

Algebra Lineare

Corso di Laurea in Informatica - Università degli studi di Verona

FEDERICO BRUTTI

Federico Brutti
federico.brutti@studenti.univr.it

Indice

5 | Numeri Complessi

1.1	Numeri immaginari e operazioni in \mathbb{C}	5
1.2	Forme dei Numeri Complessi	6
1.3	Formula di De Moivre e radici n-esime	7
1.4	Domande di teoria	8
1.5	Argomenti	9

10 | Sistemi Lineari, Vettori e Matrici

2.1	Equazioni, sistemi e operazioni	10
2.2	Metodo di Eliminazione di Gauss	10
2.3	Rango e Teorema di Roché-Capelli	10
2.4	Esercizi	10
2.5	Argomenti	10

11 | Algebra delle Matrici

3.1	Operazioni Matriciali	11
3.2	Tipologie di Matrici	11
3.3	Matrici invertibili	11
3.4	Domande di teoria	11
3.5	Argomenti	11

12 | Spazi e Sottospazi Vettoriali

4.1	Lo spazio Vettoriale	12
4.2	Combinazione Lineare, Insieme di Generatori	13
4.3	Il Sottospazio Vettoriale	14
4.4	Spazio delle Colonne e Spazio Nullo	14
4.5	Esercizi	14

II Determinante

Indice • 3

5.1	Definizione e calcolo	15
5.1.1	Teorema di Sarrus	16
5.1.2	Teorema di Laplace	16
5.2	Utilizzi del determinante	17
5.3	Esercizi	17

18 | Applicazioni Lineari

6.1	Dipendenza e Indipendenza Lineare	18
6.2	Applicazioni Lineari	18
6.3	Rango e Nullità	18
6.4	Esercizi	18

19 | Autovalori e Autovettori

7.1	Definizione	19
7.2	Polinomio caratteristico	19
7.3	Esercizi	19

20 | Spazi euclidei

8.1	Diagonalizzazione di una Matrice	20
8.2	Basi Ortonormali	20
8.3	Esercizi	20

As the student approached the Linear Algebra exam, he stumbled upon a task: Calculate the determinant of the following matrix. The boy, puzzled by its form, asked: "Are you a row-echelon matrix because you have one pivot per column or do you have one pivot per column because you're a row-echelon matrix? And would you lose to the method of Gauss' elimination?" The matrix replied: "If you used matrix operations to simplify the calculations, you might give me a little trouble, but nah, I'd win." It proceeded to use DOMAIN EXPANSION: COMPLEX NUMBERS; almost making the student fall into despair. Indeed, trying to reduce its form with Gauss proved counter-productive. In his dying moments, the student uttered the phrase: "With this treasure I summon; always bet on Laplace". The determinant was trivially calculated with a series of cross-multiplications on the lines and columns that were not ignored and everyone would bare witness to the bare flesh of the one who is free; to the one who left it all behind. Him and his overwhelming utility!.

Numeri Complessi

1.1 Numeri immaginari e operazioni in \mathbb{C}

Il campo di lavoro dell'Algebra Lineare si espande anche nell'insieme numerico \mathbb{C} , ovvero quello dei numeri complessi ed il più grande fra tutti. Qui introduciamo le **unità immaginarie i** , grazie alle quali è possibile scrivere orrori Lovecraftiani come $i^2 = -1$, che potrà essere sempre sostituito a -1 , dovessi trovarlo nei tuoi calcoli.

Ci è quindi possibile ottenere qualunque numero in qualunque situazione e da qui, infatti, il seguente teorema.

Teorema 1.1. Teorema Fondamentale dell'Algebra

Un'equazione polinomiale di grado n della forma $a_0 + a_1z + \dots + a_nz^n = 0$, dove $a_n \neq 0$, ammette n soluzioni nell'insieme \mathbb{C}

Passiamo ordunque alle operazioni dell'insieme numerico. Oltre alle quattro elementari, sarà ancora possibile utilizzare potenze, radici e anche coordinate. In tutti gli esempi seguenti vale la scrittura $z_1 = (a + bi)$, $z_2 = (c + di)$.

- *Addizione:* Raccogli i e somma tutto il resto.

Esempio. $z_1 + z_2 = (a + bi) + (c + di) = (a + c) + (b + d)i$
 $(6 + 7i) + (-12 + 17i) = (6 - 12) + (7 + 17)i = -6 + 24i$

- *Sottrazione:* Non dissimile dall'addizione, al sottraendo si negheranno gli elementi.

Esempio. $z_1 - z_2 = (a + bi) + (-c - di) = (a - c) + (b - d)i$

- *Moltiplicazione:* La classica moltiplicazione fra polinomi.

Esempio. $z_1 \times z_2 = (a + bi)(c + di) = ac + adi + bci + bdi^2 = (ac - bd) + (ad + bc)i$

- *Divisione:* Una razionalizzazione, in sintesi.

