Appunti di Geometria e Algebra Lineare

Algebra lineare e Geometria (prof. Borghesi) - CdL Informatica Unimib - 23/24

Federico Zotti

03 Apr 2024

Indice

1 Insiemi

> Tutto uguale a fondamenti.

1.1 Sottoinsieme

> - $\subset$ indica un sottoinsieme (quello che precedentemente era definito come $\subseteq$)
> - $\subsetneq$ indica un sottoinsieme proprio (quello che precedentemente era definito come $\subset$)

1.2 Unione disgiunta

$$A = \{ a, b, c \}$$
$$B = \{ x, b, z \}$$
$$A \coprod B = \{ a, b_A, c, x, b_B, z \}$$

Gli elementi doppi vengono considerati due volte.

1.3 Complemento

$$B \setminus A = \{ x \in B : x \notin A \}$$

1.4 Prodotto cartesiano

$$A \times B = \{ (x, y) : x \in A, y \in B \}$$
$$B \times A = \{ (x, y) : x \in B, y \in A \}$$

> Notare che le coppie vengono denotate da parentesi tonde, e non angolate.

| **Oss:** supponendo $x_0 \neq y_0$, si noti che $(x_0, y_0) \neq (y_0, x_0)$.

1.4.1 Prodotto cartesiano di tre insiemi

$$A = \{ 1, 2, 3 \}$$
$$B = \{ 4, 5, 6 \}$$
$$C = \{ 8, 9 \}$$

$$A \times B = \{ (1,4), (1,5), (1,6), (2,4), (2,5), \dots \}$$
$$(A \times B) \times C = \{ \big((1,4),8\big), \big((1,4),9\big), \big((1,5),8\big), \big((1,5),9\big), \dots \}$$
$$A \times (B \times C) = \{ \big(1,(4,8)\big), \big(1,(4,9)\big), \big(1,(5,8)\big), \big(1,(5,9)\big), \dots \}$$
$$A \times B \times C = \{ \big(1,4,8\big), \big(1,4,9\big), \big(1,5,8\big), \big(1,5,9\big), \dots \}$$

2 Funzioni

Una funzione è una corrispondenza tra un elemento di un insieme ad un elemento di un altro insieme.

> Notare che le funzioni non vengono considerate insiemi, a differenza di fondamenti.

Due funzioni $f : A \to B, g : C \to D$ sono uguali ($f = g$) sse

1. $A = C, B = D$
2. $f(x) = g(x), \forall x \in A$

$f(x)$ viene chiamata immagine di x tramite f e $g(x)$ immagine di x tramite g.

2.1 Notazione

$$f : A \to B$$

- A è il **dominio** di f
- B è il **codominio** di f
- Sia $S \subset A$, allora $f(S)$ è l'**immagine di S tramite f**

$$f(S) = \{ b \in B : \exists a \in S \text{ con } f(a) = b \}$$

Ovvero $f(S)$ è l'insieme che contiene tutte le immagini degli elementi di S tramite f. Se si restringe il dominio di f da A ad S, si crea una nuova funzione $f|_S$.

> **Attenzione:** $\subset$ è solo un'inclusione insiemistica. (Più avanti verranno introdotti gli spazi vettoriali).

L'immagine di $f = f(A)$. Non bisogna confondere l'immagine di una funzione con il suo codominio, perché il codominio potrebbe essere più grande della sua immagine.

- Sia $R \subset B$, allora $f^{-1}(R)$ è la **controimmagine di R tramite f**

$$f^{-1}(R) = \{ a \in A : f(a) \in R \}$$

- f è **iniettiva** se $a_1 \neq a_2 \in A$, allora $f(a_1) \neq f(a_2)$
- f è **suriettiva** se $\forall b \in B, \exists a_b \in A : f(a_b) = b$ ($Imm(f) := f(A)$ deve essere uguale a B)

> **Oss:** affinché $f : A \to B$ sia una funzione deve avvenire:
>
> 1. $\forall x \in A, \exists f(x) \in B$
> 2. $f(x)$ è un solo elemento di B

- f è **biiettiva** (o **biunivoca**) se è sia iniettiva che suriettiva
- Siano $f : A \to B, g : B \to D$ due funzioni, $(g \circ f)(x) = g(f(x))$ (**composizione**)

