

Algebra e Geometria

Appunti

Alex Bastianini

Contents

Chapter 1	Sistemi lineari	Page
1.1	Equazione lineare	
1.2	Sistema lineare	
Chapter 2	Matrici	Page
2.1	Prodotti	
2.2	Somma	
2.3	Proprieta'	
2.4	Soluzioni di sistemi lineari	
2.5	Gauss	
Chapter 3	Spazi vettoriali	Page
3.1	Introduzione	
3.2	Sottospazi	
	Sottospazi di \mathbb{R}^2 —	
3.3	Combinazioni lineari e generatori	
3.4	Vettori linearmente indipendenti	
3.5	Algoritmo di Gauss Diretto	
Chapter 4	Applicazioni lineari	Page
4.1	Cos'e' una applicazione lineare	
4.2	Nucleo e immagine	
	Legami fra nucleo/immagine e iniettivita'/suriettivita' — • Teorema della dimensione —	
4.3	Isomorfismo	
4.4	Controimmagine	
4.5	Determinante	
4.6	Riassuntino	
4.7	Cambio di base	
	Cambio di base di un vettore — • Cambio di base di una applicazione lineare —	
Chapter 5	Autovalori e autovettori	Page
5.1	Diagonalizzabilita'	
5.2	Autovettori e autovalori	

5.3 Calcolo degli autovalori e autovettori
 Molteplicita' algebrica e geometrica —

Chapter 6	Prodotto Scalare Euclideo	Page
Chapter 7	Ortogonalita'	Page
Chapter 8	Aritmetica modulare	Page

Chapter 1

Sistemi lineari

1.1 Equazione lineare

Definition 1.1.1: Equazione lineare

Un' **equazione lineare** in n incognite e' un'equazione di tipo:

$$a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n = b$$

dove $a_1, \dots, a_n, b \in \mathbb{R}$ sono i coefficienti e x_1, \dots, x_n sono le incognite (tutte di primo grado).

Una **soluzione** e' una n -upla ordinata (c_1, \dots, c_n) che sostituita alle incognite rende vera l'equazione.

1.2 Sistema lineare

Definition 1.2.1: Sistema lineare

Un sistema lineare e' un insieme di equazioni lineari che devono valere contemporaneamente.

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

Si chiama soluzione del sistema ogni n -upla (c_1, \dots, c_n) che e' soluzione di ogni equazione del sistema. Un sistema e' **compatibile** se ammette almeno una soluzione.

Il sistema si dice **omogeneo** se $\forall i \in [1, n] \rightarrow b_i = 0$, in questo caso esiste per forza la soluzione $x = (0, 0, \dots, 0)$.

Chapter 2

Matrici

Definition 2.0.1: Matrice

Una **matrice** A con m righe e n colonne e' una tabella (di numeri reali) dove a_{ij} e' il coefficiente di posto (i,j) della matrice A .

$$A_{3 \times 4} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \end{pmatrix}$$

L'insieme delle matrici di m righe e n colonne si indica con $M_{m \times n}(\mathbb{R})$. Una matrice e' **quadrata** quando $m = n$. La **trasposta** di una matrice A $A^T \in M_{n \times m}(\mathbb{R})$ e' la matrice che si ottiene scambiando le righe con le colonne ($a_{ij}^T = a_{ji}$).

Due matrici A e B sono uguali sse $\forall i, j. a_{ij} = b_{ij}$.

Una riga di una matrice $A_{m \times n}$ puo' essere vista come una matrice $1 \times n$, mentre una colonna puo' essere vista come una matrice $m \times 1$.

2.1 Prodotti

Definition 2.1.1: Prodotto riga-colonna

Date una riga $1 \times n$ e una colonna $n \times 1$ aventi la stessa lunghezza, il loro prodotto e':

$$(a_1 \quad a_2 \quad \dots \quad a_n) \cdot \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots + a_n b_n \in \mathbb{R}$$

Definition 2.1.2: Prodotto di due matrici

Date due matrici $A \in M_{m \times k}$ e $B \in M_{k \times n}$, il loro prodotto e' una matrice $C \in M_{m \times n}$:

$$A \cdot B = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ \vdots & \\ a_{m1} & a_{m2} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_{11} & \dots & b_{1n} \\ b_{12} & \dots & b_{2n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_{11} & \dots & c_{1n} \\ \vdots & & \\ c_{m1} & \dots & c_{mn} \end{pmatrix} = C \in M_{m \times n}$$

Ogni elemento di C e' definito come segue:

$$c_{ij} = (\text{riga } i \text{ di } A) \cdot (\text{colonna } j \text{ di } B)$$

Il prodotto BA non e' definito se non sono matrici quadrate, quindi **il prodotto non e' commutativo**.

Example 2.1.1 (Prodotto fra matrici)

1.

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -4 & 5 \\ 2 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 2 \\ -9 & 5 & -8 \\ 3 & -1 & 4 \\ -2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

2.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ -4 & 5 \\ 2 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = \text{undefined}$$

2.2 Somma

Definition 2.2.1: Somma

Possiamo sommare due matrici A e B solo se hanno la stessa forma ($A, B \in M_{m \times n}$).

$$A + B = C \iff \forall c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$$

Example 2.2.1 (Somma di matrici)

1.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 3 \\ 6 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 6 \\ 4 & 7 \\ 11 & 11 \end{pmatrix}$$

2.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} = \text{undefined}$$

2.3 Proprieta'

- $(A+B)C = AC+BC$ (distributiva)
- $C(A+B) = CA+CB$
- $(AB)^T = B^T A^T$
- $(AB)C = A(BC)$

2.4 Soluzioni di sistemi lineari

E' possibile rappresentare un sistema lineare usando il prodotto di due matrici:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases} \iff \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} \rightarrow A\underline{x} = \underline{b}$$

La matrice A si dice **incompleta**, mentre con $A|b$ si indica la matrice **completa**.

$$A|b = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{pmatrix}$$

Una matrice si dice a **scala** se:

- Le righe vuote (dove tutti gli elementi sono 0) si trovano in fondo.
- Il primo elemento diverso da 0 di ogni riga (detto **pivot**) si trova piu' a destra della riga sovrastante.

Example 2.4.1 (Matrici a scala)

1. La seguente matrice e' a scala (i pivot sono sottolineati):

$$\begin{pmatrix} \underline{1} & 3 & 5 & 6 \\ 0 & \underline{2} & 3 & 4 \\ 0 & 0 & \underline{3} & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Data una matrice A a scala, si chiama **rango righe** di A ($rr(A)$) il numero di righe non nulle di A . Nell'esempio 2.4 il rango righe della matrice e' 3.

Sia $A\underline{x} = \underline{b}$ un sistema lineare a scala con incognite x_1, \dots, x_n :

- il sistema ha soluzioni $\iff rr(A) = rr(A|b)$
- se $rr(A) = rr(A|b) = n \implies$ esiste una sola soluzione
- se $rr(A) = rr(A|b) = k, k < n \implies$ esistono infinite soluzioni che dipendono da $n-k$ parametri (controllare!)

Example 2.4.2 (Numero di soluzioni)

- 1.

$$A|b = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$rr(A) = 1 \neq rr(A|b) = 2$, quindi non ci sono soluzioni.

- 2.

$$A|b = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$rr(A) = rr(A|b) = 2 = n$, quindi esiste una sola soluzione.

- 3.

$$A|b = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 \end{pmatrix}$$

$rr(A) = rr(A|b) = 1 < n = 2$, quindi esistono infinite soluzioni dipendenti da $2-1=1$ variabili.

2.5 Gauss

Definition 2.5.1: Equivalenza fra sistemi lineari

Due sistemi lineari si dicono **equivalenti** se hanno le stesse soluzioni.

Per risolvere un sistema lineare $A\underline{x}=\underline{b}$, lo trasformiamo in un sistema **equivalente** $A'\underline{x}=\underline{b}'$ tale che $A'\underline{x}=\underline{b}'$ sia a scala.

Le seguenti operazioni trasformano un sistema ad uno ad esso equivalente:

- Scambio di due equazioni.
- Moltiplicazione di una equazione per un numero reale $c \in \mathbb{R}$, con $c \neq 0$.
- Sostituzione della equazione j-esima con la somma della equazione j-esima più l'equazione i-esima moltiplicata per $a \in \mathbb{R}$.

A queste operazioni corrispondono delle **operazioni elementari** sulle righe (lavorando quindi sulle matrici):

Definition 2.5.2: Operazioni elementari

Sono le seguenti operazioni fra le righe di una matrice:

- Scambio di due righe $R_i \leftrightarrow R_j$.
- Moltiplicazione di una riga per $c \in \mathbb{R}, c \neq 0$ $R_i \rightarrow cR_i$.
- $R_j \rightarrow R_j + aR_i, a \in \mathbb{R}$.

Tramite l'algoritmo di Gauss, possiamo trasformare una matrice in una matrice a scala per righe.

Definition 2.5.3: Algoritmo di Gauss

Guardare su virtuale...

Note:

La matrice a scala non è univocamente determinata.

