

1. Domande / suggerimenti / commenti ?

2. Richiami

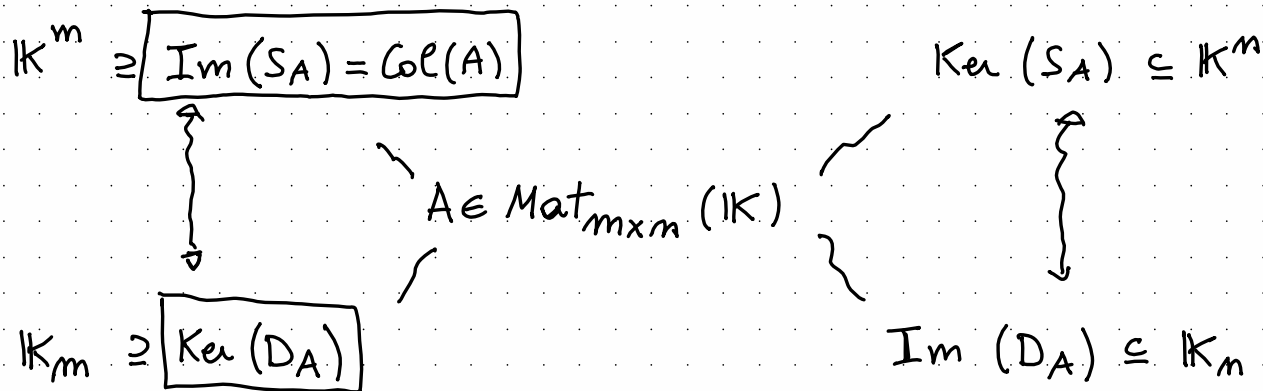
3. Algoritmo per trovare eq. parametriche e
cartesiane di sottosp. vettoriali di \mathbb{K}^m

4. Geometrie affini.

5. Geometrie affini del piano

Piano
per
oggi.

Richiami: I 4 sottospazi fondamentali associati ad una matrice:



$$D_A: \mathbb{K}_m := \text{Mat}_{1 \times m}(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}_m := \text{Mat}_{1 \times n}(\mathbb{K})$$

$$\dim \text{Im } S_A + \dim \text{Ker } D_A = m \quad ; \quad \dim \text{Ker } S_A + \dim \text{Im } D_A = m$$

$$\boxed{\text{rg}(A) = \text{rg}(A^T)}$$

Posto $U := \text{Im}(S_A) \leadsto U = \langle A^{j_1}, \dots, A^{j_z} \rangle$ Eq. Par. di U

Se $\{Y_1, \dots, Y_{m-\text{rg}(A)}\}$ è una base di $\text{Ker } D_A$, allora le eq. costitutive di U sono

$$\begin{cases} Y_1 X = 0 \\ Y_2 X = 0 \\ \vdots \\ Y_{m-\text{rg}(A)} X = 0 \end{cases}$$

$\{A^{j_1}, \dots, A^{j_z}\}$ col. dom. di A

Se $\dim U = r$, ci vogliono $m-r$ equazioni.

$\dim U = 1$, $U \subset \mathbb{R}^3 \Rightarrow$ 2 equazioni.

$ax+by+cz=0$: definisce un sottospazio
vettoriale di dimensione 2
di \mathbb{R}^3 se $(a,b,c) \neq (0,0,0)$.

Es: Trovare eq. parametriche

$$U: \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$

Sol.:

$$U = \text{Ker } A = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

\uparrow
var.
libera

Es: $U = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle$

$$\text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} = \left\langle \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \Rightarrow U: \begin{cases} -2x_1 + x_2 = 0 \\ -3x_1 + x_3 = 0 \end{cases}$$

Teorema: Sia $U \subseteq \mathbb{K}^m$ un s.s.p. vettoriale di dimensione k . Allora esiste una matrice C con le seguenti proprietà

1) $C \in \text{Mat}_{(m-k) \times m}(\mathbb{K})$

2) $\text{Ker } C = U$ [Eq. cont. di U].

Per trovare C possiamo usare l'algoritmo:

i) Sia $A \in \text{Mat}_{m \times k}(\mathbb{K})$ t.c. $U = \text{Col}(A)$

ii) $(A | \mathbb{1}_n) \rightsquigarrow \left(\begin{array}{c|c} S' & * \\ \hline 0 & C \end{array} \right)$ con S' a scala
↑
 $n-k$

dim:

$\text{rg } A = k \Rightarrow$ le colonne di A sono tutte dominanti.