3 Campi

> **Def:** un **campo** è un insieme dotato di due operazioni $(+, \cdot)$. Deve avere tre proprietà:
>
> 1. $(K, +)$ è un gruppo abeliano
>
>   - $+ : K \times K \to K$ *(l'operazione non esce dal gruppo)*
>   - $a + (b + c) = (a + b) + c \qquad \forall a, b, c \in K$ *(proprietà associativa)*
>   - $a + 0 = 0 + a = a \qquad \forall a \in K$ *(esistenza del neutro)*
>   - $\forall a \in K \quad \exists -a \in K$ t.c. $-a + a = a + (-a) = 0$ *(esistenza dell'opposto)*
>   - $a + b = b + a \qquad \forall a, b \in K$ *(proprietà commutativa)*

2. $(K \setminus \{0\}, \cdot)$ è un gruppo abeliano

   - $\cdot : K \times K \to K$ *(l'operazione non esce dal gruppo)*
   - $a \cdot (b \cdot c) = (a \cdot b) \cdot c \qquad \forall\, a, b, c \in K$ *(proprietà associativa)*
   - $a \cdot 1 = 1 \cdot a = a \qquad \forall\, a \in K$ *(esistenza del neutro)*
   - $\forall\, a \in K \setminus \{0\} \quad \exists a^{-1} = \frac{1}{a} \in K \setminus \{0\}$ t.c. $a \cdot a^{-1} = a^{-1} \cdot a = 1$ *(esistenza dell'opposto)*
   - $a \cdot b = b \cdot a \qquad \forall\, a, b \in K$ *(proprietà commutativa)*

3. Il prodotto è distributivo rispetto alla somma: $a \cdot (b + c) = (a \cdot b) + (a \cdot c) \quad \forall\, a, b, c \in K$

4 Spazi vettoriali

Siano V un **insieme** e K un **campo** (per es. $\mathbb{Q}, \mathbb{R}$).

> Attenzione a non confondere i due insiemi. Anche se sono lo stesso o uno è sottoinsieme dell'altro, rimangono due insiemi distinti.

> Gli elementi di V si chiamano **vettori**, mentre gli elementi di K si chiamano **scalari**.

Def: V è uno **spazio vettoriale su un campo** K se esistono due operazioni su V:

1. "+" $: V \times V \to V \qquad (\vec{v}_1, \vec{v}_2) \mapsto \vec{v}_1 + \vec{v}_2$

Con proprietà:

- $(\vec{v}_1 + \vec{v}_2) + \vec{v}_3 = \vec{v}_1 + (\vec{v}_2 + \vec{v}_3)$ *(associatività)*
- $\exists \vec{0} \in V : \vec{0} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{0} = \vec{v} \quad \forall \vec{v} \in V$ *(esistenza dell'elemento neutro)*
- $\forall \vec{v} \in V, \exists \vec{w} \in V : \vec{v} + \vec{w} = \vec{w} + \vec{v} = \vec{0}$ *(esistenza degli opposti)*
- $\vec{v}_1 + \vec{v}_2 = \vec{v}_2 + \vec{v}_1, \forall \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$ *(commutatività)*

> Ciò vuol dire che $(V, +)$ è un gruppo abeliano.

2. "$\cdot$" $: K \times V \to V \qquad (\alpha, \vec{v}) \mapsto \alpha \cdot \vec{v}$ *(prodotto per scalare)*

Attenzione: l'operazione $\vec{v} \cdot \alpha$ non è definita.

Con proprietà:

- $(\lambda_1 \underset{K}{+} \lambda_2) \underset{V}{\cdot} \vec{v} = \lambda_1 \underset{V}{\cdot} \vec{v} \underset{V}{+} \lambda_2 \underset{V}{\cdot} \vec{v} \quad \forall \lambda_1, \lambda_2 \in K, \vec{v} \in V$ *(distributività)*
- $\lambda \underset{V}{\cdot} (\vec{v}_1 \underset{V}{+} \vec{v}_2) = \lambda \underset{V}{\cdot} \vec{v}_1 \underset{V}{+} \lambda \underset{V}{\cdot} \vec{v}_2 \quad \forall \lambda \in K, \vec{v}_1, \vec{v}_2 \in V$
- $(\lambda_1 \underset{K}{\cdot} \lambda_2) \underset{V}{\cdot} \vec{v} = \lambda_1 \underset{V}{\cdot} (\lambda_2 \underset{V}{\cdot} \vec{v}) \quad \forall \lambda_1, \lambda_2 \in K, \vec{v} \in V$
- $1_K \underset{V}{\cdot} \vec{v} = \vec{v} \quad \forall \vec{v} \in V$

Oss: V (come ogni altro spazio vettoriale) non ha un suo prodotto interno, cioè non esiste un vettore "$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2$".