Esempio. $\frac{1 + 2i}{2 - i} = \frac{1 + 2i}{2 - i} \times \frac{2 - i}{2 - i} = \frac{2 + i + 4i + 2i^2}{4 + 2i - 2i - i^2} = \frac{8i}{8} = i$

Altri casi particolari di numeri sono:

- *Opposto:* Si dice tale quando sommato algebricamente ad un altro numero riporta 0 come risultato. $z_1 + z_2 = 0$

- *Coniugato*: Il numero complesso avente la stessa parte reale e parte immaginaria di segno opposto rispetto a z . $z = a + bi, \bar{z} = a - bi$
- *Modulo*: Il numero z maggiore di 0 che vale $|z| = \sqrt{a^2 + b^2}$

Nota. Seguono ora le relative proprietà di quanto appena visto:

- $z_1 \times \bar{z}_1 = a^2 + b^2 = |z_1|^2$
- $\overline{z_1 + z_2} = (a + c) - (b + d)i$
- $\overline{z_1 \times z_2} = \bar{z}_1 \times \bar{z}_2$
- $\frac{\bar{1}}{z_1} = \frac{1}{\bar{z}_1}, z \neq 0$
- $\frac{\bar{z}_1}{\bar{z}_2} = z \times \frac{1}{z_2} = \bar{z}_1 \times \frac{1}{z_2} = \bar{z}_1 \times \frac{1}{\bar{z}_2}, z_2 \neq 0$
- $\frac{1}{z_1} = \frac{a - bi}{a^2 + b^2} = \frac{\bar{z}_1}{|z_2|^2}$

Osserviamo ora che per ogni numero complesso, quando messo su un piano di riferimento, le sue coordinate (a, b) rappresentano parte reale a e parte immaginaria b . Ci è quindi possibile lavorare sulle **coordinate polari** attraverso le formule trigonometriche.

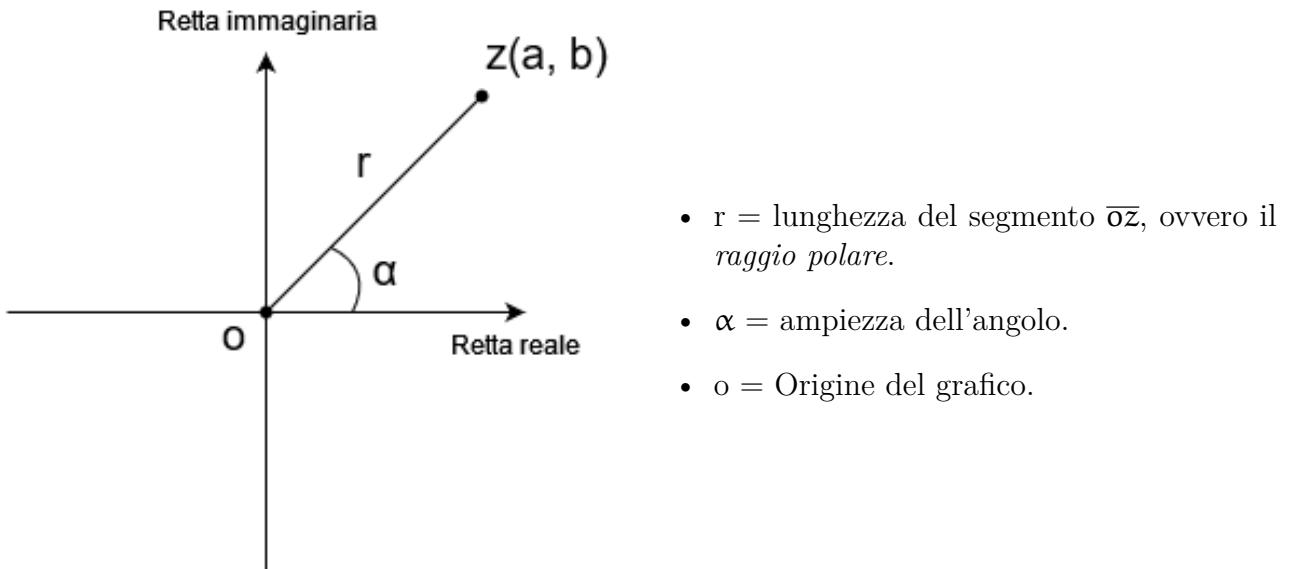
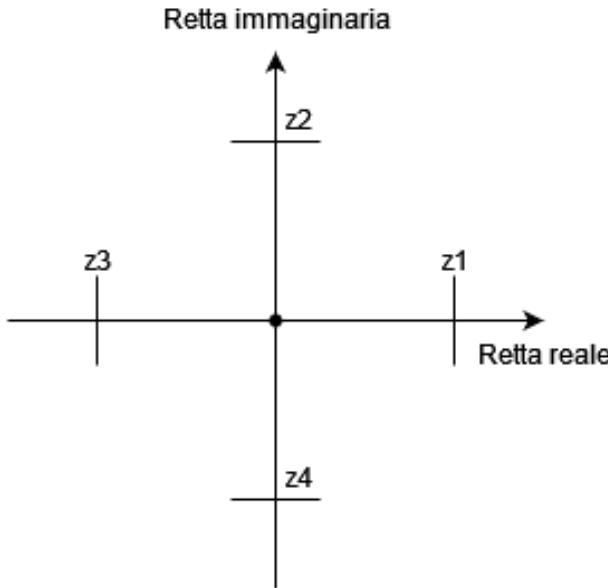


