

GAL CHEATSHEET

Made with ❤ by Quelli di DS:
@Brock @Koalas @Sburbo
@Quack @Emre

Sistemi di equazioni lineari

- Le soluzioni sono: parte fissa + parte variabile
 - ↳ ottenuta dai termini noti => se non ci sono, non esiste
- Soluzioni $A\underline{x} = \underline{b}$ con Gauss:
 - esiste => non ci sono pivot nei termini noti
 - ↳ ha sempre soluzione
 - unica => ogni riga ha un pivot
 - ↳ banale $\underline{x} = \underline{0}$
 - infinite => ci sono condizioni da rispettare
 - ↳ dipende da parametri = numero di colonne senza pivot
- Le soluzioni si trovano riducendo a scala sotto e sopra i pivot: $(A|\underline{b}) \rightsquigarrow (I|Soluzione)$

Spazi e sottospazi vettoriali

- tutti e soli i sottospazi di \mathbb{R}^n :
 - l'origine
 - retta per l'origine
 - tutto \mathbb{R}^n
- $\text{Span}\{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ tutte le combinazioni lineari possibili dei vettori generatori
 - ↳ con Gauss si ottiene il più piccolo
- BASE** span di vettori linearmente indipendenti
- DA SPAN A BASE**
 - costruire la matrice con colonne i generatori e ridurla a scala
 - le colonne che hanno pivot sono indipendenti, e generano le colonne parametrazione
 - una colonna parametro è generata dalle colonne sulla sinistra
- RANGO** è il numero di colonne con pivot
- NUCLEO DI UNA MATRICE** $\text{Ker } A =$ porre il sistema con $\underline{b} = \underline{0}$ (sono le soluzioni)
- DETERMINANTI** $\det A \neq 0$ comporta:
 - $\Rightarrow A$ è invertibile
 - $\Rightarrow \text{rango } A = n$
 - \Rightarrow tutte le colonne/righe sono lin.ind.
 - \Rightarrow dopo Gauss, trovo pivot su ogni colonna / riga
 - $\Rightarrow A\underline{x} = \underline{b}$ ha una e una sola soluzione $\forall \underline{b}$
 - $\Rightarrow \dim(\text{Ker } A) = 0$
 - $\Rightarrow \text{Ker } A = \{\underline{0}\}$

Il determinante

- diagonale e triangolare prodotto dei valori sulla diagonale
- $\det(A) = \det(A^t)$
- TRASFORMAZIONI
 - permutazione di due righe $\det(A) = -\det(\tilde{A})$
 - sostituzione di una riga $\det(A) = \lambda \cdot \det(A)$
 - sostituzione con una riga non cambia
- $\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$
- $\det(A \cdot B) = \det(A) \cdot \det(B)$
- $\det = 0$ se il rango non è massimo oppure se ci sono due vettori uguali

Teorema di Rouché-Capelli

- $Ax = b$ ha soluzione $\Leftrightarrow \text{rg } A = \text{rg } (A|b)$
- ha soluzioni di numero pari a ∞^{n-r}

I Minori

- Minore di ordine $k = \det$ di una sottomatrice $k \times k$
- $\text{rg } A \geq k \Leftrightarrow \exists$ un minore di ordine k non nullo
- $\text{rg } A < k \Leftrightarrow$ tutti i minori di ordine k sono nulli;

Matrici inverse

- è invertibile $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0$

Applicazioni lineari

- $f: V \rightarrow W$ lo è se:
 - $f(V + V') = f(V) + f(V')$
 - $f(\lambda \cdot V) = \lambda \cdot f(V), \lambda \in \mathbb{R}$
 - $f(0) = 0 \Rightarrow$ passa per l'origine
 - conserva le relazioni di dipendenza lineare
 - **rank-nullity** $\dim V = \dim(\text{Ker } f) + \dim(\text{Im } f)$
 - $f: V \rightarrow W$, con $\dim V = n$ e $\dim W = k$:
 - $n > k \Rightarrow$ non iniettiva
 - $n < k \Rightarrow$ non suriettiva
 - $n = k \Rightarrow$ iniettiva \Leftrightarrow suriettiva
 - $\text{Im}(f) = \text{rK}(f) =$ autospaazi della matrice
- $\left\{ \begin{array}{l} \text{Ker } f = \text{dim. dei vettori che rendono nullo il dominio} \neq 0 \\ \text{Im } f = \text{dim. di arrivo} \end{array} \right.$