Sia S una forma e scala di A allora

$$S = \left(\begin{array}{c} S' \\ 0 \end{array} \right) \Bigg|_k \quad S' \text{ è a scala.}$$

$(n-k) \times n$

$\exists T$ invertibile t.c. $TA = S \Rightarrow T = \begin{pmatrix} T_1 \\ T_2 \end{pmatrix} \Rightarrow$

$$\begin{pmatrix} T_1 \\ T_2 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} S' \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} T_1 A = S' \\ T_2 A = 0 \end{matrix} !$$

$$T(A | \mathbb{1}_n) = \left(\begin{array}{c|c} S' & * \\ \hline 0 & T_2 \end{array} \right)$$

Quindi poniamo $C = T_2$.

$$CA = 0 \Rightarrow, \text{rg } C = m - k$$

\Rightarrow Le righe di C sono una base di $\text{Ker } D_A$.

∇

$$\underline{Es}: U = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle \subset \mathbb{R}^3$$

$$\left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 1 \end{array} \right) \Rightarrow U: \begin{cases} -2x_1 + x_2 = 0 \\ -3x_1 + x_3 = 0 \end{cases}$$

Conviene:

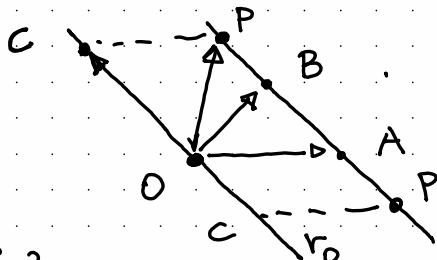
$$\left(\begin{array}{c|c} 1 & x_1 \\ 2 & x_2 \\ 3 & x_3 \end{array} \right) \rightsquigarrow \left(\begin{array}{c|c} 1 & x_1 \\ 0 & x_2 - 2x_1 \\ 0 & x_3 - 3x_1 \end{array} \right) \Rightarrow U: \begin{cases} x_2 - 2x_1 = 0 \\ x_3 - 3x_1 = 0 \end{cases}$$

Sottospazi affini

Dati due sottoinsiemi U, W di un K -sp. vettoriale V ,
abbiamo definito la loro somma come il sottoinsieme

$$U+W = \{u+w \mid u \in U, w \in W\} \subset V$$

Es: $V = \mathcal{V}_0^2$, $A \neq O \neq B \neq A \in \mathcal{E}^2$



$$r_{AB} = \{\vec{OA}\} + r_0$$

Traslato di
 r_0
mediante \vec{OA} .

r_{AB} = retta per A e B.

$r_{AB} = \{\vec{OA}\} + r_0$, r_0 = retta per O e parallela a r_{AB} .

Sia $P \in r_{AB}$. Allora $\vec{OP} - \vec{OA} = \vec{OC}$ per $C \in r_0$. Quindi

$$\vec{OP} = \vec{OA} + \vec{OC} \in \{\vec{OA}\} + r_0. \Rightarrow r_{AB} \subseteq \{\vec{OA}\} + r_0.$$

Viceversa, Se $\vec{OC} \in r_0$ allora $\vec{OA} + \vec{OC} = \vec{OD} \in r_{AB}$ infatti,

$$\vec{0O} \neq (\vec{OB} - \vec{OA}) \in r_0 = \langle \vec{OB} - \vec{OA} \rangle \Rightarrow \vec{OC} = t(\vec{OB} - \vec{OA}) \text{ per qualche } t \in \mathbb{R}$$

$$\Leftrightarrow \vec{OA} + \vec{OC} = \vec{OA} + t(\vec{OB} - \vec{OA}) = (1-t)\vec{OA} + t\vec{OB} \in r_{AB}.$$

Def: Un sottospazio affine di un \mathbb{K} -s.p. vettoriale V è un sottoinsieme $W \subset V$ della forma

$$W = v + W_0 = \{v + w \mid w \in W_0\}.$$

dove $v \in V$ e W_0 è un sottospazio vettoriale di V .

Oss: 0) Un sottospazio affine è il "traslato" di un s.p. vettoriale.

1) $W = v + W_0$ è un s.p. vettoriale $\Leftrightarrow v \in W_0$.