Queste proprietà ne implicano altre (corollari). Si può dimostrare che, se V è uno spazio vettoriale su K, allora:

- $0 \underset{V}{\cdot} \vec{v} = \vec{0} \qquad \forall \vec{v} \in V$
- $\lambda \underset{V}{\cdot} \vec{0} = \vec{0} \qquad \forall \lambda \in K$
- $-1 \underset{V}{\cdot} \vec{v} = -\vec{v} \qquad \forall \vec{v} \in V$ (in questo caso $-1 \in K$ è l'elemento opposto dell'identità moltiplicativa del campo K)

Es 1:

$$V = \mathbb{R}^n = \mathbb{R} \times \overset{n}{\dots} \times \mathbb{R}$$

$$K = \mathbb{R}$$

Dotiamo $\mathbb{R}^n$ di una struttura di spazio vettoriale su K.

La **somma** è definita come:

$$+ : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$$

$$\Big((x_1, x_2, \dots, x_n), (y_1, y_2, \dots, y_n) \Big) \mapsto (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n)$$

- $\vec{0} = (0, 0, \dots, 0)$ *(vettore nullo, elemento neutro additivo)*
- $\vec{v} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$
- $-\vec{v} = (-x_1, -x_2, \dots, -x_n)$

La **moltiplicazione per scalare** è definita come:

$$\cdot : K \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$$
$$\big(\alpha, (x_1, x_2, \dots, x_n)\big) \mapsto (\alpha \cdot x_1, \alpha x_2, \dots, \alpha x_n)$$

Es 2:

$$\begin{aligned} V = \mathbb{R}_{[x]} &= \{ \text{ polinomi in } x \text{ a coeff reali } \} \\ &= \{ \lambda_0 + \lambda_1 x + \lambda_2 x^2 + \dots + \lambda_h x^h : \lambda_i \in \mathbb{R}, h \in \mathbb{N} \} \\ &= \left\{ \sum_{i=0}^{h} \lambda_i x^i : \lambda_i \in \mathbb{R}, h \in \mathbb{N} \right\} \end{aligned}$$

- Dati $p(x), q(x)$ polinomi in x:

$$\begin{aligned} p(x) + q(x) &= \sum_{i=0}^{h} \alpha_i x^i + \sum_{j=0}^{l} \beta_j x^j \\ &= \sum_{u=0}^{\max(l,h)} (\alpha_u + \beta_u) \cdot x^u \end{aligned}$$

- $0(x) = 0 \in \mathbb{R}$ *(polinomio nullo, di grado 0)*
- $-p(x) = \sum_{i=0}^{h} -\alpha_i \cdot x^i$
- $\lambda \cdot p(x) = \sum_{i=0}^{h} \lambda \cdot \alpha_i \cdot x^i$

Es 3:

Sia $V = \{ \text{ funzioni } : I = [a, b] \to \mathbb{R} \}$. Dotiamo V di una struttura di spazio vettoriale su $\mathbb{R}$.

La somma è definita come

$$+ : V \times V \to V$$
$$\big(f : I \to \mathbb{R}, g : I \to \mathbb{R}\big) \mapsto \text{“}f + g\text{”} : I \to \mathbb{R}$$

In questo caso $f + g$ è definito come

$$x \mapsto f(x) + g(x)$$

Il prodotto viene definito come

$$\cdot : \mathbb{R} \times V \to V$$
$$\left(\lambda, f : I \to \mathbb{R}\right) \mapsto \text{“}f \cdot g\text{”} : I \to \mathbb{R}$$
$$x \mapsto \lambda \cdot f(x)$$

4.1 Sottospazi vettoriali

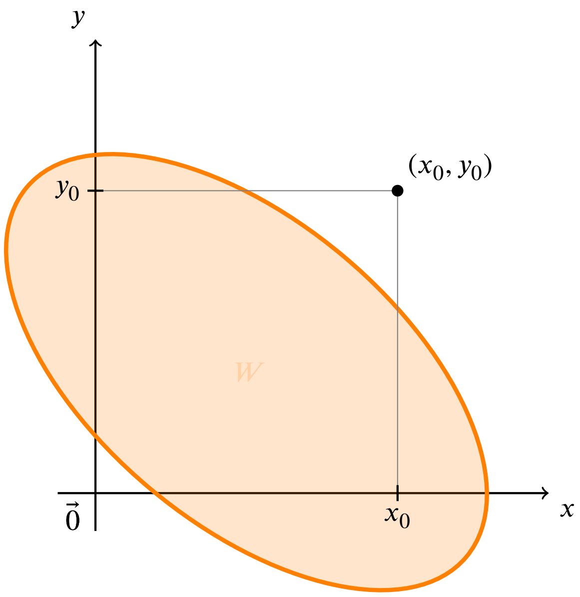
Def: sia V uno spazio vettoriale su K, e $W \subset V$. Diremo che W è un **sottospazio vettoriale di V** se:

1. $\vec{w}_1 \underset{V}{+} \vec{w}_2 \in W \qquad \forall\, \vec{w}_1, \vec{w}_2 \in W$
2. $\lambda \underset{V}{\cdot} \vec{w} \in W \qquad \forall\, \lambda \in K, \vec{w} \in W$

In tal caso denoteremo la relazione tra W e V come $W < V$.

