \cdot b}{u \cdot u} u = \frac{\sum_{i=1}^n b_i}{n} (1, 1, \dots, 1) = \mu_b (1, 1, \dots, 1) = (\mu_b, \mu_b, \dots, \mu_b).$$

dove μ_b è la media aritmetica delle componenti di b .

Ortogonalità e Indipendenza Lineare Per due vettori non nulli del piano, la proprietà di essere fra loro ortogonali implica la proprietà di essere fra loro linearmente indipendenti; allo stesso modo, per due o tre vettori non nulli dello spazio, la proprietà di essere fra loro a due a due ortogonali implica la proprietà di essere fra loro linearmente indipendenti. Questo fatto vale in ogni dimensione.

Teorema 1 Siano dati v_1, \dots, v_m vettori di \mathbb{R}^n , tali che $v_i \neq \underline{0}$ per ogni i e $v_i \perp v_j$ per ogni $i \neq j$. Allora v_1, \dots, v_m sono linearmente indipendenti.

Dim. Consideriamo una combinazione lineare dei vettori v_1, \dots, v_m che risulti uguale al vettore nullo

$$\sum_{j=1}^m \alpha_j v_j = \underline{0}.$$

Proviamo che per ogni indice $i = 1, \dots, m$ si deve avere $\alpha_i = 0$.

Moltiplichiamo scalarmente entrambi i membri dell'uguaglianza per il vettore v_i , ed otteniamo l'uguaglianza

$$v_i \cdot \left[\sum_{j=1}^m \alpha_j v_j \right] = v_i \cdot \underline{0};$$

applichiamo al I membro le proprietà del prodotto scalare e calcoliamo il secondo membro, ed otteniamo

$$\sum_{j=1}^m \alpha_i (v_i \cdot v_j) = 0;$$

essendo $v_i \perp v_j$ cioè $v_i \cdot v_j = 0$ per ogni $i \neq j$, si ha che tutti i termini della sommatoria sono nulli, tranne l' i -mo, e si ottiene

$$\alpha_i (v_i \cdot v_i) = 0;$$

essendo $v_i \neq \underline{0}$ cioè $(v_i \cdot v_i) \neq 0$, si ha infine che $\alpha_i = 0$.