Chapter 3

Spazi vettoriali

3.1 Introduzione

Definition 3.1.1: Spazio vettoriale

Uno spazio vettoriale su un **campo** F (per noi sempre \mathbb{R}) e' una struttura algebrica $(V, F, +, \cdot)$ dove V e' un insieme per cui e' definita una somma $(\forall v, u \in V. \exists s \in V. s = v + u)$ e un prodotto per numeri **scalari** $(\forall v \in V, \forall \lambda \in F. \exists u \in V. u = \lambda \cdot v)$ dove valgono le seguenti proprieta':

1. Somma

- Commutativa
- Associativa
- Esistenza elemento **neutro**: $\exists \underline{0} \in V. \forall v \in V. v + \underline{0} = v$
- Esistenza elemento **opposto**: $\forall v \in V. \exists -v \in V. v + (-v) = \underline{0}$

Si nota che per tali proprieta' $(V, +)$ forma un **gruppo abeliano**.

2. Prodotto

- Distributiva a destra: $\forall v, u \in V, \forall \lambda \in F. \lambda(v + u) = \lambda v + \lambda u$
- Distributiva a sinistra: $\forall v \in V, \forall \lambda, \mu \in F. (\lambda + \mu)v = \lambda v + \mu v$
- Associativa: $\forall v \in V, \forall \lambda, \mu \in F. (\lambda\mu)v = \lambda(\mu v)$
- Esistenza elemento **neutro**: $\exists 1 \in F. \forall v \in V. 1 \cdot v = v$

Dalla definizione di spazio vettoriale seguono altre proprieta' interessanti:

- Il vettore nullo $\underline{0}$ e' **unico**
- Per ogni vettore v il suo opposto $-v$ e' **unico**
- L'elemento neutro della somma del campo F ha la proprieta' **assorbitiva** rispetto al prodotto scalare: $\forall v \in V. 0v = \underline{0}$
- Legge di cancellazione del prodotto: $\forall v \in V, \forall \lambda \in F. \lambda v = 0 \iff v = \underline{0} \vee \lambda = 0$
- $\forall v \in V, \forall \lambda \in F. (-\lambda)v = \lambda(-v) = -\lambda v$

Note:

Un insieme contenente solo il vettore nullo e' uno spazio vettoriale, e viene chiamato **banale**:

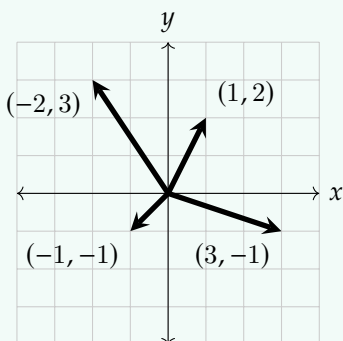
$$V = \{\underline{0}\} \implies \text{Spazio vettoriale banale}$$

Example 3.1.1 (Spazio vettoriale)

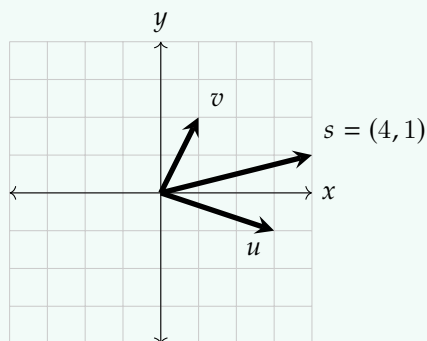
Dimostriamo che $(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}, +, \cdot)$ è uno spazio vettoriale, dove $\mathbb{R}^2 = \{(x, y) | x, y \in \mathbb{R}\}$:

- Si può dimostrare che valgono la prop. comm. e ass. della somma
- Si può dimostrare che valgono la prop. ass. e distr. del prodotto scalare
- L'elemento neutro della somma è il vettore $v = (0, 0)$, e ogni vettore (x, y) ha il suo opposto $(-x, -y)$
- L'elemento neutro del prodotto è lo scalare 1

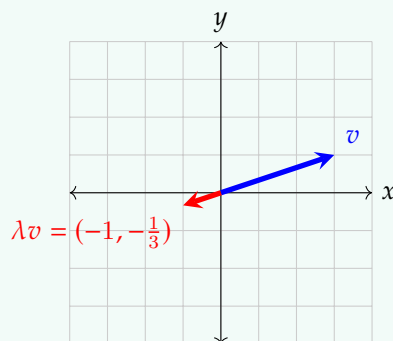
Si nota che esiste una corrispondenza biunivoca fra i vettori di \mathbb{R}^2 e i punti del piano cartesiano, quindi ogni vettore può essere rappresentato come una "freccia" che parte dall'origine (il vettore nullo) e arriva al punto cartesiano corrispondente:



Esempio di somma di due vettori $v = (1, 2)$ e $u = (3, -1)$:



Esempio di prodotto scalare λv , dove $\lambda = -\frac{1}{3}$, $v = (3, 1)$:



3.2 Sottospazi

Definition 3.2.1: Sottospazio

V sp. vett., $U \subseteq V$ si dice **sottospazio** se:

1. $U \neq \emptyset$
2. $\forall a, b \in U. a + b \in U$ (chiusura rispetto alla somma)
3. $\forall \lambda, v \in U. \lambda v \in U$ (chiusura rispetto al prodotto per scalari)

Note:

Sia $U \leq V$ (U sottospazio V), per la proprietà 3 si ha che ogni sottospazio contiene il vettore nullo $\underline{0}$, perché $\forall v \in U. 0v = \underline{0}$, quindi:

1. O $U = \{\underline{0}\}$ (sottospazio banale),
2. oppure $U \neq \{\underline{0}\}$, allora $\exists u \in V \neq \underline{0}$, ed esistono anche tutti i **multipli** di u (che sono infiniti).

(Da notare la somiglianza con i sistemi lineari: se ci sono "soluzioni" o ce ne è una, o ce ne sono infinite)

3.2.1 Sottospazi di \mathbb{R}^2

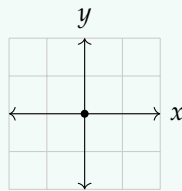
Lo spazio vettoriale \mathbb{R}^2 è in corrispondenza diretta con i punti del piano cartesiano.

Sia $U \leq \mathbb{R}^2$, si ha che:

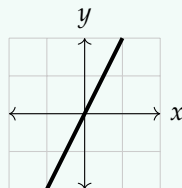
- $U = \{(0, 0)\}$, oppure
- $\exists u \in U. u \neq \underline{0}$, e di conseguenza tutti i suoi multipli, ovvero la **retta** r_u passante per l'origine.
- $\exists v \in U$ con $v \notin r_u$, quindi esistono anche tutti i punti ottenuti sommando punti di r_u e r_v e le rette passanti per questi punti e l'origine, che si può dimostrare che occupano tutto il piano \mathbb{R}^2 .

Example 3.2.1 (Possibili sottospazi di \mathbb{R}^2)

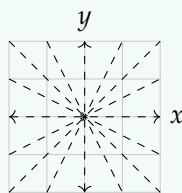
1. $U = \{\underline{0}\}$:



2. $U = \{(0, 0), (1, 2), (2, 4), (-1, -2), \dots\}$, ovvero $U = \{(\lambda 1, \lambda 2) | \lambda \in \mathbb{R}\} = r_v$:



3. Se aggiungiamo il vettore $u = (1, 1) \notin r_v$ a U , $U = \{(x, y) | x, y \in \mathbb{R}\} = \mathbb{R}^2$:



3.3 Combinazioni lineari e generatori

Definition 3.3.1: Combinazione lineare

V SV con $v_1, \dots, v_n \in V$. $v \in V$ si dice **combinazione lineare** di v_1, \dots, v_n se esistono $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$ tali che $v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$. Quindi:

$$v \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle = \{ \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n | \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R} \} \text{ (Insieme di combinazioni lineari di } v_1, \dots, v_n \text{)}$$

Proposition 3.3.1

Sia V SV e $\{v_1, \dots, v_n\} \in V$, allora:

$$\langle v_1, \dots, v_n \rangle \leq V$$

Inoltre, se $Z \leq V \wedge v_1, \dots, v_n \in Z$, allora:

$$\langle v_1, \dots, v_n \rangle \leq Z$$

Cio' significa che l'insieme di combinazioni di **qualsunque** sotto-insieme di vettori di uno spazio vettoriale e' uno sotto-spazio vettoriale. Inoltre tale sotto-spazio e' il piu' piccolo contenente i vettori del sotto-insieme.

Definition 3.3.2: Generatore

Dati V SV e $v_1, \dots, v_n \in V$, si dice che v_1, \dots, v_n **generano** V se $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$

Example 3.3.1 (Generatore \mathbb{R}^3)

$\{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ generano \mathbb{R}^3 , cioe' $\mathbb{R}^3 = \{ \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \lambda_3 e_3 | \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R} \}$ che ovviamente si puo' fare.

Proposition 3.3.2

Dati V SV e $v_1, \dots, v_n, v \in V$:

$$v \text{ e' combinazione lineare di } v_1, \dots, v_n \iff \langle v_1, \dots, v_n \rangle = \langle v_1, \dots, v_n, v \rangle$$

3.4 Vettori linearmente indipendenti

Definition 3.4.1

Dati V SV e $v_1, \dots, v_n \in V$, v_1, \dots, v_n si dicono **linearmente indipendenti** sse l'unica loro combinazione lineare che da il vettore nullo e' quella con scalari tutti uguali a 0, cioe' se vale:

$$\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n = 0 \implies \lambda_1, \dots, \lambda_n = 0$$

Proposition 3.4.1

Se S e' un insieme di vettori linearmente indipendenti, ogni suo sotto-insieme e' ancora linearmente indipendente. (L'insieme vuoto e' linearmente indipendente)

Proposition 3.4.2

Dati V SP e $v_1, \dots, v_n \in V$, v_1, \dots, v_n sono **linearmente dipendenti** sse uno di essi e' combinazione lineare degli altri.