Oss: se $W < V$, allora W è lui stesso uno spazio vettoriale.

Es 1: $V = \mathbb{R}^2 \ni (x_0, y_0)$

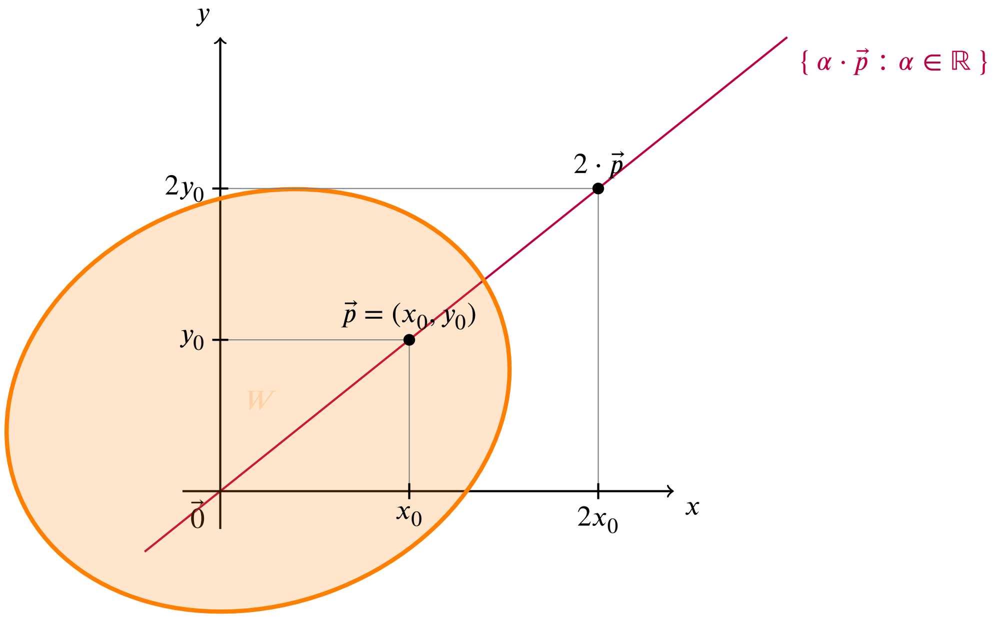


Sia $\lambda = 0$. Per la proprietà 2., $\lambda \underset{V}{\cdot} \vec{w} \in W$, ma in questo caso $0 \underset{V}{\cdot} \vec{w} = \vec{0} \notin W$.

Dunque W non può essere un sottospazio vettoriale di V.

Ciò non vuol dire che non si possa mettere una struttura di uno spazio vettoriale su W, ma essa non sarà quella ereditata da V.

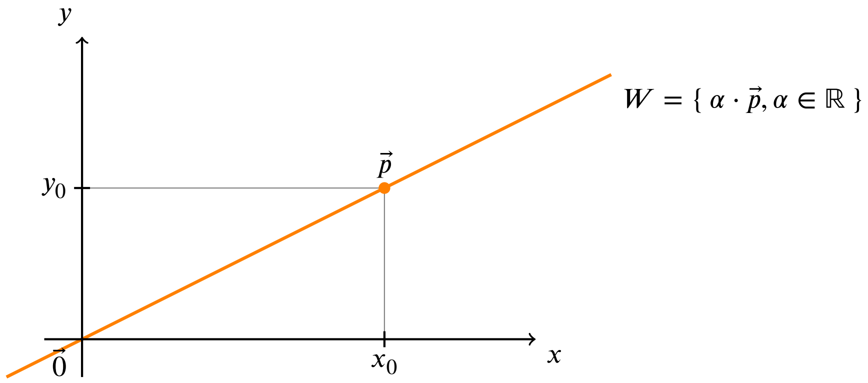
Es 2: $V = \mathbb{R}^2 \ni \vec{p} = (x_0, y_0)$



Per la proprietà 2. $\lambda \cdot \vec{p} \in W \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$. Sia $\lambda = 2$, $\lambda \cdot \vec{p}$ diventa $2 \cdot \vec{p} = (2x_0, 2y_0)$. Si può notare che $2 \cdot \vec{p} \notin W$.