Figura 1.1: Grafico delle coordinate polari

1.2 Forme dei Numeri Complessi

Possiamo ottenere la forma trigonometrica di un numero complesso attraverso la coppia delle coordinate. Per facilitare la comprensione è consigliato guardare il piano di lavoro.



Queste sono le **forme trigonometriche**; tuttavia a noi serve la forma algebrica, ottenibile utilizzando seno e coseno, ovvero:

$$\sin(\alpha) = \frac{b}{r}, \cos(\alpha) = \frac{a}{r}$$

$$z = (r\cos(\alpha)) + (r\sin(\alpha))i = r(\cos(\alpha) + i\sin(\alpha))$$

- $z_1 = (1, 0) = 1 \rightarrow \cos(0) + i\sin(0)$

- $z_2 = (1, \frac{\pi}{2}) = i \rightarrow \cos(\frac{\pi}{2}) + i\sin(\frac{\pi}{2})$

- $z_3 = (1, \pi) = -1 \rightarrow \cos(\pi) + i\sin(\pi)$

- $z_4 = (1, \frac{3}{2}\pi) = -i \rightarrow \cos(\frac{3}{2}\pi) + i\sin(\frac{3}{2}\pi)$

Figura 1.2: Valori nel piano cartesiano

Similmente al comportamento delle funzioni trigonometriche, per moltiplicare due forme trigonometriche si utilizza la formula di duplicazione.

Esempio. $z_1 = r(\cos(\alpha) + i\sin(\alpha)), z_2 = s(\cos(\beta) + i\sin(\beta))$

$$\begin{aligned} z_1 \times z_2 &= r \times s(\cos(\alpha) + i\sin(\alpha))(\cos(\beta) + i\sin(\beta)) \\ &= r \times s[(\cos(\alpha)\cos(\beta) - \sin(\alpha)\sin(\beta)) + (\cos(\alpha)\sin(\beta) + \sin(\alpha)\cos(\beta)i] \\ &= r \times s[\cos(\alpha + \beta) + i\sin(\alpha + \beta)] \end{aligned}$$

1.3 Formula di De Moivre e radici n-esime

Oltre alle quattro operazioni elementari ci è possibile lavorare anche con potenze e radici.

Teorema 1.2. Formula di De Moivre

Consente di calcolare la potenza di un numero complesso espresso in forma trigonometrica o esponenziale.

Esempio. $z = r(\cos(\alpha) + i\sin(\alpha)) \in \mathbb{C}, n \in \mathbb{N}$.

$$z^n = r^n[\cos(n \times \alpha) + i\sin(n \times \alpha)]$$

$$z = \sqrt{3} + i$$

$$z = 2[\cos(\frac{\pi}{6}) + i\sin(\frac{\pi}{6})] = z^6 = 2^6[\cos(\pi) + i\sin(\pi)] = 2^6[-1 + i \times 0] = 2^6 \times -1 = -64$$

Si dicono invece radici n-esime di y le soluzioni dell'equazione $x^n = y$, dove $y \in \mathbb{C}, n \in \mathbb{N}$. Esisteranno poi n radici n-esime complesse z_0, z_1, \dots, z_n di y . Verranno utilizzati come dati

l'ampiezza α dell'angolo, il valore 2π per le radienti ed un numero k per consentire di "coprire" ogni posizione della circonferenza nel piano; in pratica segna l'istanza di un determinato punto. Si scrivono come segue:

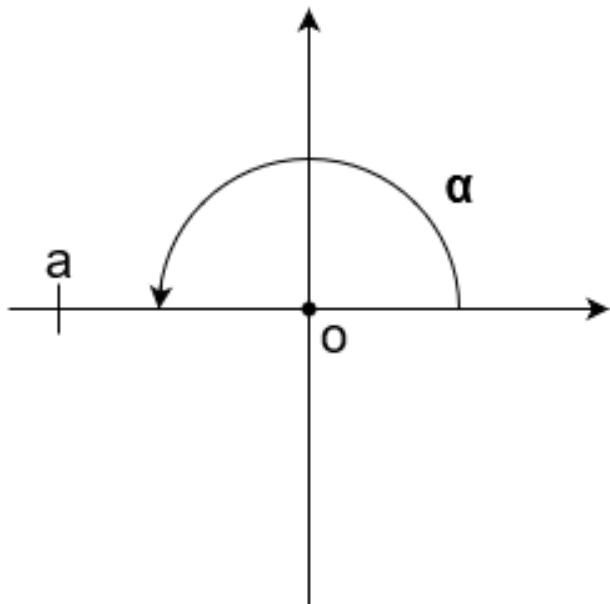
Se $y = r(\cos(\alpha) + i\sin(\alpha))$, allora per $k = 0, 1, \dots, n - 1$ vale la seguente scrittura:

$$z_n = \sqrt[n]{r}[\cos\left(\frac{\alpha + k2\pi}{n}\right) + i\sin\left(\frac{\alpha + k2\pi}{n}\right)]$$

Essendo inoltre nell'insieme \mathbb{C} , possono esistere anche le radici quadrate dei numeri negativi, come è anche possibile utilizzare la formula quadratica per trovare le soluzioni.

Teorema 1.3. Teorema delle Radici complesse

Sia $a \in \mathbb{R}$ tale che $a < 0$; esisteranno precisamente due radici quadrate di a in \mathbb{C} .



Il segmento \overline{ao} svolge la medesima funzione di r ed in questo caso vale: $a = (-a)(\cos(\pi) + i\sin(\pi))$

E grazie al teorema delle radici otteniamo le due soluzioni desiderate:

- $z_0 = \sqrt{-a}(\cos(\frac{\pi}{2}) + i\sin(\frac{\pi}{2})) = i\sqrt{-a}$
- $z_1 = \sqrt{-a}(\cos(\frac{3}{2}\pi) + i\sin(\frac{3}{2}\pi)) = -i\sqrt{a}$

Figura 1.3: Piano del segmento \overline{ao}

1.4 Domande di teoria

1. Che cos'è un numero complesso? Qual è il suo insieme di definizione e quali elementi ha in più rispetto all'insieme \mathbb{R} ?

Per numero complesso si intende un dato valore i chiamato **Unità immaginaria**. Consente di ottenere risultati che in \mathbb{R} risulterebbero impossibili. Detiene la seguente proprietà: $(0, 1) \times (1, 0) = (-1, 0)$, la quale dona la dinamica principale dell'insieme dei complessi: $i^2 = -1$.

L'insieme di definizione dei numeri complessi \mathbb{C} è un sovrainsieme di \mathbb{R} .

2. Che forme possono assumere i numeri complessi e in che modo si ottengono?

I numeri complessi possono assumere una **forma algebrica** ed una **forma trigonometrica**. La prima risulta utile quando bisogna effettuare calcoli letterali. Si scrive $z = a + bi$ e usa le seguenti formule:

- $(a + bi) + (c + di) = (a + c) + i(b + d).$
- $(a + bi) \times (c + di) = (ac - bd) + i(ad + bc).$

Per quanto riguarda la seconda forma, i punti del piano sono identificabili con coordinate cartesiane e polari. In merito alle seconde:

- **Raggio polare;** Semiretta ottenuta tracciando una linea da un dato punto fino all'origine.
- **Angolo polare;** Angolo la cui ampiezza è ottenuta tracciando un semicerchio partendo dall'asse positivo e terminando sul punto.

Si scrive $z = \rho(a + bi)$, dove:

- $a = \cos(\Theta).$
- $b = \sin(\Theta).$

3. Cosa si intende per coniugato e modulo di un numero complesso?

- Coniugato di z ; $\bar{z} = a - bi$
- Modulo di z ; $|z| = \sqrt{a^2 + b^2}$

4. Enunciare la formula di De Moivre.

La formula di De Moivre consente di ottenere la potenza di un numero complesso espresso in forma trigonometrica. $z^n = r^n(\cos(n \times \alpha) + i \sin(n \times \alpha))$.

5. Cosa si intende per radici n-esime?

Dato un numero complesso y , esistono n radici n -esime complesse z_0, z_1, \dots, z_n di y . Inoltre, se in forma trigonometrica, le radici si presenteranno nella seguente forma per $k = 0, \dots, n - 1$: $z_k = \sqrt[n]{r} \times (\cos(\frac{\alpha + k2\pi}{n}) + i \sin(\frac{\alpha + k2\pi}{n}))$

6. Enunciare il teorema fondamentale dell'algebra.

Dato un qualsiasi polinomio $p(x)$ a coefficienti complessi di grado maggiore o uguale a 1, avrà almeno una radice complessa. Il polinomio è di forma:

$$p(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0, \text{ con } n \geq 1.$$