Dimostrazione: Dimostro entrambe le direzioni:

- \Rightarrow Sapendo che v_1, \dots, v_n sono linearmente dipendenti (H1), devo dimostrare che $\exists r \in [1, n]. v_r \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle \setminus v_r$. Da H1, sappiamo che $\exists \lambda_r \neq 0. \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n = 0$, quindi $v_r = -\frac{1}{\lambda_r}(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n)$. Allora v_r e' combinazione lineare degli altri.
- \Leftarrow Sapendo che $v_r \in \langle v_1, \dots, v_n \rangle \setminus v_r$ (H1), devo dimostrare che v_1, \dots, v_n sono linearmente dipendenti. Per H1 $v_r = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$, quindi $\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n + (-1)v_r = 0$. Cio' dimostra che una combinazione lineare di v_1, \dots, v_n e' risultata 0 quando uno dei fattori scalari era diverso da 0 (-1), quindi v_1, \dots, v_n sono linearmente dipendenti.



Corollary 3.4.1

Due vettori sono lin dip \iff uno di essi e' multiplo dell'altro

Example 3.4.1

(a, b, c) e (d, e, f) sono linearmente dipendenti solo se (con $\lambda, \mu \neq 0$):

- $(a, b, c) = \lambda(d, e, f) = (\lambda d, \lambda e, \lambda f)$
- $(d, e, f) = \mu(a, b, c) = (\mu a, \mu b, \mu c)$

Ma se vale il primo allora $\mu = \frac{1}{\lambda}$, quindi i due vettori sono multipli.

Proposition 3.4.3

L'insieme di soluzioni di un sistema lineare omogeneo e' sempre uno sottospazio.

Example 3.4.2

$\begin{pmatrix} 0 & 3 & 0 \\ 7 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ ha sempre almeno una soluzione (il vettore nullo $\underline{0}$).

Proposition 3.4.4

Sia $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle \neq \{0\}$. Allora esiste un sottoinsieme di vettori linearmente indipendenti di $\{v_1, \dots, v_n\}$ che genera V .

Dimostrazione: Dimostriamo in modo algoritmico:

1. Se v_1, \dots, v_n sono lin. ind., allora la prop. e' dimostrata.
2. Altrimenti, per il teo. 3.4, esiste un vettore $v_r \in \{v_1, \dots, v_n\}$ tale che questo e' combinazione lineare degli altri. Rimuoviamo quindi tale vettore dai generatori, e per 3.3 $\langle v_1, \dots, v_n \rangle = \langle v_1, \dots, v_n \rangle \setminus v_r = V$. Tornare quindi al passo 1.

Dopo un numero finito di passi (fino al massimo ad avere solo un elemento), si arriva a un insieme di vettori dove nessuno e' combinazione lineare degli altri, quindi per 3.4 si ha un insieme di vettori lin. ind. che generano V . ☺

Definition 3.4.2: Base

Un insieme di vettori v_1, \dots, v_n si dice **base** di V se:

1. v_1, \dots, v_n generano V , quindi $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$
2. v_1, \dots, v_n sono linearmente indipendenti

Example 3.4.3

1. $\{(1, 0), (0, 1)\}$ e' base di \mathbb{R}^2 :
 - (a) vera (gia visto)
 - (b) sono le righe non nulle di una matrice a scala
2. $\{(1, 0), (0, 1), (1, 2)\}$ non sono una base:
 - (a) generano \mathbb{R}^2
 - (b) pero' non sono indipendenti ($(1, 2)$ e' comb. lin. degli altri)
3. $\{(1, 2, 0), (0, 5, 0)\}$:
 - (a) sono linearmente indipendenti (non sono uno il multiplo dell'altro)
 - (b) ma non generano \mathbb{R}^3 , perche' due vettori individuano solo un piano

Definition 3.4.3

Un SV si dice finitamente generato se ha un insieme finito di generatori.
Cioe' se esistono $v_1, \dots, v_n \in V$. $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$.

Example 3.4.4

1. \mathbb{R}^n e' finitamente generato: $\mathbb{R}^n = \langle (1, 0, \dots, 0), \dots, (0, \dots, 0, 1) \rangle$
2. $\mathbb{R}[x]$ (polinomi) non e' finitamente generato (non c'e' un numero finito di polinomi che puo' generare ogni polinomio di ogni grado)

Proposition 3.4.5

Sia V SV f.g. (finitamente generato), allora V ha una base.

Nota: se $V = \{0\}$, allora V ha base \emptyset (e non $\{0\}$ perche' la dimensione di V e' 0, quindi per convenzione anche la sua base deve avere 0 vettori).

Dimostrazione: Sia $V = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$, per 3.4 esiste un sottoinsieme di $\{v_1, \dots, v_n\}$ linearmente indipendente che genera V , quindi per def. base esiste una base di V . ☺

Note:

Una base si ottiene cancellando i generatori superflui (combinazioni lineari degli altri)

Definition 3.4.4: Basi canoniche

Sono le basi "belle" per ogni SV:

1. $\mathbb{R}^n, B = \{(1, 0, 0, \dots, 0), (0, 1, 0, \dots, 0), \dots, (0, 0, \dots, 1)\}$
2. $\mathbb{R}_n[x]$ (polinomi di grado max. n), $B = \{x^n, \dots, x, 1\}$
3. $M_{m \times n}$

Theorem 3.4.1 Completamento

Sia V SV f.g. e $B = \{w_1, \dots, w_n\}$ base di V . Siano $\{v_1, \dots, v_m\} \in V$ lin. indep:

- $m \leq n$
- possiamo aggiungere a v_1, \dots, v_m $m - n$ vettori di B in modo da ottenere una base

Corollary 3.4.2

Se V f.g. allora due basi di V hanno lo stesso numero di elementi.

: Siano B_1, B_2 basi di V . $B_1 = \{v_1, \dots, v_n\}$ e $B_2 = \{w_1, \dots, w_k\}$. Prendiamo come base di V $B = B_1$ e vediamo B_2 semplicemente come un insieme di vettori lin. ind., quindi per il teo. di compl. abbiamo che $k \leq n$. Ripetendo questo passaggio invertendo B_1 e B_2 , otteniamo $n \leq k$. Allora per soddisfare entrambe le ipotesi abbiamo che $n = k$. ☺

Definition 3.4.5: Dimensione dello SV

La dimensione di uno spazio vettoriale e' il numero di vettori in una base.

Example 3.4.5

- $\dim \mathbb{R}^n = n$
- $\dim \mathbb{R}_n[x] = n + 1$
- $\dim M_{m \times n} = m \times n$

Definition 3.4.6: Massimale e minimale

Un insieme S si dice **massimale** (**minimale**) con la proprieta \mathcal{P} su S se S ha \mathcal{P} e ogni sovrainsieme (sottoinsieme) proprio di S non ha (piu') \mathcal{P} .

Proprieta' equivalenti:

- $\{v_1, \dots, v_n\}$ e' base \iff e' un insieme minimale di generatori
- $\{v_1, \dots, v_n\}$ e' base \iff e' un insieme massimale di vettori linearmente indipendenti

Proposition 3.4.6

Sia V SV e $W \leq V$:

- $\dim W \leq \dim V$
- $\dim W = \dim V \implies V = W$

: 1. Sia $\{w_1, \dots, w_k\}$ una base di W , w_1, \dots, w_k sono k vettori di V lin. ind., quindi per il teo. compl $k \leq \dim V$.

2. Se $k = \dim V$, per il teo. compl., aggiungendo a $\{w_1, \dots, w_k\}$ (lin. ind.) 0 vettori allora diventa base di V . Allora e' gia base di V .

☺

Proposition 3.4.7 GEL (Generare equivale a indipendenza lineare)

Sia V SV di dim n , allora sono equivalenti (se vale uno valgono tutti):

1. $\{v_1, \dots, v_n\}$ e' base di V
2. $\{v_1, \dots, v_n\}$ sono lin. ind.
3. $\{v_1, \dots, v_n\}$ generano V

: E' ovvio che $1 \implies 2$ e $1 \implies 3$.

$2 \implies 1$ Per teo. compl., dato che v_1, \dots, v_n sono lin. ind., posso aggiungere $\dim V - n = 0$ vettori per ottenere una base, quindi sono gia una base.