Dunque W non è un sottospazio vettoriale di V.

Es 3: $V = \mathbb{R}^2 \ni \vec{p} = (x_0, y_0)$



W è un sottospazio vettoriale di $V = \mathbb{R}^2$ perché vengono soddisfatte le due condizioni:

1. $\alpha_1 \cdot \vec{p} + \alpha_2 \cdot \vec{p} \overset{?}{\in} W$. Questo si può riscrivere raccogliendo come $(\alpha_1 + \alpha_2) \cdot \vec{p} \in W$ ed è dimostrato perché la somma di scalari è uno scalare
2. Verificata banalmente

Oss: in alternativa alle due proprietà del sottospazio vettoriale (dalla definizione), possiamo controllare che $W \subset V$, con V sp. vett. su campo K, sia un sottospazio vett. verificando che $\forall\, \alpha, \beta \in K,\ \forall\, \vec{w}_1, \vec{w}_2 \in W$ si abbia $\alpha\vec{w}_1 + \beta\vec{w}_2 \in W$.

Quali sono tutti i sottospazi di $\mathbb{R}^2$?

- $\{\, \vec{0}\, \}$
- $\{\, \alpha \cdot \vec{p}, \alpha \in \mathbb{R}\, \}$ *(rette passanti per l'origine)*
- $\mathbb{R}^2$

Oss: ogni sp. vett. V ammette almeno due sottosp. vett. cioè $\{\, \vec{0}\, \}$ e V stesso.

Domanda cruciale: dato $S \subset V$ (sottoinsieme di uno spazio vettoriale), esiste il "più piccolo sottospazio vettoriale di V che contiene S"? La risposta è sì.

Def: $\langle S \rangle < V$ denoterà il più piccolo sottospazio di V che contiene S. Esso si chiama **sottospazio vettoriale generato da** S.

Si dimostra che

$$\langle S \rangle = \left\{ \sum_{i=1}^{n} \lambda_i z_i \,:\, \lambda_i \in \mathbb{R}, z_i \in S, n \in \mathbb{N} \right\}$$

Quindi $\langle S \rangle$ è l'insieme delle combinazioni lineari dei vettori $\{\, z_1, z_2, \dots, z_n\, \}$ con i coefficienti $\{\, \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\, \}$ per ogni $n \in \mathbb{N}$ e tutti i vettori in S.

Oss: $S \subset \langle S \rangle$

4.2 Vettori linearmente dipendenti

Def: sia $S < V$ spazio vettoriale.

I vettori di S sono detti **linearmente dipendenti** se $\exists\, \vec{w} \in S$ e vettori $\vec{z}_1, \dots, \vec{z}_h \in S$ con $\lambda_1, \dots, \lambda_h$ tali che $\vec{w} = \sum_{i=1}^{h} \lambda_i z_i$.

S sono **linearmente indipendenti** se non sono dipendenti.

Se $W < V$, allora $\langle W \rangle = W$.

Lemma: $S \subset V$ sp. vett.. Allora S è un insieme di vettori **linearmente indipendenti** se e solo se

$$\sum_{i=1}^{n} \lambda_i \vec{z}_i = \vec{0} \implies \mathbb{R} \ni \lambda_i = 0, \forall\, i$$

Ciò deve valere $\forall\, n \in \mathbb{N}$ e $\{\, \vec{z}_i \,\} \subset S$ ($\{\, z_i \,\} \neq \{\, \vec{0} \,\}$).

Dim:

$$A \implies B$$

$$\neg A \Longleftarrow \neg B$$

$S \subset V$ è un insieme di vettori lin. indip.. Vogliamo dimostrare che, se $\{\, \vec{z}_i \,\} \subset S$ e $\sum_{i=1}^{n} \lambda_i \vec{z}_i = \vec{0}$, allora $\lambda_i = 0, \forall\, i$.

