

V spazio vett. $B = \{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ base

$\underline{w} \in V$ $\underline{w} \longleftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ coordinate di \underline{w} nelle base B

ovvero $\underline{w} = x_1 \underline{v}_1 + \dots + x_n \underline{v}_n$ (unica scrittura)

Cambiamento di BASE

Siano $B = \{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ e

$$B' = \{\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_n\}$$

due basi di uno spazio vettoriale V

$\underline{u} \in V$

$\underline{u} \longleftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \underline{x}$ coordinate di \underline{u} nella base B

$\underline{u} \longleftrightarrow \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \underline{y}$ coordinate di \underline{u} nella base B'

Che relazione c'è tra \underline{x} e \underline{y} ?

$$x_1 \underline{v}_1 + \dots + x_n \underline{v}_n = \underline{u} = y_1 \underline{w}_1 + \dots + y_n \underline{w}_n$$

(*)

Poiché $\{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ è una base di $\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_n \in V$

$$\underline{w}_1 = q_{11} \underline{v}_1 + q_{21} \underline{v}_2 + \dots + q_{n1} \underline{v}_n$$

$$\underline{w}_2 = q_{12} \underline{v}_1 + q_{22} \underline{v}_2 + \dots + q_{n2} \underline{v}_n$$

(**)

⋮

$$\underline{w}_n = q_{1n} \underline{v}_1 + q_{2n} \underline{v}_2 + \dots + q_{nn} \underline{v}_n$$

(scrittura è unica)

Sostituiamo (**) in (*)

$$x_1 \underline{v}_1 + \dots + x_n \underline{v}_n = \underline{u} = y_1 \underline{w}_1 + \dots + y_n \underline{w}_n =$$

$$= y_1 (q_{11} \underline{v}_1 + q_{21} \underline{v}_2 + \dots + q_{n1} \underline{v}_n) + \dots$$

$$+ y_n (q_{1n} \underline{v}_1 + q_{2n} \underline{v}_2 + \dots + q_{nn} \underline{v}_n)$$

$$\begin{aligned}
 &= y_1 Q_{11} \underline{v}_1 + y_1 Q_{21} \underline{v}_2 + \dots + y_1 Q_{n1} \underline{v}_n + \\
 &\quad \dots + y_n Q_{1n} \underline{v}_1 + y_n Q_{2n} \underline{v}_2 + \dots + y_n Q_{nn} \underline{v}_n \\
 &= (y_1 Q_{11} + \dots + y_n Q_{1n}) \underline{v}_1 + (y_1 Q_{21} + \dots + y_n Q_{2n}) \underline{v}_2 \\
 &\quad + \dots + (y_1 Q_{n1} + \dots + y_n Q_{nn}) \underline{v}_n
 \end{aligned}$$

\Rightarrow

$$\begin{aligned}
 &[x_1 - (y_1 Q_{11} + \dots + y_n Q_{1n})] \underline{v}_1 + \dots + \\
 &+ [x_n - (y_1 Q_{n1} + \dots + y_n Q_{nn})] \underline{v}_n = \underline{0}
 \end{aligned}$$

$\{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ sono lin. indip.

\Rightarrow

$$\begin{cases} x_1 - (y_1 Q_{11} + \dots + y_n Q_{1n}) = 0 \\ \vdots \\ x_n - (y_1 Q_{n1} + \dots + y_n Q_{nn}) = 0 \end{cases}$$

ovvero

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 = y_1 q_{11} + \dots + y_n q_{1n} \\ \vdots \\ x_n = y_1 q_{n1} + \dots + y_n q_{nn} \end{array} \right.$$

$$\left(\begin{array}{c} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{array} \right) = \left(\begin{array}{cccc} q_{11} & q_{12} & \dots & q_{1n} \\ \vdots & & & \\ q_{n1} & q_{n2} & & q_{nn} \end{array} \right) \left(\begin{array}{c} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{array} \right)$$