$3 \implies 2$ Se v_1, \dots, v_n fossero dipendenti, potrei cancellarne qualcuno e ottenerne una base di meno di n elementi. Ma questo e' assurdo perche' tutte le basi di V hanno n elementi. Quindi sono lin. ind. ☺

Example 3.4.6

Per controllare che $\{2x, 5, x^2\}$ sono una base di $R_2[x]$, basta dimostrare che siano lin. ind. (dato che $3 = \dim R_2[x]$)

Proposition 3.4.8

Sia $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ base ordinata di V SV e $v \in V$, allora esistono **unici** $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$ tale che:

$$v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$$

: Dato che B e' un insieme di generatori (per def. base), si ha che per def. generatori $\exists \lambda_1, \dots, \lambda_n$ tali che:

$$v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$$

Dimostriamo ora l'unicita' prendendo μ_1, \dots, μ_n per cui:

$$v = \mu_1 v_1 + \dots + \mu_n v_n$$

Sottraiamo a questa uguaglianza v a sinistra e $\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$ a destra (possiamo farlo perche' abbiamo dimostrato che sono uguali) e otteniamo:

$$0 = (\mu_1 - \lambda_1)v_1 + \dots + (\mu_n - \lambda_n)v_n$$

Dato che v_1, \dots, v_n sono linearmente indipendenti, una loro combinazione lineare e' 0 sse $(\mu_1 - \lambda_1) = \dots = (\mu_n - \lambda_n) = 0$. Quindi abbiamo che $\mu_1 = \lambda_1, \dots, \mu_n = \lambda_n$, e quindi abbiamo dimostrato l'unicita. ☺

Definition 3.4.7

Gli scalari $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$. $v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$ si dicono le **coordinate** di V rispetto alla base β , e si scrive:

$$(v)_\beta = (\lambda_1, \dots, \lambda_n)$$

3.5 Algoritmo di Gauss Diretto

Possibile grazie a due teoremi:

Theorem 3.5.1

Le operazioni elementari sulle righe di una matrice non cambiano il sottospazio generato dalle righe stesse.

Dimostrazione: Mostriamo per ogni operazione elementare come non cambia il sottospazio generato dalle sue righe:

- $R_i \leftrightarrow R_j$ ovvio
- $R_i \leftrightarrow \lambda R_i$ ovvio
- $R_i \leftrightarrow R_i + \lambda R_j$ vero per prop. 3.3



Theorem 3.5.2

Le righe non nulle di una matrice a scala sono linearmente indipendenti.

Ci permette di trovare una base del sottospazio generato da alcuni vettori di \mathbb{R}^n

Example 3.5.1

Sia $W = \langle (1, 1, 3, 0), (2, 2, 5, 1), (1, 1, 4, -1) \rangle \subseteq \mathbb{R}^4$, trovare una base di W .

- Costruiamo una matrice che ha per righe i tre vettori:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 0 \\ 2 & 2 & 5 & 1 \\ 1 & 1 & 4 & -1 \end{pmatrix}$$

- Usiamo l'algoritmo di Gauss per ridurre la matrice in scala:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

- Dato che abbiamo usato solo operazioni lineari, per prop. a $\langle (1, 1, 3, 0), (0, 0, -1, 1) \rangle = \langle (1, 1, 3, 0), (2, 2, 5, 1), (1, 1, 4, -1) \rangle$. Inoltre, per prop. b sappiamo che i due vettori nuovi sono lin. ind., quindi $\langle (1, 1, 3, 0), (0, 0, -1, 1) \rangle$ è una base (quindi $\dim W = 2$)

Chapter 4

Applicazioni lineari

4.1 Cos'è una applicazione lineare

Definition 4.1.1: Applicazione lineare

Siano V, W SV, $f : V \rightarrow W$ si dice **applicazione lineare** sse:

- $f(v + w) = f(v) + f(w)$
- $f(\lambda v) = \lambda f(v)$
- $f(0_V) = 0_W$

Morfismo di gruppi addittivi

Example 4.1.1

1. $V = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ derivabili}\}, W = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}\}$:

$$D : V \rightarrow W$$

$$f \mapsto Df = f'$$

- $D(f_1 + f_2) = Df_1 + Df_2$ ok
- $D(\lambda f) = \lambda D(f)$ ok

2. $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3 (x_1, x_2) \mapsto (x_1, 2x_2, -x_1)$ è lineare
3. $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2 (x_1, x_2, x_3) \mapsto (3x_2, -x_1 + x_3 + 1)$ non è lineare (il +1 la trola)
4. $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ $L_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ $\underline{x} = (x_1, \dots, x_n) \mapsto A\underline{x} (m \times n \cdot n \times 1)$ è lineare

4.2 Nucleo e immagine

Definition 4.2.1

Siano A, B insiemi. $f : A \rightarrow B$. $\text{Imm} f = \{f(x) | x \in A\}$. f si dice **suriettiva** quando:

$$\forall y \in B. \exists x. f(x) = y \quad (\text{Imm} f = B)$$

f è **iniettiva** quando:

$$\forall x, y. f(x) = f(y) \implies x = y \quad (\text{contronominale})$$

Definition 4.2.2: Nucleo e Immagine

$F : V \rightarrow W$ lin

$$\ker F = \{v \in V | F(v) = \underline{0}\} \leq V$$

$$\operatorname{Im} F = \{F(v) | v \in V\} \leq W$$

Il **nucleo** e' quindi l'insieme dei vettori di V che vengono "mappati" al vettore nullo in W da F , mentre l'**immagine** e' semplicemente l'insieme che contiene solo tutti i valori possibili di $F(v)$.

Proposition 4.2.1

$F : V \rightarrow W$ lin.

1. $\ker F$ e' sottospazio di V
2. $\operatorname{Im} F$ e' sottospazio di W

: Si dimostra usando la linearita' di F



4.2.1 Legami fra nucleo/immagine e iniettivita'/suriettivita'

Proposition 4.2.2

$F : V \rightarrow W$ lin.

- F e' surittiva $\iff \operatorname{Im} F = W$
- F e' iniettiva $\iff \ker F = \{\underline{0}\}$

: • Vera per def.

• Dimostro entrambe le direzioni:

- \implies sia F iniettiva e sia $v \in \ker F$. Allora $F(v) = \underline{0} = F(0_V)$, quindi essendo iniettiva si ha che $v = 0_V$.
- \impliedby Supponiamo $\ker F = \{\underline{0}\}$, mostriamo che F iniettiva, quindi che $F(u) = F(v) \implies u = v$.
 $F(u) = F(v) \implies F(u) - F(v) = \underline{0}$ lin. $F(u - v) = \underline{0} \implies u - v \in \ker F \implies u - v = \underline{0} \implies u = v$



Proposition 4.2.3

Sia V, W SV e $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ una base di V e $w_1, \dots, w_n \in W$ (non necessariamente distinti).

Esiste una unica applicazione lineare $F : V \rightarrow W$ tale che $F(v_1) = w_1, F(v_2) = w_2, \dots, F(v_n) = w_n$ ($\forall i. F(v_i) = w_i$)

: Sia $v \in V$, definisco $F(v)$. Abbiamo che $v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$, in particolare $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ sono le coordinate di v rispetto alla base B . Pongo $F(v) = \lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_n w_n$ (in questo modo $F(v_i) = 0w_1 + \dots + 1w_i + \dots + 0w_n = w_i$). Mostriamo ora che F e' lineare. Dati $u, v \in V$:

• Dimostriamo che $F(u + v) = F(u) + F(v)$:

$$u + v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n + \beta_1 v_1 + \dots + \beta_n v_n = (\lambda_1 + \beta_1)v_1 + \dots + (\lambda_n + \beta_n)v_n$$

$$- F(u + v) = (\lambda_1 + \beta_1)w_1 + \dots + (\lambda_n + \beta_n)w_n$$

$$- F(u) + F(v) = \lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_n w_n + \beta_1 w_1 + \dots + \beta_n w_n = (\lambda_1 + \beta_1)w_1 + \dots + (\lambda_n + \beta_n)w_n$$

- Dimostriamo che $F(\rho v) = \rho F(v)$:

$$F(\rho v) = \rho \lambda_1 w_1 + \dots + \rho \lambda_n w_n = \rho (\lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_n w_n) = \rho F(v)$$

Quindi F e' lineare. Ora dimostriamo che e' unica:

Sia $G : V \rightarrow W$ lineare t.c. $G(v_1) = w_1, \dots, G(v_n) = w_n$. Sia $v \in V$ $v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n$, dimostriamo che $G = F$:

$$G(v) = G(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_n v_n) = \lambda_1 G(v_1) + \dots + \lambda_n G(v_n) = \lambda_1 w_1 + \dots + \lambda_n w_n = F(v)$$

☺

Note:

Se ho una base $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ di V e conosco $F(v_1), \dots, F(v_n)$, allora conosco F !

Example 4.2.1

Sia $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$. So che:

- $F(1, 0, 0) = (1, 1)$
- $F(0, 1, 0) = (1, 0)$
- $F(0, 0, 1) = (0, -1)$

Dato che $\{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, -1)\}$ e' base (canonica) di \mathbb{R}^3 , e dato che conosco $F(v)$ per ogni vettore di tale base, allora posso trovare F lineare per ogni $v \in \mathbb{R}^3$:

$$F(v_1, v_2, v_3) = v_1(1, 1) + v_2(1, 0) + v_3(0, -1) = (v_1 + v_2, v_1 - v_3)$$

Si puo' notare che la scrittura $v_1(1, 1) + v_2(1, 0) + v_3(0, -1)$ puo' essere riscritta come prodotto fra matrici:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_1 + v_2 \\ v_1 - v_3 \end{pmatrix}$$

Possiamo definire una funzione $L_A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ dove $L_A(x_1, x_2, x_3) = A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$, con $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$, dove

le colonne corrispondono a $F(1, 0, 0), F(0, 1, 0), F(0, 0, 1)$. Facendo i calcoli, si puo' dimostrare che $\forall v \in B = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}. (L_A(v))_B = F(v)$, quindi per la proposizione 4.2.1 si ha che $\forall v \in V. (L_A(v))_B = F(v)$.