Supponiamo che $\exists \lambda_h \neq 0 \,:\, \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \vec{z}_i = \vec{0}$.

$$\lambda_h \vec{z}_h = -\sum_{j \neq h} x_j \vec{z}_j$$

$$\lambda_h^{-1} \lambda_h \vec{z}_h = \lambda_h^{-1} \cdot \sum_{j \neq h} \lambda_j \vec{z}_j$$

$$\vec{z}_h = \sum_{j \neq h} (-\lambda_h^{-1} \lambda_j) \cdot \vec{z}_j$$

Questo implica che S è un insieme di vettori linearmente dipendenti.

$$B \implies A$$

$$\neg B \Longleftarrow \neg A$$

Supponiamo che $\sum_{i=1}^{n} \lambda_i \vec{z}_i = \vec{0} \implies \lambda_i = 0 \,\forall\, i$, dimostriamo che S è un insieme di vettori linearmente indipendenti.

Supponiamo che S sia un insieme di vettori lin. dip. $\implies \exists\, \vec{z}_c \in S$ e $\vec{z}_1, \dots, \vec{z}_n \subset S$ tali che $\vec{z}_c = \sum_{j=1}^{m} \lambda_j \vec{z}_j, \quad \vec{z}_j \neq \vec{z}_c \,\forall\, j$.

$$\vec{0} = -\vec{z}_c + \sum_{j=1}^{m} \lambda_j \vec{z}_j$$

Tale combinazione lineare mi nega B.

5 Basi

Sia $W < V$. Per comunicare uno spazio vettoriale ci sono due modi:

1. Siccome $W \subset V$, $W = \{ \dots \}$
2. Sfrutto il fatto che $W < V$ e quindi $\exists\, S \subset V : \langle S \rangle = W$

Per il punto 2. bisogna "ottimizzare" S. Ovvero trovare il più piccolo S che genera W. La minimalità è equivalente a $W \neq \langle S - \vec{v} \rangle$, $\forall\, \vec{v} \in S$.

Def: sia V uno spazio vettoriale. Un insieme ordinato $B = \{ \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n \}$ di vettori di V si dice **base di V** se ogni vettore $\vec{v}$ di V si scrive in uno e un solo modo come combinazione lineare

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^{n} a_i \cdot \vec{v}_i$$

con $\vec{v}_i \in B$.

Gli scalari a vengono chiamate **coordinate**.

Teo: le seguenti affermazioni sono equivalenti:

1. $S = \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n \} \subset V$ è una **base** di V
2. S è un **sistema di generatori** per V (cioè $\langle S \rangle = V$) e i vettori di S sono linearmente indipendenti
3. $\langle S \rangle = V$ e $\forall \vec{v} \in V$, $\exists!\ \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \vec{v}_i = \vec{v}, \quad \{ \vec{v}_i \} \subset S$
4. S è un insieme minimale di generatori di V
5. S è un insieme massimale di vettori linearmente indipendenti di V

Corollario: ogni spazio vettoriale che ammette un sistema finito di generatori ammette una base.

Es 1: $V = \mathbb{R}^n \ni (x_1, x_2, \dots, x_n), x_i \in \mathbb{R}$.

Base canonica:

$$\{ (1, 0, \dots, 0), (0, 1, 0, \dots, 0), \underset{\text{n volte}}{\dots}, (0, 0, \dots, 0, 1) \}$$

Verifichiamo che è una base usando il punto *3.* del teorema.

Sia $\vec{v} = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$, verifichiamo che $\vec{v} \in \langle S \rangle$, cioè che $\exists\, \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R} : \vec{v} = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \cdot (0, \dots, \overset{i}{1}, \dots, 0)$.

$$\begin{aligned}(x_1, \dots, x_n) &= \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \cdot (0, \dots, \overset{i}{1}, \dots, 0) \\ &= \sum_{i=1}^{n} (0, \dots, 0, \overset{i}{\lambda_i}, 0, \dots, 0) \\ &= (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)\end{aligned}$$

L'eguaglianza è verificata se $\lambda_i = x_i, \forall\, i$.

In conclusione $\{ \vec{e}_i = (0, \dots, \overset{i}{1}, \dots, 0) \}$ sono generatori per $\mathbb{R}^n$, ma anche una base.

Es 2: $V = \mathbb{R}[x] \ni \sum_{i=0}^{n} a_i x^i, \quad n \in \mathbb{N}$.

$\sum_{i=0}^{n} a_i x^i$ è combinazione lineare di $\{ 1, x, x^2, \dots, x^n \}$ con coefficienti $\{ a_0, a_1, a_2, \dots, a_n \}$.

Un insieme di generatori di $\mathbb{R}[x]$ è $\{ 1, x, x^2, \dots \} = \{ x^i, i \in \mathbb{N} \}$, che è anche una base.

Teorema di estensione ad una base: V spazio vettoriale.