1.5 Argomenti

1.1 Insiemi di numeri
 1.1 Numeri immaginari
 1.1 Operazioni tra numeri complessi (addizione, moltiplicazione, sottrazione, divisione + teorema fondamentale dell'algebra)
 1.1 Coniugato e modulo
 1.2 Coordinate polari
 1.2 Forma trigonometrica di un numero complesso
 1.2 Prodotto di numeri complessi in forma trigonometrica
 1.3 La Formula di De Moivre
 1.3 Definizione: radici n-esime
 1.3 Teorema sulle radici n-esime
 1.3 Radici quadrate di numeri reali negativi

Sistemi Lineari, Vettori e Matrici

2.1 Equazioni, sistemi e operazioni

Risoluzione di sistemi lineari, inoltre

2.2 Metodo di Eliminazione di Gauss

2.3 Rango e Teorema di Rouché-Capelli

2.4 Esercizi

1. Che cos'è un sistema lineare e come si risolve?
2. Cosa sono i vettori e che operazioni è possibile effettuare con loro? Come puoi scriverci la soluzione di un sistema?
3. In che modo un sistema lineare di equazioni si può scrivere in una matrice? Che operazioni hanno luogo fra matrici e vettori?
4. In che modo si trovano le soluzioni di una matrice?
5. Che cos'è il rango e come si utilizza nel teorema di Rouché-Capelli?
6. In che cosa consiste l'algoritmo di eliminazione di Gauss?

2.5 Argomenti

2.1 Sistemi lineari (esempio, definizione, sistema lineare omogeneo, soluzione) 2.1 Matrici (definizione, coefficienti/entrate, $Mm \times n(C)$, $Mm \times n(R)$) 2.1 Forma matriciale (matrice dei coefficienti, vettore delle incognite, vettore dei termini noti, matrice aumentata) 2.1 Operazioni elementari: Scambiare righe, moltiplicare una riga per uno scalare non nullo, sommare una riga con un multiplo di un'altra riga. 2.1 Linee in R^2 : 1, 0 o ∞ soluzione. 2.2 Metodo dei eliminazioni di Gauss (EG). Definizioni di pivot, forma ridotta e colonne dominanti. 2.2 Risoluzione di un sistema lineare. Definizioni di variabile dominante e variabile libera. Ogni sistema ha 1, 0 o ∞ soluzione. 2.3 Definizione rango. 2.3 Teorema di Roche-Capelli

Algebra delle Matrici

3.1 Operazioni Matriciali

3.2 Tipologie di Matrici

Quadrata, elementare, invertibili, inverse, formule per l'inversa di una matrice

3.3 Matrici invertibili

3.4 Domande di teoria

1. Che cosa e quali sono le operazioni matriciali?
2. Quali sono i vari tipi di matrice?
3. Che cosa rende una matrice invertibile e come si ottiene?
4. Che cosa si intende per matrice trasposta? Quali sono le proprietà di questa forma?

3.5 Argomenti

3.1 Definizione e propriet'a: somma di due matrici 3.1 Definizione e propriet'a: prodotto di una matrice per uno scalare 3.1 Definizione e propriet'a: trasposta di una matrice 3.1 Definizione e propriet'a: prodotto di due matrici 3.1 Osservazione: sistema lineare in forma matriciale 'e un prodotto di matrici 3.2 Definizioni: matrice quadrata, matrice diagonale, matrice triangolare inferiore/superiore 3.2 Matrici elementari 3.2 Moltiplicazione con matrici elementari
3.3 MATRICI INVERTIBILI 3.3 Definizione: matrice invertibile 3.3 Inverse di matrici elementari 3.3 Proposizione: un sistema lineare $Ax = b$ 'e equivalente al sistema lineare $Ux = c$ dove $(U | c)$ 'e una forma ridotta di $(A | b)$. 3.3 Proposizione: un sistema lineare ammette una soluzione se e solo se il rango 'e massimo 3.3 Formula per l'inversa 3.3 Proposizione: invertibile se e solo se esiste una sequenza di matrici elementari 3.3 Il calcolo della matrice inversa 3.3 Teorema della matrice invertibile

Spazi e Sottospazi Vettoriali

4.1 Lo spazio Vettoriale

Iniziamo ora un argomento più complesso e astratto rispetto agli altri; abbiamo visto che i sistemi lineari si possono scrivere sotto forma matriciale e che l'insieme soluzione è esprimibile mediante vettori. Un insieme di questi vettori, spartanamente, viene chiamato **Spazio Vettoriale** su un determinato campo. Formalmente:

Definizione 4.1. Spazio vettoriale sul campo \mathbb{K}

Uno spazio vettoriale sul campo \mathbb{K} è un insieme V , i cui elementi sono detti vettori v ed è dotato delle seguenti due operazioni:

- **Somma di vettori**

Dati due vettori $v, w \in V$, quest'operazione interna associa un terzo vettore $u \in V$ alla somma dei primi due e si scrive $u = v + w$.