Corollary 4.2.1

Se $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ e' una applicazione lineare, allora:

$$L_A = F$$

Proposition 4.2.4 Immagine di una app. lin.

Sia $F : V \rightarrow W$ app. lin, $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ base di V , allora:

$$Im F = \langle F(v_1), \dots, F(v_n) \rangle$$

Attenzione: non sono per forza una base

: $Im F = \{F(v)|v \in V\}$ e $\langle F(v_1), \dots, F(v_n) \rangle = \{\lambda_1 F(v_1) + \dots + \lambda_n F(v_n) | \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}\}$. (dimostra che $Im F \subseteq \langle F(v_1), \dots, F(v_n) \rangle$ Osserviamo che $F(v_1), \dots, F(v_n) \in Im F$, inoltre $Im F \subseteq W$, quindi dato che se uno sottospazio contiene dei vettori allora ha anche le loro combinazioni lineari $\langle F(v_1), \dots, F(v_n) \rangle \subseteq Im F$. ☺

4.2.2 Teorema della dimensione

Theorem 4.2.1 Dimensione

$F : V \rightarrow W$ app. lin.

$$\dim V = \dim(\ker F) + \dim(\operatorname{Im} F)$$

: Sia $m = \dim V, r = \dim(\ker F)$, dimostriamo che $\dim(\operatorname{Im} F) = m - r$. Sia u_1, \dots, u_r una base di $\ker F$, quindi sono lin. ind. che quindi possiamo completare ad una base $B = \{u_1, \dots, u_r, v_{r+1}, \dots, v_n\}$ aggiungendo $n - r$ vettori. Mostriamo che $\{F(v_{r+1}), \dots, F(v_n)\}$ sono una base di $\operatorname{Im} F$:

- Dimostriamo che generano: per la prop. 4.2.1, $\operatorname{Im} F = \langle F(u_1), \dots, F(u_r), F(v_{r+1}), \dots, F(v_n) \rangle$. Ma per def. di nucleo, $F(u_1), \dots, F(u_r) = \underline{0}$, quindi $\operatorname{Im} F = \langle F(v_{r+1}), \dots, F(v_n) \rangle$.
- Dimostriamo che sono indipendenti: Sia $\lambda_{r+1}F(v_{r+1}) + \dots + \lambda_n F(v_n) = \underline{0}$, vogliamo dimostrare che $\lambda_{r+1} = \dots = \lambda_n = 0$. Per lin. di F : $F(\lambda_{r+1}v_{r+1} + \dots + \lambda_n v_n) = \underline{0}$, quindi per def. nucleo $v = \lambda_{r+1}v_{r+1} + \dots + \lambda_n v_n \in \ker F$. Quindi possiamo scrivere v come comb. lin. della base di $\ker F$: $\lambda_1 u_1 + \dots + \lambda_r u_r - \lambda_{r+1}v_{r+1} - \dots - \lambda_n v_n = \underline{0}$. Ma i vettori $u_1, \dots, u_r, v_{r+1}, \dots, v_n$ sono proprio i vettori della base di B , quindi sono lin. ind., quindi per forza $\lambda_1, \dots, \lambda_r, \lambda_{r+1}, \dots, \lambda_n = 0$.

☺

Corollary 4.2.2

Siano V, W SV e $F : V \rightarrow W$ app. lin.:

- Se $\dim V > \dim W \implies F$ non e' iniettiva
- Se $\dim V < \dim W \implies F$ non e' suriettiva

Corollary 4.2.3

Sia $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, allora:

$$\dim \langle \text{colonne } A \rangle = \dim \langle \text{righe } A \rangle$$

Example 4.2.2

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 1 & 1 \\ 2 & 6 & 5 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 4 & 4 & -4 \end{pmatrix}$$

$\dim \langle R_1, R_2, R_3 \rangle = \dim \langle C_1, C_2, C_3, C_4, C_5 \rangle$ e' vero per il teo. della dimensione: Consideriamo l'applicazione lineare associata $L_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$:

- $\ker L_A$ = insieme delle soluzioni del sistema lineare omogeneo

Corollary 4.2.4

Sia $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$, si ha che:

$$\text{rango righe di } A = \text{rango colonne di } A$$

: Sia $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$ e sia $L_A : V \rightarrow W$ l'applicazione lineare associata. Il rango colonne di A coincide con la dimensione dell'immagine di L_A . La dimensione del nucleo e' data dal numero di colonne di A (n) meno il rango righe. Quindi $\dim(\ker L_A) = n - \text{rango righe}$, allora $\text{rango righe} = n - \dim(\ker L_A)$. Dobbiamo dimostrare che $\text{rango righe} = \text{rango colonne}$, quindi che $n - \dim(\ker L_A) = \dim(\operatorname{Im} L_A)$. Dato che le colonne sono l'immagine della base di V rispetto a L_A , possiamo dire che $n = \dim(V)$. Quindi dobbiamo dimostrare che $\dim(V) = \dim(\operatorname{Im} L_A) + \dim(\ker L_A)$, ovvio per teo. dim. ☺

4.3 Isomorfismo

Definition 4.3.1: Isomorfismo

Siano V, W SV. Si dicono **isomorfi** se esiste una $F : V \rightarrow W$ lineare biettiva. Si indica come:

$$V \cong W$$

Sapere che due SV sono isomorfi vuol dire che possiamo trattarli nello stesso modo quando dobbiamo risolvere problemi algebrici.

Proposition 4.3.1

Siano V, W SV. V e W sono isomorfi $\iff \dim V = \dim W$

: Dimostriamo entrambe le direzioni:

- \implies) Siano V, W isomorfi, allora esiste $F : V \rightarrow W$ iniettiva e suriettiva. Quindi $\dim V \geq \dim W$ e $\dim V \leq \dim W$, che valgono contemporaneamente solo quando $\dim V = \dim W$.
- \impliedby) Sapendo che $\dim V = \dim W = n$, possiamo dire che esistono la base $\{v_1, \dots, v_n\}$ di V e la base $\{u_1, \dots, u_n\}$ di W che hanno gli stessi elementi. Prendiamo l'applicazione lineare $F : V \rightarrow W$ per cui $F(u_i) = v_i$ e dimostriamo che F è biettiva. Sappiamo che $\text{Im} F = \langle v_1, \dots, v_n \rangle$, ma anche W è generato dagli stessi vettori, quindi $\text{Im} F = W$ ed F è suriettiva. Per il teo. dim. abbiamo che $\dim(\text{Ker} F) = \dim V - \dim(\text{Im} F)$, ma noi sappiamo che $\dim V = \dim W$, e che $\dim W - \dim(\text{Im} F) = 0$. Quindi $\dim(\text{Ker} F) = 0$ che implica che F è iniettiva.

☺

Poiché conosciamo la dimensione degli spazi vettoriali $M_{m \times n}(\mathbb{R})$ e $\mathbb{R}^n[x]$, abbiamo subito il seguente corollario:

Corollary 4.3.1

$$M_{m \times n}(\mathbb{R}) \cong \mathbb{R}^{m \times n}, \mathbb{R}_d[x] \cong \mathbb{R}^{d+1}$$

Proposition 4.3.2 Applicazioni lineari composte

Siano $F : V \rightarrow W, L : W \rightarrow O$ app. lin., allora la funzione composta:

$$G \circ F : V \rightarrow W \text{ è lineare}$$

Corollary 4.3.2

Date due applicazioni lineari L_A, L_B con matrici associate A, B , la matrice associata alla composizione $L_A \circ L_B$ è il prodotto AB , ovvero:

$$L_A \circ L_B = L_{AB}$$

Nota che in generale $AB \neq BA$, e che quindi la composizione non è commutativa.

4.4 Controimmagine

Definition 4.4.1

Sia $f : A \rightarrow B$ funzione (A, B insiemi) e sia $b \in B$, la controimmagine di b è:

$$f^{-1}(b) = \{a \in A \mid f(a) = b\}$$

Note:

Scrivere $f^{-1}(b)$ non implica che f sia invertibile, serve solo per rappresentare un sottoinsieme del dominio di f .

Osservazioni:

- La controimmagine di b è $\emptyset \iff b \notin \text{Im} f$
- Se $F : V \rightarrow W$ è lineare e se $w \in W$, $F^{-1}(w) = \{v \in V | F(v) = w\} \subseteq V$. Se $w \neq \underline{0}_W$, allora $F^{-1}(w)$ non è un sottospazio di V , infatti $\underline{0}_V \notin F^{-1}(w)$. Se $w = \underline{0}_W$, allora $F^{-1}(w) = \text{Ker} F$.

L'inversa di una applicazione lineare può essere usata per trovare le soluzioni di un sistema lineare. Infatti se convertiamo il sistema lineare nella forma $A\underline{x} = b$, essenzialmente ci stiamo chiedendo quali sono i vettori \underline{x} che dopo la trasformazione combaciano col vettore b . Ovvero, le soluzioni dell'equazione sono la **controimmagine** del vettore b rispetto alla funzione L_A , quindi $L_A^{-1}(b)$ è l'insieme delle soluzioni del sistema.