Siano $I = \{ \vec{v}_1, \dots, \vec{v}_h \}$ vettori linearmente indipendenti $\subset V$ e $G = \{ \vec{w}_1, \dots, \vec{w}_m \}$ generatori di V.

Allora $\exists\, G' \subset G : I \cup G'$ è una base di V.

Teo: con le notazione del teo precedente

$$\#(I) \leq \#(G)$$

Corollario: supponiamo che V ammetta un sistema di generatori finito. Allora ogni base di V ha lo stesso numero di elementi.

Def: sia V sp. vett. che ammette un sistema di generatori finito. La **dimensione** di V è il numero di vettori di una sua base qualunque *(hanno tutte lo stesso numero di elementi)*.

Corollario: $\dim(V) = n \implies n$ vettori linearmente indipendenti di V sono anche generatori. Questo implica anche che n generatori di V sono linearmente indipendenti.

Esercizio:

$$S = \{ (1,0,2), (0,1,-1), (1,2,0) \} \subset \mathbb{R}^3$$

Ottenere una base da S.

Notazione: V sp. vett. e $W, Z < V$.

- $W \cap Z < V$
- $W \cup Z \subset V$ *(solo sottoinsieme)*
- $\langle W \cup Z \rangle = W + Z$ *(abuso di simbologia, si usa solo a denotare l'unione)*

Teorema di Grassmann: sia V sp. vett. di dim. finita. Allora, conta la notazione precedente:

$$\dim(W + Z) = \dim(W) + \dim(Z) - \dim(W \cap Z)$$

6 Matrici

Per rappresentare i coefficienti di un sistema di equazioni lineari è possibile utilizzare una matrice.

$$\begin{cases} x + 2y - z = 2 \\ \quad -y + z = 3 \end{cases} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Def: una matrice $k \times n$ *(righe per colonne)* è un elemento di $\mathbb{R}^n \times \overset{k}{\ldots} \times \mathbb{R}^n$ oppure $\mathbb{R}^k \times \overset{n}{\ldots} \times \mathbb{R}^k$ (che equivale a $\mathbb{R}^{k \cdot n}$).
In entrambi i casi le matrici sono elementi di uno spazio vettoriale. Tali spazi vettoriali sono gli insiemi di matrici $k \times n$, k fissato e n fissato.

L'addizione tra matrici è definita come

$$\underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1} & a_{k2} & \dots & a_{kn} \end{pmatrix}}_{A=(a_{ij})} + \underbrace{\begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \dots & b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{k1} & b_{k2} & \dots & b_{kn} \end{pmatrix}}_{B=(b_{ij})} = \underbrace{\begin{pmatrix} a_{11}+b_{11} & a_{12}+b_{12} & \dots & a_{1n}+b_{1n} \\ a_{21}+b_{21} & a_{22}+b_{22} & \dots & a_{2n}+b_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1}+b_{k1} & a_{k2}+b_{k2} & \dots & a_{kn}+b_{kn} \end{pmatrix}}_{A+B=(a_{ij}+b_{ij})}$$

La moltiplicazione tra scalare e matrice come

$$\lambda \cdot (a_{ij}) = (\lambda \cdot a_{ij})$$

Sia $M(k,n) = \{$ matrici reali $k \times n$ $\}$ sp. vett.. La sua base canonica è

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \right\}$$

e la sua dimensione è $k \cdot n$.

6.1 Operazione di trasposizione

Def: l'**operazione di trasposizione** è una funzione $M(k,n) \to M(n,k)$ che associa una matrice con la sua "specchiata" rispetto alla diagonale:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1} & a_{k2} & \dots & a_{kn} \end{pmatrix}}_{A} \mapsto \underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{k1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{k2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{kn} \end{pmatrix}}_{A',T(A)}$$

Abuso di notazione:

$$\begin{pmatrix}1\\2\\0\end{pmatrix} + (-1,3,2) = \begin{pmatrix}0\\5\\2\end{pmatrix} = (0,5,2)$$

6.2 Prodotto di matrici

> In questo caso non vale l'abuso di notazione sopra definito.

$A \cdot B$ è definita quando A è $k \times n$ e B è $n \times h$. In tal caso $A \cdot B$ è $k \times h$.

Def: $A \cdot B = (c_{ij})$ (con $A = (a_{cd})$ e $B = (b_{xy})$) dove $c_{ij} = \sum_{u=1}^{n} a_{iu} \cdot b_{uj}$.

> #todo-uni Fare il disegnino dell'operazione…

Il prodotto di matrici non è commutativo, anche se è definito.