- **Moltiplicazione per scalare**

Dato uno scalare $t \in \mathbb{K}$ ed un vettore $v \in V$, quest'operazione esterna associa un nuovo vettore $u \in V$ al prodotto fra i primi due elementi e si scrive $u = t \times v$.

Come potrai immaginare, la presenza di operazioni implica anche l'esistenza di relative proprietà. Qui le elenchiamo tutte, anche le più ovvie, dove $\alpha, \beta \in \mathbb{K}$, $u, v, w \in V$:

Proposizione 4.2. Proprietà delle operazioni negli spazi vettoriali

- **Proprietà commutativa**

L'ordine in cui sono effettuate le operazioni non cambia il risultato.

$$v + w = w + v.$$

- **Proprietà associativa**

Ci è possibile effettuare un'operazione prima dell'altra e non cambiare il risultato.

$$(v + u) + w = v + (u + w), (\alpha \times \beta)v = \alpha(\beta \times v).$$

- **Proprietà distributiva**

Nel moltiplicare più elementi per uno scalare, il moltiplicatore viene distribuito a tutti loro.

$$\alpha(v + w) = \alpha v + \alpha w, (\alpha \times \beta)v = \alpha v + \beta v.$$

- **Elemento neutro**

Elemento tale per cui la sua somma o moltiplicazione per scalare con un vettore restituisce il vettore stesso.

$$v + v_0 = v, v \times 1 = v.$$

- **Elementi inversi**

Elemento tale per cui se sommato al primo risulta zero.

$$w + v = 0 \iff v = -w.$$

4.2 Combinazione Lineare, Insieme di Generatori

Quando abbiamo un vettore risultante dalla moltiplicazione di una serie di vettori con una serie di scalari, si dice **Combinazione lineare** dei vettori v_1, \dots, v_n con coefficienti t_1, \dots, t_n . Lo definiamo formalmente come:

Definizione 4.3. Combinazione lineare

Sia V uno spazio vettoriale su \mathbb{K} e siano i vettori $v_1, \dots, v_n \in V$ con $t_1, \dots, t_n \in \mathbb{K}$. Il vettore risultante dalla loro moltiplicazione è:

$$v = t_1 v_1 + t_2 v_2 + \dots + t_n v_n$$

ed è detto combinazione lineare dei vettori v_n con coefficienti della combinazione t_n .

Risulta un pò difficile da immaginare in senso pratico, quindi propongo il seguente esempio:

Esempio. Combinazione lineare

$$v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ è la combinazione lineare dei vettori: } e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

I coefficienti di combinazione sono rispettivamente 1, 2, 3; infatti risulta che:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = 1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Hai potuto osservare che la combinazione lineare è *generata* da un insieme di vettori. Nello specifico questo viene chiamato **Insieme di generatori**. Alcuni spazi vettoriali sono determinati da un insieme finito, come quello nell'esempio, e vengono definiti come spazi **finitamente generati**. Ci è inoltre possibile ottenere l'insieme di generatori di uno spazio vettoriale con il seguente ragionamento:

Esempio. Ottenimento dell'insieme di generatori
INSERISCI ESEMPIO

4.3 Il Sottospazio Vettoriale

Può capitare che uno spazio vettoriale ne contenga altri; in tal caso lo chiameremo **Sottospazio vettoriale**. Per far sì che siano tali devono valere le seguenti proprietà:

- Somma vettoriale e moltiplicazione per scalare.
- Deve essere un insieme non vuoto.

4.3 Definizione: sottospazio generato da un insieme 4.3 Definizione: intersezione e somma di sottospazi

4.4 Spazio delle Colonne e Spazio Nullo

4.4 Definizione: spazio delle colonne 4.4 Proposizione: spazio delle colonne e sistemi lineari 4.4 Definizione: spazio nullo 4.4 Proposizione: spazio nullo ‘e un sottospazio

4.5 Esercizi

Il Determinante

5.1 Definizione e calcolo

Il **Determinante** di una matrice è un numero utile per la descrizione di alcune proprietà algebriche e geometriche della stessa. Si ottiene di base in questi tre modi:

Definizione 5.1. Calcolo del determinante di una matrice

Chiariamo che serve necessariamente avere una matrice quadrata, dove n indica il numero di righe o colonne.

- Se $n = 1$, la matrice avrà una singola entrata.

$$A = (a), \det A = a.$$

- Se $n = 2$, la matrice avrà quattro entrate

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \det A = ad - bc.$$

- Se $n \geq 3$, la matrice avrà nove entrate o più. Vale la formula generale

$$A = (a_{ij})_{1 \leq ij \leq n}, \det A = \sum_{j=1}^n (-1)^{j+1} \times a_{1j} \times \det A_{1j}.$$

Dove A_{1j} è la matrice ottenuta da A cancellando la prima riga e la colonna j . Tuttavia siccome la scrittura del terzo caso è illeggibile (Cristo ti sfido a capirla), propongo un esempio pratico.