Proposition 4.4.1 Struttura dei sistemi lineari

Sia $F : V \rightarrow W$ lin., e $w \in W$. Se $w \notin \text{Im} F$, allora $F^{-1}(w) = \emptyset$. Se $w \in \text{Im} F$:

$$\exists v \in V. F(v) = w$$

Allora possiamo identificare l'insieme dei vettori appartenenti alla controimmagine come:

$$F^{-1}(w) = \{v + z | z \in \text{Ker} F\}$$

: Se $w \notin \text{Im} F$, per definizione si ha che $F^{-1}(w) = \emptyset$. Ugualmente sappiamo che se $w \in \text{Im} F$, allora $\exists v \in V. F(v) = w$ sempre per definizione di immagine. Dimostriamo ora che $w \in \text{Im} F \implies F^{-1}(w) = \{v + z | z \in \text{Ker} F\}$: assumiamo che $w \in \text{Im} F$, allora $\exists v \in V. F(v) = w$ e sia v tale elemento. Usando l'assioma di estensionalità, mi riduco a dimostrare entrambe le direzioni:

- \implies) Assumo che $u \in F^{-1}(w)$ per dimostrare che $u \in \{v + z | z \in \text{Ker} F\}$. Per la prima ipotesi sappiamo che $F(u) = F(v) = w$, quindi per linearità $F(u) - F(v) = F(u - v) = \underline{0}$. Per definizione di nucleo $u - v \in \text{Ker} F$, quindi $v + (u - v) \in \{v + z | z \in \text{Ker} F\}$, ma $v - v + u = u$ quindi ovvio.
- \impliedby) Assumo che $u \in \{v + z | z \in \text{Ker} F\}$ per dimostrare che $u \in F^{-1}(w)$. Per prima ipotesi scrivo u come $v + z$. Devo dimostrare che $F(v + z) = w$, quindi applicando la linearità $F(v) + F(z) = w$. Per ipotesi e per def. nucleo viene $w = w$. Ovvio.

⊕

Quindi, dato un sistema lineare $A\underline{x} = b$ l'insieme delle sue soluzioni (se ce ne è almeno una) è $\{v + z | z \in \text{Ker} F\}$, dove v è il vettore per cui $Av = b$.

Theorem 4.4.1 Rouché'-Capelli

Un sistema lineare $Ax = b$ di m equazioni in n variabili ha soluzioni sse $rr(A) = rr(A|b)$, in tale caso si ha:

- Se $rr(A) = rr(A|b) = n$ allora esiste una sola soluzione
- Se $rr(A) = rr(A|b) < n$ allora ci sono infinite soluzioni che dipendono da $n - rr(A)$ parametri.

: Dimostriamo che un sistema lineare $Ax = b$ ha soluzioni sse $rr(A) = rr(A|b)$. Dimostriamo entrambe le direzioni:

- \implies) Assumiamo che il sistema abbia soluzioni. Sappiamo quindi che $b \in \text{Im} L_A$, ovvero che $\dim(\text{colonne} A) = \dim(\text{colonne} A|b)$. Quindi abbiamo che $rr(A) = rr(A|b)$, done.
- \impliedby) Stesso procedimento al contrario.

Si possono dimostrare le due proposizioni dopo.

⊕

4.5 Determinante

Il determinante di una matrice quadrata e' un numero reale che e' importante per due motivi:

- A e' invertibile $\iff \det A \neq 0$
- Se consideriamo $L_A : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ o $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $\det A$ ci dice come cambiano le aree o i volumi quando applichiamo L_A .

Definition 4.5.1: Matrice identita'

E' la matrice quadrata che e' l'elemento neutro per il prodotto fra matrici quadrate:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 1 & 0 & \\ 0 & 0 & 1 & \\ \vdots & & & \end{pmatrix}$$

Puo' essere vista come la matrice associata all'applicazione lineare che non modifica i vettori, ovvero l'applicazione lineare identita'. Infatti le colonne, che indicano la posizione dei nuovi vettori base, sono uguali a quelli della base canonica.

Definition 4.5.2: Determinante

Il determinante e' una funzione $\det : M_{m \times m}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ che gode delle seguenti proprieta':

- Se $v + u = j$ -esima riga di A , allora $\det A = \det(A \text{ con riga } j\text{-esima } v) + \det(A \text{ con riga } j\text{-esima } u)$
- Se $\lambda v = j$ -esima riga di A , allora $\det A = \lambda \det(A \text{ con riga } j\text{-esima } v)$
- Se due righe di A sono uguali, il determinante e' nullo
- Se I e' la matrice identita', $\det I = 1$

Si puo' dimostrare che questa funzione esiste ed e' unica.

Ci sono altre proprieta' che derivano dalle prime quattro (foto)
Tutte queste proprieta' valgono anche per le colonne

Definition 4.5.3: Matrice triangolare

Matrice quadrata tale che sotto/sopra (superiore/inferiore) la diagonale superiore ci sono solo zeri:

$$\begin{pmatrix} 2 & 3 & 5 & 5 \\ 0 & 8 & 6 & 6 \\ 0 & 0 & 7 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Il determinante di una matrice triangolare superiore si calcola facendo il prodotto dei valori sulla diagonale principale.

Grazie a queste proprieta' possiamo calcolare il determinante di ogni matrice utilizzando il sommo **GAUSS**

Example 4.5.1

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

Facciamo Gauss:

$$A' = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -7 \end{pmatrix}$$

Si ha che:

$$\det(A) = \det(A') = 7$$

(Ho saltato molti passaggi riguarda)

Theorem 4.5.1 Teorema di Laplace

- Se A ha ordine 1, cioè $A = (a_{11})$ ha una riga e una colonna, allora:

$$\det(A) = a_{11}$$

- foto

Queste operazioni valgono anche per le colonne

Definition 4.5.4: Matrice invertibile

Una matrice quadrata A si dice **invertibile** se esiste una matrice quadrata B dello stesso ordine (forma) n t.c.

$$AB = BA = I_n$$

Theorem 4.5.2 Binet

Se A e B sono due matrici quadrate, allora:

$$\det(AB) = \det(A)\det(B)$$

Mentre in generale $\det(A + B) \neq \det(A) + \det(B)$

Proposition 4.5.1

Una matrice quadrata A :

$$\text{e' invertibile} \iff \det(A) \neq 0$$

: Dimostriamo entrambe i versi:

- \implies) Sia A invertibile, quindi sia B la sua matrice inversa. Abbiamo che $\det(AB) = \det(I) = 1$, quindi $\det(A)\det(B) \neq 0$ quindi $\det(A) \neq 0$.
- \impliedby)



Proposition 4.5.2

Altro metodo per calcolare la matrice inversa e' l'algoritmo di GAUSS:

- Si scrive la matrice $A|I$
- Con l'algoritmo si arriva a $I|B$ e $B = A^{-1}$

Definition 4.5.5

Una funzione $f : A \rightarrow B$ si dice invertibile se esiste una funzione $g : B \rightarrow A$ t.c.

$$g \circ f = id_B \text{ e } f \circ g = id_A$$

Proposition 4.5.3

Sia $F : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ lin. con $F = L_A$. Allora F e' invertibile $\iff det A \neq 0$. In tal caso l'inversa di F e' l'applicazione lineare associata ad A^{-1}

: Sia $det A \neq 0$, quindi sia A^{-1} l'inversa di A . Sia g l'applicazione lineare associata a A^{-1} . La matrice associata a $g \circ f$ e' $A^{-1} \cdot A = I$, quindi $g \circ f = id$ (g e' l'inversa di f). (altro verso) ☺

Note:

Se A e' una matrice quadrata e B t.c. $AB = I$, allora $BA = I$. Quindi non c'e' bisogno di controllare entrambe le direzioni.

:

☺

4.6 Riassuntino

Proposition 4.6.1 Teoreme

Sia $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, allora sono equivalenti:

- F e' invertibile
- F e' iniettiva
- F e' suriettiva
- $\dim(\text{Im} F) = n$
- $\text{rk}(A) = n$
- Le colonne di A sono lin. ind.
- Le righe di A sono lin. ind.
- Il sistema $Ax = 0$ ha una sola soluzione
- Il sistema $Ax = b$ ha una sola soluzione $\forall b \in \mathbb{R}^n$
- A e' invertibile
- $det A \neq 0$

4.7 Cambio di base

Abbiamo visto finora che ad ogni applicazione lineare possiamo associare una matrice, che moltiplicata per qualunque vettore da il vettore trasformato. Per costruire questa matrice, prendavamo l'immagine della base canonica del dominio e mettavamo in colonna le loro coordinate rispetto alla base canonica del codominio. Notiamo che abbiamo sempre usato la base **canonica** per ottenere la nostra matrice, e se usassimo una base diversa?

