

Programma del corso “Geometria 1” (9 CFU)
Sapienza-Università di Roma
Ingegneria Civile, Ambiente e Territorio
a.a. 2022/2023
Docente: Prof. Giovanni Cerulli Irelli
Co-docente: Dr. Sante Centurioni



SAPIENZA
UNIVERSITÀ DI ROMA

Programma di massima

1 Spazi vettoriali:

- 1.1 Cenni su gruppi, campi, numeri complessi, teorema fondamentale dell'algebra.
- 1.2 Definizione di spazio vettoriale su un campo \mathbb{K} ; Esempi (funzioni a valori in uno spazio vettoriale, \mathbb{K}^n , vettori geometrici del piano e dello spazio, polinomi, polinomi di grado minore o uguale ad n).
- 1.3 Combinazioni lineari.
- 1.4 Sottospazi vettoriali, generatori, Span, Lemma di scambio. Segmento.
- 1.5 Dipendenza ed indipendenza lineare.
- 1.6 Basi e dimensione, coordinate.
- 1.7 Intersezione e somma di sottospazi vettoriali; formula di Grassmann; somma diretta di sottospazi vettoriali.

2 Applicazioni lineari:

- 2.1 Definizione
- 2.2 Esempi: proiezione su un sottospazio vettoriale lungo un suo supplementare; la derivata di polinomi; la valutazione di un polinomio in un polinomio.
- 2.3 Composizioni e combinazioni lineari di funzioni lineari sono lineari.
- 2.4 Nucleo ed immagine di un'applicazione lineare; teorema della dimensione; rango.
- 2.5 Funzione "coordinate in una base data".
- 2.6 Matrice associata ad un'applicazione lineare in due basi date; spazio delle colonne di una matrice.
- 2.7 Moltiplicazione righe per colonne di matrici.
- 2.8 Cambiamenti di base.
- 2.9 Algoritmo di eliminazione di Gauss; matrici a scala e a scala ridotta.
- 2.10 Inversa di una matrice quadrata; algoritmo di inversione.
- 2.11 Matrici elementari.
- 2.12 Spazio delle righe di una matrice. Equazioni parametriche e cartesiane di sottospazi vettoriali.

3 Determinante

- 3.1 Esistenza ed unicità del determinante.
- 3.2 Sviluppi di Laplace.
- 3.3 Teorema di Binet.
- 3.4 Determinante 2×2 come area orientata.
- 3.5 Matrice aggiunta e formula di Cramer.

4 Geometria affine del piano e dello spazio

- 4.1 Sottospazi affini. Equazioni parametriche e cartesiane di sottospazi affini.
- 4.2 Sottospazi affini di \mathbb{R}^2 e loro posizione reciproca. Fasci di rette.
- 4.3 Sottospazi affini di \mathbb{R}^3 e loro posizione reciproca. Fasci di rette e piani.

5 Sistemi di equazioni lineari:

- 5.1 Matrici associate ad un sistema lineare, Teorema di struttura delle soluzioni di un sistema lineare.
- 5.2 Teorema di Rouchè-Capelli.
- 5.3 Teorema degli orlati.
- 5.4 Formula di Cramer per la soluzione di un sistema lineare non-singolare.

6 Spazi Euclidei

- 6.1 Prodotto scalare standard di \mathbb{R}^n .
- 6.2 Proiezione ortogonale su un sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^n ; Algoritmo di Gram-Schmidt.
- 6.3 Insiemi/basi ortogonali, coefficienti di Fourier.
- 6.4 Distanza tra sottospazi affini.
- 6.5 Norma, distanza tra punti.
- 6.6 Angoli, disuguaglianza di Cauchy-Schwarz, Disuguaglianza triangolare, teorema di Pitagora.

7 Geometria euclidea del piano e dello spazio

- 7.1 Versori normali e direttori di una retta del piano e dello spazio; coseni direttori.
- 7.2 Distanza punto-retta nel piano.
- 7.3 Circonferenze del piano; equazioni parametriche delle circonferenze; retta tangente ad un punto di una circonferenza.
- 7.4 Isometrie del piano.
- 7.5 Distanza punto-retta, punto-piano, retta-retta nello spazio.

8 Autovalori ed autovettori:

- 8.1 Definizione ed interpretazione geometrica.
- 8.2 Autospazi; molteplicità geometrica di un autovalore.
- 8.3 Endomorfismi diagonalizzabili.
- 8.4 Teorema spettrale reale.
- 8.5 Classificazione affine e metrica delle coniche.

9 MATLAB:

- 9.1 Il corso da 2 ore Matlab-Onramp è richiesto all'esame orale.
- 9.2 Matrici simboliche.
- 9.3 Calcolo di una base del nucleo e dell'immagine di una matrice.
- 9.4 Calcolo della forma a scala ridotta di una matrice.
- 9.5 Risoluzione di sistemi lineari, anche con parametro.
- 9.6 Grafici in 2d.
- 9.7 Calcolo del polinomio caratteristico e degli autovalori di una matrice.