OSS: le matrice sono le coord. di \underline{w}_2 nelle base B

$$A := \left(\begin{array}{c|c|c|c} q_{11} & q_{12} & \dots & q_{1n} \\ \hline q_{n1} & q_{n2} & \dots & q_{nn} \end{array} \right)$$

sono le coordinate di \underline{w}_1 nelle base B

sono le coordinate di \underline{w}_n in f_B

(infatti $\underline{w}_1 = q_{11} \underline{v}_1 + \dots + q_{n1} \underline{v}_n$)

La matrice A si dice la matrice
di cambiamento di base delle base B'
della base B

$$\underline{x}_{\mathcal{B}} = A \cdot \underline{y}_{\mathcal{B}'}$$

Esempio: Sia $\mathcal{B} = \{\underline{e}_1, \underline{e}_2\}$ base canonica
di \mathbb{R}^2 . Sia $\mathcal{B}' = \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.

Verificare che \mathcal{B}' è una base di \mathbb{R}^2 ,
trovare la matrice di cambiamento di
base da \mathcal{B}' a \mathcal{B} .

Determinare le coordinate del vettore $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$
nella base \mathcal{B}' .

- B' è base:

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

EG

$$R_2 \rightarrow R_2 + R_1$$

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

$$2 \text{ pivot} = \dim \mathbb{R}^2$$

\Rightarrow è una base.

- matrice di cambiamento di base da B' a B :

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = (-1)\underline{e}_1 + (1) \cdot \underline{e}_2 \Rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ sono}$$

le coordinate nella base canonica B del
primo vettore della base B'

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 2\underline{e}_1 + 1 \cdot \underline{e}_2 \Rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ sono le}$$

coordinate nella base B del secondo
vettore della base B'

$A = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ è la matrice di cambiamento di base delle basi B' alle basi B

OSS: le coordinate di $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}_B$ nelle basi B' sono: $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}_{B'}$

[in una base $\{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ le coordinate di \underline{v}_1 sono $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$ perché $\underline{v}_1 = 1 \cdot \underline{v}_1 + \dots + 0 \cdot \underline{v}_n]$

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}_{B'} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}_B$$

[sono le coord.
in B]

- Determinare le coordinate di $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ nella base B'

Occorre determinare la matrice di cambiamento
di base delle basi B alla base B'
per farlo: dobbiamo determinare le
coordinate di $\{\underline{e}_1, \underline{e}_2\} = B$ nella base
 B' .

$$\underline{e}_1 = \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\underline{e}_2 = \gamma \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \delta \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$M = \begin{pmatrix} \alpha & \gamma \\ \beta & \delta \end{pmatrix} \leftarrow \begin{array}{l} \text{matrice di cambiamento} \\ \text{di base da } B \text{ a } B' \end{array}$$

$$\begin{cases} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\alpha + 2\beta \\ \alpha + \beta \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\gamma + 2\delta \\ \gamma + \delta \end{pmatrix} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -\alpha + 2\beta = 1 \\ \alpha + \beta = 0 \\ -\gamma + 2\delta = 0 \\ \gamma + \delta = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} -x + 2y = \dots \\ x + y = \dots \end{cases}$$

EG

$$\left(\begin{array}{cc|cc} -1 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right) \quad R_2 \rightarrow R_2 + R_1$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} -1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \end{array} \right) \quad R_1 \rightarrow R_1 - \frac{2}{3}R_2$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} -1 & 0 & 1/3 & -2/3 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \end{array} \right) \quad R_1 \rightarrow (-1) \cdot R_1$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 3 & 1 & 1 \end{array} \right) \quad R_2 \rightarrow \frac{1}{3} R_2$$

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 1 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{array} \right)$$

Pertanto $M = \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$

e dunque il vettore $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ha coordinate

in B' pari a

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix}_{B'}$$

OSS: Siano $B = \{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$

e $B' = \{\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_n\}$ basi di uno spazio vettoriale V .