Esempio. Calcolo del determinante di una matrice A dove $n = 3$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$$

Tieni a mente la formula e sostituisci:

$$\begin{aligned} \det A &= (-1)^{1+1} \times 1_{11} \times \det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ \emptyset & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} + (-1)^{2+1} \times 2_{12} \times \det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} + (-1)^{3+1} \times 3_{13} \times \\ &\quad \det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & \emptyset \end{pmatrix} = +1 \times 1(1 \times 0 - (2 \times 3)) + [-2 \times 2(0 \times 0 - (1 \times 3))] + [1 \times 3(0 \times 2) - (1 \times 1)] = \\ &\quad -6 + 6 - 3 = -3 \end{aligned}$$

So che può sembrare un casino, ma se lo leggi piano e con calma potrai capirne i segreti.

Tuttavia quello del calcolo del determinante è un processo particolarmente tedioso, ed è per questo che introduciamo i due teoremi seguenti.

5.1.1 Teorema di Sarrus

A detta del Dr. Er Lucertola, nemmeno Sarrus usava Sarrus, ma nel caso in cui ti trovassi davanti ad una matrice quadrata 3x3, riesce a semplificare di molto i calcoli attraverso il seguente algoritmo:

Definizione 5.2. Teorema di Sarrus

Data una matrice quadrata 3x3, è possibile calcolare il determinante attraverso la formula:

$$\det A = (a_{11} \times a_{22} \times a_{33}) + (a_{12} \times a_{23} \times a_{31}) + (a_{13} \times a_{21} \times a_{32}) - (a_{13} \times a_{22} \times a_{31}) - (a_{11} \times a_{23} \times a_{32}) - (a_{12} \times a_{21} \times a_{33}).$$

In forma matriciale, dove + indica gli elementi da sommare e - quelli da sottrarre, per una visione più chiara:

$$\begin{pmatrix} +a_{11} & +a_{12} & +a_{13}- \\ a_{21} & +a_{22}- & +a_{23}- \\ a_{31}- & a_{32}- & +a_{33}- \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11}- & a_{12}- \\ +a_{21}- & a_{22} \\ +a_{31} & +a_{32} \end{pmatrix}$$

Qua è da trovare una forma per mostrarlo diversa, sai.

Esempio. Calcolo del determinante di una matrice mediante il teorema di Sarrus

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

$$\det A = 0 + 6 + 0 - 3 - 6 - 0 = -3$$

Che è corretto.

5.1.2 Teorema di Laplace

L'algoritmo di Laplace è invece universalmente utile, per questo è il più forte, mio padre. Vale per ogni matrice quadrata nxn e il determinante può essere sviluppato per ogni riga o colonna.

Definizione 5.3. Algoritmo di Laplace

Data una qualunque matrice quadrata nxn, è possibile ottenere il determinante di una matrice A in uno di questi due modi:

- Se sviluppi per riga i

INSERISCI FORMULA

- Se sviluppi per colonna j

INSERISCI FORMULA

MANCA TUTTO IL RESTO.

5.2 Utilizzi del determinante

5.3 Esercizi

5.1.2 Teorema di Laplace

5.2 UTILIZZI DEL DETERMINANTE 5.2 Determinante e la trasposta 5.2 Proposizione: Det di

matrici triangolari 5.2 Teorema: Det di un prodotto con una matrice elementare 5.2 Corollario:

invertibile se e solo se Det non-nullo 5.2 Corollario: Det di un prodotto di matrici 5.2 Teorema:

invertibile se e solo se Det non-nullo (2x2) 5.2 La regola di Cramer

Applicazioni Lineari

6.1 Dipendenza e Indipendenza Lineare

§6. Dipendenza e indipendenza lineare (vedi [GS, Capitolo II])
6.1 Proposizione 6.2 Definizione:
linearmente dipendente 6.3 Teorema: linear indipendenza 6.4 Defnizione: base 6.5 Osservazione: base ‘e come un sistema di coordinate 6.6 Base di $C(U)$, U una matrice in forma ridotta 11/04/24
6.7 Proposizione: base, insieme di generatori minimo, insieme massimamente linearmente indipendente 6.8 Teorema: esistenza della base 6.9 Teorema di Steinitz: ogni insieme linearmente indipendente puo essere completato a una base 6.10 Corollario: ogni base ha lo stesso numero di elementi 6.11 Definizione: dimensione 6.12 Corollario 6.13 Proposizione: dimensioni di sottospazi