Matrici simili, autovalori, autovettori

- **POLINOMIO CARATTERISTICO** $p_A(\lambda) = \det(A - \lambda I) \Rightarrow -\lambda$ sulla diagonale
- **AUTOVALORI DI A** radici di $p_A(\lambda) \Rightarrow$ det della matrice del polinomio caratteristico
 - ↳ **AUTOVETTORI** vettori $\neq 0$ appartenenti a $\text{Ker}(A - \lambda I)$
- A è diagonalizzabile se $A = \lambda I$, ovvero se già diagonale:
 - $\Delta > 0$ 2 radici reali distinte, diagonalizzabile
 - $\Delta = 0$ 1 autovalore, diagonalizzabile sse tutto nullo il polinomio caratteristico (già diagonale)
 - $\Delta < 0$ non diagonalizzabile
- **TEOREMA SPECTRALE** simmetrica \Rightarrow diagonalizzabile
- **MOLTEPLICITÀ ALGEBRICA** n. di volte che si ripete un autovalore (operativamente l'esponente)
- **MOLTEPLICITÀ GEOMETRICA**
 - se $m_\lambda = 1 \Rightarrow m_g = 1$ sempre
 - data A, $\dim(A) - \text{rg}(A - \lambda I)$ con λ valore dell'autovettore
- se $m_\lambda \neq m_g$, allora la matrice non è diagonalizzabile
- se c'è un'esponente pari nella $m_\lambda \Rightarrow$ non diagonalizzabile
- **MATRICI SIMILI** A e B sono simili se esiste $P_{n \times n}$ invertibile t.c. $A = P^{-1}B \cdot P$

Geometria formulario

- **AREA DEL QUADRILATERO** A,B,C,D è $\frac{\|(B-A) \wedge (D-A)\|}{2} + \frac{\|(B-C) \wedge (D-C)\|}{2}$
- **PROIEZIONE SU V₁ DI V₂** $P_{V_1}(V_2) = \frac{V_2 \cdot V_1}{\|V_1\|^2} \cdot V_1$ e restituisce un vettore
- **LUNGHEZZA DELLA PROIEZIONE** norma della proiezione
- **AREA DEL TRIANGolo** dati tre punti A,B,C: $\frac{\|(B-A) \wedge (C-B)\|}{2}$
- **NORMA** $\|v\| = \sqrt{a_1^2 + \dots + a_n^2}$
- $V \cdot W = \|v\| \cdot \|w\| \cdot \cos(\theta)$
- $\|v \wedge w\| = \|v\| \cdot \|w\| \cdot \sin(\theta)$
- **VETTORI ORTOGONALI** v e w se $v \cdot w = 0$
- **VETTORI ORTONORMALI** v e w se ortogonali e $\|v\| = \|w\| = 1$
- se $v \cdot w = 0 \Leftrightarrow$ i vettori sono perpendicolari tra di loro
- se $v \wedge w = 0 \Leftrightarrow$ i vettori sono paralleli
- **DISCUSSIONE DELLA POSIZIONE RECIPROCA** di 2 vettori $a+tv$ e $b+tw$:

$(v \wedge w \mid b-a)$	$(v \wedge w)$	
$\det \neq 0 \rightarrow$	$\text{rg } 3$	$\text{rg } 2 \Rightarrow$ sghembe
	$\text{rg } 2$	$\text{rg } 2 \Rightarrow$ incidenti
	$\text{rg } 2$	$\text{rg } 1 \Rightarrow$ parallele
	$\text{rg } 1$	\Rightarrow coincidenti

Innemonicamente l'ordine è SI, PC!

Coniche

- sono nel formato $ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0$

$$\det \begin{pmatrix} a & b_2 & e_2 \\ b_2 & c & e_2 \\ d_2 & e_2 & f \end{pmatrix} = \det(A)$$



$$= 0$$

CONICA DEGENERE

$$\neq 0$$

CONICA GENERALE

$\det(B)$

DUE RETTE IMMAGINARIE CONIGUATE E NON PARALLELE

$r_g(A)=2$

SEMPLICEMENTE DEGENERE

$\det(B)$

DUE RETTE PARALLELE

$v_g(A)=1$

DOPPIAMENTE DEGENERE

$\det(B)$

DUE RETTE REALI E NON PARALLELE

$\det \begin{pmatrix} a & b_2 \\ b_2 & c \end{pmatrix} = \det(B)$

> 0

ellisse

$= 0$

parabola

< 0

iperbole