Infatti, se $v \notin W_0$ allora $\forall v + w_1, v + w_2 \in W$ si ha

$$(v + w_1) + (v + w_2) = v + \underbrace{(v + w_1 + w_2)}_{\notin W_0} \notin W.$$

Se $v \in W_0$ allora $v + w \in W_0 \forall w \in W_0$ e quindi $W = W_0$ è un s.p. vettoriale.

2) W_0 è univocamente determinato da W : Infatti,

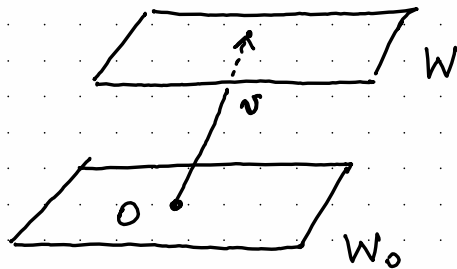
$W = v + W_0 = v' + W_0'$, $W_0, W_0' \subseteq V$ s.p. vettoriali. Allora

$\forall w_0 \in W_0 \exists w_0' \in W_0'$ t.c. $v + w_0 = v' + w_0' \Rightarrow w_0 = v' - v + w_0' \in W_0'$

$[v' - v + w_0' \in W_0' \Rightarrow v' - v \in W_0'] \Rightarrow W_0 \subseteq W_0'$. Similmente $W_0' \subseteq W_0$.

W₀ si chiama il sottospazio di giacitura di W

Idea:



La dimensione di un sottospazio affine è la dimensione del suo sottospazio di giacitura.

$$\dim W := \dim W_0.$$

Se $\dim W = 0$ diciamo che W è un punto.

Se $\dim W = 1$ diciamo che W è una retta.

Se $\dim W = 2$ diciamo che W è un piano.

se $\dim W = \dim V - 1$ diciamo che W è un iperpiano.

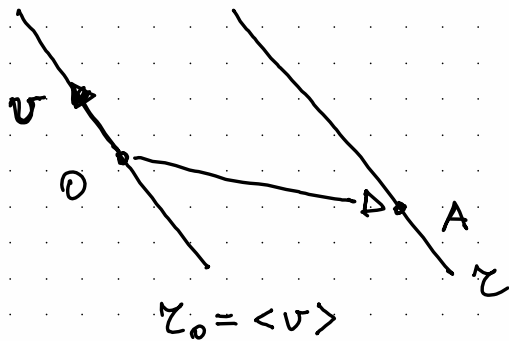
Se $B = \{v_1, \dots, v_k\}$ è una base di W_0 allora i suoi elementi si chiamano vettori direttori di W.

Es: $\vec{OB} - \vec{OA}$ è un vettore direttore di r_{AB} .

Sottospazi affini di V_0^2

• dimensione 0 : $\{\vec{OP}\}$ (punti).

• dimensione 1 : $r = \vec{OA} + \langle v \rangle$ per $v \neq \vec{00}$, $v \in V_0^2$.
(rette = iperpiani)



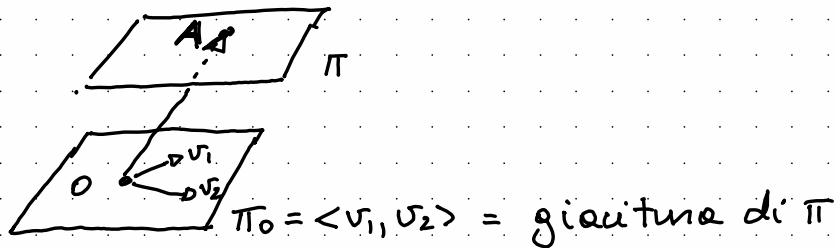
dimensione 2 : V_0^2 .

Sottospazi affini di \mathcal{V}_0^3

punti : $\{ \overrightarrow{OP} \} \quad P \in \mathcal{E}^3$.

rette : $\overrightarrow{OA} + \langle v \rangle, \quad v \in \mathcal{V}_0^3 \setminus \{ \overrightarrow{00} \}$.

piani : $\pi: \overrightarrow{OA} + \langle v_1, v_2 \rangle, \quad v_1, v_2 \in \mathcal{V}_0^3 \text{ lin. Ind.}$



3-spazi : \mathcal{V}_0^3 .

Esercizio: Sia $W = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 - x_2 - x_3 = 1 \right\} \subset \mathbb{R}^3$

Dimostrare che W è un s.p. affine, non vettoriale, calcolarne la dimensione e trovare dei suoi vettori diretti.