6.2 Applicazioni Lineari

§7. Applicazioni lineari (vedi [GS, Capitolo II])
7.1 Definizione: applicazione lineare 7.2 Esempi e matrice associata a un’applicazione lineare (rispetto alla base canonica) 15/04/24
7.3 Definizione: isomorfismo 7.4 Definizione: applicazione delle coordinate rispetto a una base 7.5 Applicazione delle coordinate $K^n \rightarrow K^n$ 7.6 Teorema: l’applicazione delle coordinate ‘e un isomorfismo 7.7 Osservazione: isomorfismi e dimensione 7.8 Corollario: due spazi vettoriali sono isomorfismi se e solo se hanno la stessa dimensione 18/04/24
7.9 Teorema e definizione: matrice del cambio di base 7.10 Teorema e definizione: matrice associata a f rispetto a basi

6.3 Rango e Nullità

§8. Rango e nullità (vedi [GS, Capitolo II])
8.1 Spazio nullo e immagine di un’applicazione lineare 22/04/24
8.2 Teorema: nullità + rango 8.3 Dimensione di $C(A)$ 8.4 Dimensione di $N(A)$ 8.5 Procedimento per determinare basi di $C(A)$ e $N(A)$ 8.6 Proposizione e definizione: rango di un’applicazione lineare 8.7 Teorema: insieme di soluzioni di un sistema lineare

6.4 Esercizi

Autovalori e Autovettori

7.1 Definizione

§9. Autovalori e autovettori (vedi [GS, Capitolo V])
9.1 Definizione: autovalore e autovettore
9.2 Osservazione: autovettori sono soluzioni di un sistema lineare

7.2 Polinomio caratteristico

9.3 Definizione: polinomio caratteristico
9.4 Teorema: autovalori sono radici e autovettori sono elementi di spazi nulli (autospazi)
9.5 Corollario: matrici su C possiedono autovalori
9.6 Definizioni: autospazio, molteplicità algebrica e geometrica
9.7 Osservazione: se esiste una base B formata di autovettori di A , allora la matrice associata a A rispetto a B nel dominio e codominio è diagonale.
9.8 Proposizione: autovettori linearmente indipendenti
9.9 Definizioni: matrici simili, matrice diagonalizzabile

7.3 Esercizi

Spazi euclidei

8.1 Diagonalizzazione di una Matrice

§10. Diagonalizzazione di una matrice (vedi [GS, Capitolo V])
10.1 Proposizione: Proprietà delle matrici simili
10.2 Teorema: diagonalizzabile se e solo se esiste una base di autovettori
10.3 Corollario: autovettori distinti diagonalizzabile
10.4 Osservazione: non è necessario
10.5 Lemma
10.6 Teorema: condizioni per diagonalizzabilità
09/05/24
10.7 Algoritmo per diagonalizzazione
10.8 Osservazione: diagonalizzazione su R
10.9 Teorema Spettrale

8.2 Basi Ortonormali

§11. Basi ortonormali (vedi [GS, Capitolo III])
11.1 Definizione: matrice coniugata, H-trasposta e prodotto interno
11.2 Definizione: norma (euclidea)
11.3 Interpretazione geometrica in R²
11.4 Definizione: ortogonale
11.5 Proposizione: insieme ortogonale è linearmente indipendente
11.6 Osservazione: coefficienti per base ortogonale 23/05/24
11.7 Definizione: ortonormale
11.8 Algoritmo di Gram-Schmidt
11.9 Corollario: ogni sottospazio possiede una base ortonormale

8.3 Esercizi

As the student approached the Linear Algebra exam, he stumbled upon a task: Calculate the determinant of the following matrix. The boy, puzzled by its form, asked: "Are you a row-echelon matrix because you have one pivot per column or do you have one pivot per column because you're a row-echelon matrix? And would you lose to the method of Gauss' elimination?" The matrix replied: "If you used matrix operations to simplify the calculations, you might give me a little trouble, but nah, I'd win." It proceeded to use DOMAIN EXPANSION: COMPLEX NUMBERS; almost making the student fall into despair. Indeed, trying to reduce its form with Gauss proved counter-productive. In his dying moments, the student uttered the phrase: "With this treasure I summon; always bet on Laplace". The determinant was trivially calculated with a series of cross-multiplications on the lines and columns that were not ignored and everyone would bare witness to the bare flesh of the one who is free; to the one who left it all behind. Him and his overwhelming utility!.

Bibliografia

- [1] T.M. Apostol. *Introduction to Analytic Number Theory.* Undergraduate Texts in Mathematics. Springer New York, 1998.
- [2] Tom M Apostol. *Mathematical analysis; 2nd ed.* Addison-Wesley series in mathematics. Addison-Wesley, Reading, MA, 1974.
- [3] The riemann zeta function and tate's thesis, 2021-07-01.