Example 4.7.1

Prendiamo $F : V \rightarrow W, B = \{v_1, \dots, v_n\}, \bar{B} = \{w_1, \dots, w_m\}$, dove B e \bar{B} sono rispettivamente basi di V e di W . La matrice associata a tale applicazione lineare sara' del tipo:

$$A_{B\bar{B}} = M_{\bar{B}}^B(\mathbb{R})$$

E sara costruita in tale modo:

$$A_{B\bar{B}} = \begin{pmatrix} (F(v_1))_{\bar{B}} & \dots & (F(v_n))_{\bar{B}} \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$$

4.7.1 Cambio di base di un vettore

Andiamo a vedere cosa succede nel caso particolare dell' applicazione identita' $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ (ovvero il cambio di base dello stesso vettore):

- Prendiamo $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ come base del dominio e usiamo la base canonica C come base del codominio, la matrice sara' costruita in tale modo:

$$\begin{pmatrix} (F(v_1))_C & \dots & (F(v_n))_C \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$$

Dato che F e' una identita', possiamo riscrivere $F(v)$ come v . Ci rimane da trovare le coordinate rispetto alla base canonica dell'immagine $(v)_C$, ovvero i lamda per cui $v = \lambda_1 c_1 + \dots + \lambda_n c_n$. Ci viene che $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) = v$, quindi le colonne della nostra matrice saranno i vettori della base B del dominio.

$$I_{BC} = \begin{pmatrix} (v_1) & \dots & (v_n) \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$$

- Considerando sempre il primo caso, se noi cambiassimo la base dell'immagine e la ponessimo uguale a B in modo tale da essere uguale a quella del dominio, ci viene che per ogni $v_i \in B$, $(v_i)_B = (0_1, \dots, 1_i, \dots, 0_n)$. In questo caso la matrice associata diventa:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

Che' e' la matrice identita! Quindi mettendo la stessa base al dominio e all'immagine, la matrice associata all'identita' non cambia.

Ora ci serve una proposizione che ci dice come la composizione funziona bene col cambio di base:

Proposition 4.7.1

Presi $F : V \rightarrow W, G : W \rightarrow Z$ app. lin. e B, \bar{B}, B' basi rispettivamente di V, W, Z , le matrici associate sono $A_{B\bar{B}}, B_{\bar{B}B'}$. La matrice associata a $F \circ G$ sara':

$$C_{BB'} = B_{\bar{B}B'} A_{B\bar{B}}$$

- Analizziamo ora il caso in qui cambia solo la base dell'immagine. La matrice associata sarebbe:

$$\begin{pmatrix} (c_1)_B & \dots & (c_n)_B \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$$

Possiamo procedere risolvendo i sistemi lineari per trovare le coordinate, ma un modo che puo' essere piu' veloce e' quello di sfruttare la composizione di funzioni. Consideriamo l'identita' G che ha come base del dominio B e come base dell'immagine C . Chiamiamo F la nostra identita' originale, la composizione $F \circ G$

e' sempre una identita', ma ha come matrice associata I_{BB} , che come abbiamo visto prima e' la matrice identita' I . Quindi $I_{BC}I_{CB} = I$, da cui possiamo ricavare che $I_{CB} = I_{BC}^{-1}$.

$$\begin{aligned} \mathbb{R}_B^n &\xrightarrow{I_{BC}} \mathbb{R}_C^n \xrightarrow{I_{CB}} \mathbb{R}_B^n \\ I_{CB}I_{BC} &= \begin{pmatrix} (c_1)_B & \dots & (c_n)_B \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} (v_1) & \dots & (v_n) \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix} = I_{BB} = I \\ I_{CB} &= \begin{pmatrix} (v_1) & \dots & (v_n) \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}^{-1} = I_{BC}^{-1} \end{aligned}$$

Ricapitolando, si ha che:

Proposition 4.7.2 Cambio di base di un vettore

Sia V SV e $v \in V$, e siano $C, B = \{v_1, \dots, v_n\}$ rispettivamente la base canonica e una base qualsiasi di V :

- $(v)_C = I_{BC}(v)_B = ((v_1), \dots, (v_n))(v)_B$
- $(v)_B = I(v)_C$
- $(v)_B = I_{BC}^{-1}(v)_C = ((v_1), \dots, (v_n))^{-1}(v)_C$

Note:

I_{BC} e' anche detta **matrice del cambio di base**.

Combiando queste formule, possiamo cambiare la base di un vettore con qualsiasi base. Ad esempio, prese due basi B, B' possiamo trovare $((v)_B)_{B'}$ trasformando prima $(v)_B$ in $(v)_C$ poi a $(v)_{B'}$:

$$\mathbb{R}_B^n \xrightarrow{I_{BC}} \mathbb{R}_C^n \xrightarrow{I_{CB'}} \mathbb{R}_{B'}^n$$

Corollary 4.7.1

Date due basi B, B' e un vettore v , si ha che:

$$((v)_B)_{B'} = I_{B'C}^{-1}I_{BC}(v)_B$$

4.7.2 Cambio di base di una applicazione lineare

Consideriamo una applicazione lineare $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ e la sua matrice associata $A_{CC'} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ (che rappresenta una rotazione di -90°). Notiamo che le colonne di questa matrice ci stanno indicando dove vanno a finire i vettori della base canonica C $(1, 0)$ e $(0, 1)$. Di conseguenza anche i vettori immagine saranno relativi alla base canonica C' del codominio. Ma se noi volessimo applicare la stessa trasformazione ma considerando una base diversa B del dominio e B' del codominio?

Come prima cosa, possiamo cambiare la base al vettore di input $(v)_B$ in modo da ottenere le sue coordinate rispetto alla base canonica C :

$$((v)_B)_C = I_{BC}(v)_B$$

Ora possiamo applicare la trasformazione F alle coordinate canoniche del nostro vettore:

$$F(((v)_B)_C) = A_{CC'}I_{BC}(v)_B$$

Pero', il vettore che otteniamo e' scritto ancora usando le coordinate canoniche (questa volta del codominio). Quindi ci basta usare la formula del cambio di base:

$$F(((v)_B)_C)_{B'} = I_{B'C}^{-1}A_{CC'}I_{BC}(v)_B$$

Quindi in generale:

Proposition 4.7.3

Data un'applicazione lineare $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ e la sua matrice associata rispetto alle basi canoniche $A_{CC'}$, la matrice associata ad F rispetto alle basi ordinate B, B' e':

$$A_{BB'} = I_{B'C'}^{-1} A_{CC'} I_{BC}$$

Chapter 5

Autovalori e autovettori

5.1 Diagonalizzabilita'

Definition 5.1.1: Matrice diagonale

Matrice dove i valori che non sono sulla diagonale principale sono nulli:

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_4 \end{pmatrix}$$

Definition 5.1.2: Applicazione lineare diagonalizzabile

$F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ lin. con matrice associata A si dice **diagonalizzabile** se:

$$\exists B \text{ base di } \mathbb{R}^n. A_{BB} \text{ e' diagonale}$$

Note:

In questo caso $A_{BB} = I_{BC}^{-1} A I_{BC}$

Utilizzare una matrice diagonale per rappresentare una applicazione lineare porta vari vantaggi. Uno di questi e' la facilita' con cui possiamo calcolare successive applicazioni della stessa trasformazione. Infatti, nel caso di una matrice associata diagonale, basta elevare i valori sulla diagonale alla numero di volte che si vuole ripetere l'operazione.

Definition 5.1.3: Matrici simili

Due matrici A e B si dicono **simili** se esiste P tale che:

$$B = P^{-1}AP$$

Essere simili e' una relazione di equivalenza. Da notare come con questa definizione, se cambiamo la base ad una matrice otteniamo comunque una matrice simile.

Definition 5.1.4: Matrice diagonalizzabile

Una matrice A quadrata si dice **diagonalizzabile** se e' simile a una matrice diagonale, cioe' se:

$$\exists P \text{ invertibile. } P^{-1}AP = D, \text{ con } D \text{ diagonale}$$

Quindi una matrice e' diagonalizzabile se e' **simile** ad una matrice diagonale

Proposition 5.1.1

Sia $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ lin. e sia A matrice associata. Allora:

$$F \text{ e' diagonalizz } \iff A \text{ e' diagonalizz}$$

: Per definizione, F e' diagonalizzabile sse esiste una base B per cui A_{BB} e' una matrice diagonale, ovvero sse A e' simile a una matrice diagonale. Per definizione cio' equivale a dire che A e' diagonalizzabile. ☺

5.2 Autovettori e autovalori

Si dicono autovettori tutti quei vettori del dominio che dopo una trasformazione lineare rimangono sulla stessa direzione su cui giacevano prima.

Definition 5.2.1: Autovettore

$v \in \mathbb{R}^n, v \neq 0$ si dice **autovettore** di una applicazione lineare $F : V \rightarrow W$ se:

$$\exists \lambda \in \mathbb{R}. F(v) = \lambda v$$

Quindi, prendendo A matrice associata, si puo' scrivere:

$$Av = \lambda v$$

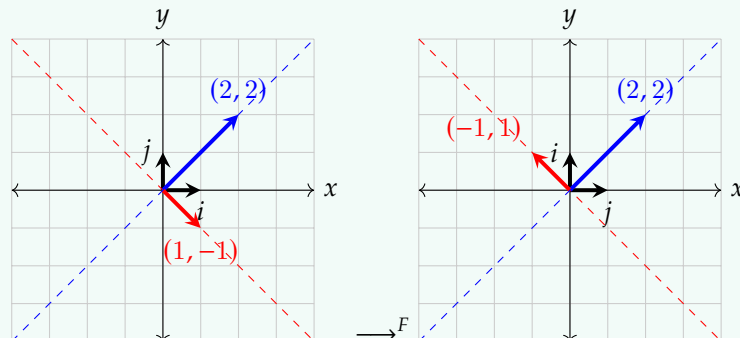
Definition 5.2.2: Autovalore

$\lambda \in \mathbb{R}$ si dice **autovalore** di F se esiste $v \in \mathbb{R}^n, v \neq 0$ tale che:

$$F(v) = \lambda v$$

Example 5.2.1

Sia $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ t.c. $F(e_1) = e_2, F(e_2) = e_1$. I vettori della base canonica vengono scambiati, mentre i vettori $(1, 1), (2, 2), (-3, -3), \dots$ rimangono invariati. Abbiamo quindi una simmetria rispetto alla retta $y = x$. Anche i vettori $(1, -1), (-2, 2), \dots$ conservano la direzione, quindi possiamo dire che tutti questi sono **autovettori**. Prendiamo un autovettore per direzione v_1, v_2 , notiamo che questi formano una base di \mathbb{R}^2 , $B = \{v_1, v_2\}$ dato che sono lin. ind.