Oss: consideriamo $M(n,n)$. $M(n,n)(+,\cdot)$ non è un campo (il $\cdot$ non è commutativo), non è un corpo (perché non esistono gli inversi di tutte le matrici $\neq \vec{0}$).
Identità moltiplicativa è la seguente matrice

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

Def: $B \in M(n,n)$ è invertibile se e solo se $\exists\, C \in M(n,n) : C \cdot B = B \cdot C = Id_n$.

7 Sistemi di equazioni lineari

Un equazione lineare è una serie di simboli

$$a_1 \cdot x_1 + a_2 \cdot x_2 + \dots + a_n \cdot x_n = b \qquad b, a_i \in \mathbb{R}$$

Un sistema di equazioni è

$$\begin{cases} a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + \cdots + a_{1n} \cdot x_n = b_1 \\ a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + \cdots + a_{2n} \cdot x_n = b_2 \\ \qquad \vdots \qquad\qquad\qquad \vdots \\ a_{k1} \cdot x_1 + a_{k2} \cdot x_2 + \cdots + a_{kn} \cdot x_n = b_k \end{cases}$$

con b e a fissati e x variabili.

Ad un sistema di equazioni si possono associare due matrici:

- **Matrice completa**:

$$A|\vec{b} = \left(\begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ c_{k1} & c_{k2} & \dots & a_{kn} & b_n \end{array}\right)$$

- **Matrice incompleta**: A stessa

Riscriviamo A in “forma matriciale”:

$$A \cdot \vec{x} = \vec{b} \qquad \text{dove } \vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

Oss: supponiamo che A sia una matrice invertibile. Questo implica che A sia quadrata. Moltiplicando a sinistra entrambi i membri per A^{-1} otteniamo $A^{-1} \cdot A \cdot \vec{x} = A^{-1} \cdot \vec{b} \iff Id_m \cdot \vec{x} = A^{-1} \cdot \vec{b} \iff \vec{x} = A^{-1} \cdot \vec{b}$.
Concludiamo che $A^{-1} \cdot \vec{b}$ è l’unica soluzione del sistema.

Proposizione: sia $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ un sistema di equazioni lineari. Se A è invertibile esso ammette come unica soluzione $A^{-1} \cdot \vec{b}$.

Teorema di Rouchè-Capelli:

1. Il sistema $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ ammette almeno una soluzione se e solo se $\text{rango}(A) = \text{rango}(A|\vec{b})$.
2. Supponiamo che il sistema ammetta soluzioni, allora l’insieme V di tutte le solu-

zioni è

$$\vec{c} + W = \{ \vec{c} + \vec{w} : \vec{w} \in W \}$$

dove $\vec{c}$ è una soluzione qualsiasi di $A \cdot \vec{x} = \vec{b}$ e W è il sottospazio vettoriale di $\mathbb{R}^n$, con n il numero di incognite di A *(colonne)*, dato dalle soluzioni del sistema $A \cdot \vec{x} = \vec{0}$.
Inoltre $\dim(W) = n - \text{rango}(A) = n - \text{rango}(A|\vec{b})$.

7.1 Rango di matrici

Def: sia A una matrice in $M(n, k)$.
Il **rango di A** è indifferentemente:

- La dimensione di $\langle$ vettori riga di $A\rangle$
- Il **massimo** numero di righe linearmente indipendenti di A
- La dimensione di $\langle$ vettori colonna di $A\rangle$
- Il **massimo** numero di colonne linearmente indipendenti di A

Inoltre

$$\text{Rg}(A) \leq \min \{ n, k \}$$

Def: una matrice $A \in M(n, k)$ è detta **a scala** se il numero di zeri a sinistra nell'n-esima riga $\vec{r}_i$ è strettamente maggiore del numero di zeri a sinistra della riga $\vec{r}_{i-1}$, $\forall\, i \geq 2$.

> Se il numero di zeri è già al massimo *(una riga solo di zeri)*, allora "strettamente" non vale più.

Secondo un teorema è possibile portare ogni matrice in forma a scala tramite un numero finito di trasformazioni elementari sulle righe, cioè:

1. Scambio di posizione di due righe ($\vec{r}_i \leftrightarrow \vec{r}_j$)
2. Moltiplicazione di una riga per uno scalare non nullo ($\vec{r}_i \to \lambda\vec{r}_i$)
3. Rimpiazzamento di una riga con la somma tra quella stessa riga e un'altra riga moltiplicata per un qualsiasi scalare ($\vec{r}_i \to \vec{r}_i + \lambda\vec{r}_j$)

Oss: se una matrice è a scala, il suo rango coincide al numero di righe non (identicamente) nulle.