Sol.: Sia $v \in W$, ad esempio $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = e_1$.

Sia $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in W$. Allora

$X - v = \begin{pmatrix} x_1 - 1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ soddisfa l'equazione $(x_1 - 1) + x_2 + x_3 = 0$

$\Rightarrow X - v \in \text{Ker}(1, 1, 1) =: W_0 = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \mid x_1 - x_2 - x_3 = 0 \right\}$.

$\Rightarrow W = v + W_0$ è un s.p. affine con giacitura W_0 .

I vettori diretti sono

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad e \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$W = v + \langle v_1, v_2 \rangle$: Eq. parametriche di W :

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in W \Leftrightarrow \exists t_1, t_2 \in \mathbb{R} \text{ t.c. } \begin{cases} x_1 = 1 + t_1 + t_2 \\ x_2 = t_1 \\ x_3 = t_2 \end{cases}$$

La geometria affine si occupa di studiare
la posizione reciproca di sottospazi affini

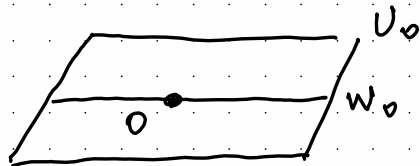
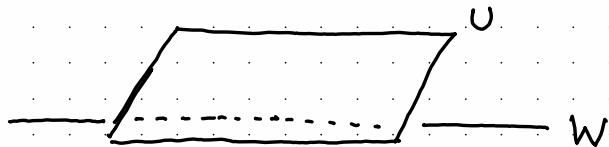
Def: Due sottospazi affini

$$U = X_0 + U_0 \text{ e } W = Y_0 + W_0 \subset V$$

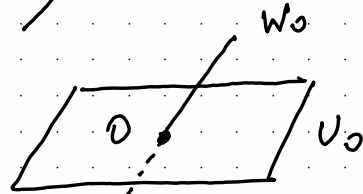
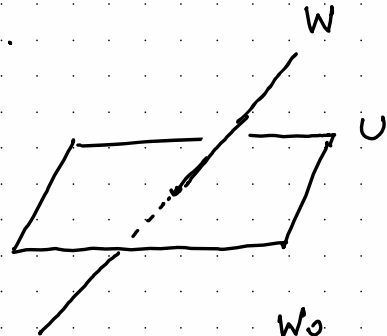
si dicono paralleli se

$$U_0 \subseteq W_0 \text{ oppure se } W_0 \subseteq U_0.$$

Es:



sono paralleli.



non sono
paralleli.

Es: Le rette

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle \quad e \quad \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$$

sono parallele.

Es: Il piano $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$

e la retta $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} + \left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$

sono paralleli perché $\left\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle \subsetneq \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$.

Problemi da studiare: • Intersezione
• Parallelismo.

OSS 1: Se $v_1, v_2 \in X_0 + U_0 = U$ allora

$$v_1 - v_2 \in U_0.$$

OSS 2: Se $U = X_0 + U_0$ e $W = Y_0 + W_0$ sono paralleli diciamo $U_0 \subseteq W_0$, allora ci sono 2 possibilità

$$U \cap W = \emptyset \quad \text{oppure} \quad U \cap W = U$$

OSS 3: Se $U = X_0 + U_0$ e $W = Y_0 + W_0$ allora

$$U \cap W \neq \emptyset \iff X_0 - Y_0 \in U_0 + W_0$$

Infatti, Se $v \in U \cap W$ allora $v = X_0 + u_0 = Y_0 + w_0$

$$\text{e quindi } X_0 - Y_0 = w_0 - u_0 \in W_0 + U_0.$$

Viceversa se $X_0 - Y_0 = u + w$ con $u \in U_0$ e $w \in W_0$ allora

$$X_0 - u = Y_0 + w \in U \cap W.$$

OSS4: Le soluzioni di un sistema lineare $AX=b$ dim m equazioni in n incognite e coeff. in K formano un s.p. affine di K^n ,

$$X_0 + \text{Ker } A$$

OSS5: Se $U: AX=b$ e $W: A'x=b'$ allora

$$U \cap W : \begin{cases} AX=b \\ A'x=b' \end{cases}$$

In particolare, $U \cap W = \emptyset$ oppure $\bar{}$ il s.p. affine

$$X_0 + U_0 \cap W_0 = X_0 + \text{Ker } A \cap \text{Ker } A'$$