Theorem 5.2.1

Sia $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ una applicazione lineare. F e' diagonalizzabile \iff esiste una base di \mathbb{R}^n costituita da autovettori di F .

: Dimostriamo entrambe i versi:

- Supponiamo che $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ sia una base di autovettori, e mostriamo che A_{BB} e' diagonale. Dato che sono autovettori, $F(v) = \lambda v$, dove λ sono gli autovalori. Costuiamo A_{BB} :

$$\begin{pmatrix} (\lambda_1 v_1)_B & \dots & (\lambda_n v_n)_B \\ \vdots & & \vdots \end{pmatrix}$$

Le coordinate di $\lambda_i v_i$ rispetto a B saranno $(0_1, \dots, \lambda_i, \dots, 0_n)$, quindi forma una matrice diagonale dove i valori sulla diagonale sono gli autovalori:

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

- Sia F diagonalizzabile. Sappiamo che esiste una base B tale che A_{BB} e' diagonale:

$$A_{BB} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

Calcolando l'immagine della base B di F , abbiamo che $\forall i \in [1, n]. F(v_i) = A_B(v_i)_B = \lambda_i v_i$, quindi $\forall i \in [1, n]. \lambda_i$ e' un autovalore di F , e la base B e' formata solo da autovettori.

⊕

Proposition 5.2.1

A_B e' diagonale $\iff B$ e' base di autovettori

: Dimostro entrambe i versi:

- Sia A_B diagonale e $B = \{v_1, \dots, v_n\}$, seguendo lo stesso ragionamento dell'ultima dimostrazione verso la fine, abbiamo che $\forall i \in [1, n]. A_B(v_i)_B = \lambda_i v_i$, quindi tutti i vettori di B sono autovettori.
- Sia B una base di autovettori $\{v_1, \dots, v_n\}$, dimostriamo che A_B e' diagonale. Dato che v_1, \dots, v_n sono autovettori, sappiamo che $A_B(v_i)_B = \lambda_i(v_i)_B$, ovvero:

$$A_B \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1_i \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ \lambda_i \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

Quindi $\forall i \in [1, n]. x_{1i}, \dots, x_{i-1i} \cup x_{i+1i}, \dots, x_{ni} = 0 \wedge x_{ii} = \lambda_i$, che crea una matrice diagonale.

⊕

5.3 Calcolo degli autovalori e autovettori

La definizione degli autovettori ci dice che data la matrice A associata all'applicazione lineare, $\lambda v = Av$. Possiamo usare questa equazione per riuscire a trovare gli autovalori e di conseguenza gli autovettori, vediamo come. Trasformiamo il prodotto scalare λv in un prodotto di matrici usando la matrice identità, quindi abbiamo $(\lambda I)v = Av$. Ora portiamo tutto a destra e raccogliamo v , viene:

$$(A - \lambda I)v = 0$$

Quindi stiamo cercando i vettori non nulli la cui immagine rispetto alla app. lin. F associata alla matrice $A - \lambda I$ è 0 , ovvero il $\ker F \setminus \{0\}$. Ma noi sappiamo che questo insieme ha elementi sse $\det(A - \lambda I) = 0$, quindi dobbiamo trovare i λ che soddisfano tale richiesta. Svolgendo il determinante, otteniamo un polinomio in funzione di λ (il polinomio caratteristico), i cui zeri sono tutti gli autovalori di F . Una volta ottenuti gli autovalori basta calcolare il nucleo delle matrici ottenute mettendo al posto di λ gli autovalori (l'autospazio di λ_i), togliendo il vettore nullo.

Definition 5.3.1: Polinomio caratteristico

Data una matrice quadrata A definiamo **polinomio caratteristico** p_A di A il seguente polinomio in x :

$$p_A(x) = \det(A - xI)$$

Definition 5.3.2: Autospazio

Dato un autovalore λ di una app. lin. $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, si dice **autospazio** di λ il sottospazio vettoriale definito:

$$V_\lambda = \{v \in \mathbb{R}^n \mid F(v) = \lambda v\}$$

Proposition 5.3.1

Sia $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ lin. e v_1, \dots, v_k autovettori di T , con autovalori distinti $\lambda_1, \dots, \lambda_k$. Allora:

$$v_1, \dots, v_k \text{ sono linearmente indipendenti}$$

Corollary 5.3.1

Se $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ lin. ha n autovalori distinti, allora:

$$T \text{ e' diagonalizzabile}$$

: Siano $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ gli autovalori di T distinti. Sappiamo quindi che v_1, \dots, v_n sono i rispettivi autovettori per ogni autospazio. Per la prop. sappiamo che v_1, \dots, v_n sono linearmente indipendenti. Quindi per GEL formano una base (fatta da autovettori), quindi T e' diagonalizzabile ☺

5.3.1 Molteplicità algebrica e geometrica

Vediamo cosa succede se ci sono degli autovalori coincidenti:

Definition 5.3.3

$A \in M_n(\mathbb{R})$ e sia λ autovalore. La **molteplicità algebrica** di λ , indicata con $m_a(\lambda)$ e' la massima potenza di $(x - \lambda)$ che divide $P_A(x)$.

Es: $P_A(x) = (x-3)^5(x+2)^3(x-1)(x^2+7)$, gli autovalori sono $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = -2, \lambda_3 = 1$, quindi per ognuno dobbiamo controllare il grado del fattore $(x - \lambda)$ nel polinomio caratteristico.

Definition 5.3.4

$A \in M_n(\mathbb{R})$ e sia λ autovalore. La **molteplicità geometrica** di λ , indicata con $m_g(\lambda)$ e' la dimensione dell'autospazio generato da λ .

Proposition 5.3.2

Sia λ un autovalore di A , allora

$$1 \leq m_g(\lambda) \leq m_a(\lambda)$$

Proposition 5.3.3

Sia A una matrice quadrata di ordine n e siano $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ i suoi autovalori distinti con molteplicità geometriche rispettive n_1, \dots, n_k . Sia ha che:

$$n_1 + \dots + n_k = n \iff A \text{ e' diagonalizzabile}$$

Proposition 5.3.4

$F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ e' diagonaliz \iff esiste una base di \mathbb{R}^n costituita di autovettori. Gli autovalori sono le radici del polinomio caratteristico $p_A(x)$ con $F = L_A$ che ha grado n .

Fattorizziamo $p_A(x)$ e troviamo i suoi zeri. $m_a(\lambda)$ ci dice quante volte compare uno zero, ma a noi interessa la dimensione dell'autospazio $m_g(\lambda)$ perche' ci servono gli autovettori.

Proposition 5.3.5

$$1 \leq m_g(\lambda) \leq m_a(\lambda)$$

Per avere una base di autovettori, se $\lambda_1, \dots, \lambda_k$ sono gli autovalori, deve essere $\dim V_{\lambda_1} + \dots + \dim V_{\lambda_k}$. Deve valere che $m_a(\lambda_1) + \dots + m_a(\lambda_k) = n$ e $m_a(\lambda_i) = m_g(\lambda_i)$. La prima condizione vuol dire che $p_A(x)$ si fattorizza completamente, ovvero che ha n zeri, la seconda ci dice che la dimensione dell'autospazio deve essere quello "massimo".

Proposition 5.3.6

sia $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, con autovalore 0, $\exists v \in \mathbb{R}^n. v \neq \underline{0} \wedge F(v) = 0v = \underline{0} \implies v \in \ker F$

Quindi $V_0 = \ker F \neq \{0\} \implies F$ non e' iniett $\implies F$ non e' invertibile

Note:

diagonalizzabile \nRightarrow invertibile e viceversa

Proposition 5.3.7

Matrici simili hanno lo stesso polinomio caratteristico (non vale l'opposto)

Note:

Quindi cambiando le basi ad una matrice, il polinomio non cambia (purche' siano le stesse al dominio e codominio)

Chapter 6

Prodotto Scalare Euclideo

Sul libro si chiama 'prodotto scalare definito positivo', ma non lo seguiamo esattamente.

Siano $v = (v_1, v_2), w = (w_1, w_2)$, il prodotto scalare si indica con $\langle v, w \rangle$ (non e' il sottospazio!) ed e' un numero.

Osserviamo che $\langle v, w \rangle = |v||w|\cos\theta$, dove θ e' l'angolo convesso formato dalle semirette di v e w .

Definition 6.0.1: Base ortonormale

I vettori v_1, \dots, v_n si dicono **ortonormali** se $\langle v_i, v_j \rangle = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$. Cioe' se sono tutti lunghi 1 e perpendicolari

Chapter 7

Ortogonalita'

Chapter 8

Aritmetica modulare