Siano $A^{\leftarrow n \times n}$ la matrice di cambiamento di base da B a B' e $B^{\leftarrow n \times n}$ la matrice di cambiamento di base da B' a B .

Allora

$$A \cdot B = B \cdot A = I$$

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

In altri termini, A e B sono invertibili.

$$e \quad B = A^{-1} \quad (A = B^{-1})$$

dim (per $n=2$)

$$\{\underline{v}_1, \underline{v}_2\} = \mathcal{B} \quad \{\underline{w}_1, \underline{w}_2\} = \mathcal{B}'$$

$$\begin{cases} \underline{v}_1 = \alpha \underline{w}_1 + \beta \underline{w}_2 \\ \underline{v}_2 = \gamma \underline{w}_1 + \delta \underline{w}_2 \end{cases}$$

$$A = \begin{pmatrix} \alpha & \gamma \\ \beta & \delta \end{pmatrix}$$

comb. di base de
 \mathcal{B} e \mathcal{B}'

$$\begin{cases} \underline{w}_1 = a \underline{v}_1 + b \underline{v}_2 \\ \underline{w}_2 = c \underline{v}_1 + d \underline{v}_2 \end{cases}$$

$$B = \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix}$$

comb. di base
de \mathcal{B}' e \mathcal{B}

$a_1 v_1 + a_2 v_2$

$$\begin{aligned}
 \underline{N_1} &= \alpha \underline{w_1} + \beta \underline{w_2} = \alpha (\underline{a} \underline{v_1} + \underline{b} \underline{v_2}) + \\
 &\quad + \beta (\underline{c} \underline{v_1} + \underline{d} \underline{v_2}) = \\
 &= \alpha \underline{a} \underline{v_1} + \alpha \underline{b} \underline{v_2} + \beta \underline{c} \underline{v_1} + \beta \underline{d} \underline{v_2} = \\
 &= (\alpha \underline{a} + \beta \underline{c}) \underline{v_1} + (\alpha \underline{b} + \beta \underline{d}) \underline{v_2}
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \boxed{\begin{cases} \alpha \underline{a} + \beta \underline{c} = 1 \\ \alpha \underline{b} + \beta \underline{d} = 0 \end{cases}}$$

$$\begin{aligned}
 0 \cdot \underline{v_1} + 1 \cdot \underline{N_2} &= \underline{N_2} = \gamma \underline{w_1} + \delta \underline{w_2} = \\
 &= \gamma (\underline{a} \underline{v_1} + \underline{b} \underline{v_2}) + \delta (\underline{c} \underline{v_1} + \underline{d} \underline{v_2}) = \\
 &= (\gamma \underline{a} + \delta \underline{c}) \underline{v_1} + (\gamma \underline{b} + \delta \underline{d}) \underline{v_2}
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \boxed{\begin{cases} \gamma\alpha + \delta c = 0 \\ \gamma b + \delta d = 1 \end{cases}}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow BA &= \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \alpha & \gamma \\ \beta & \delta \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} a\alpha + c\beta & a\gamma + c\delta \\ b\alpha + d\beta & b\gamma + d\delta \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

similmente si verifica $AB = I$ ■

Esempio: Siano $\{1, x, x^2\} = B$

e $\{1+x, x+x^2, 1-x^2\} = B'$ base di

$\text{Pol}_{\leq 2}[\mathbb{x}]$.

- verificare che effettivamente B' è una base
- determinare le matrici di cambiamento di base da B a B' e da B' a B

B' a B

$$1+x = 1 \cdot 1 + 1 \cdot x + 0 \cdot x^2$$

quindi

$1+x$ ha coordinate $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_B$ nella base B

$$x+x^2 = 0 \cdot 1 + 1 \cdot x + 1 \cdot x^2$$

$$x+x^2 \longleftrightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_B$$

$$\begin{matrix} 1-x^2 \\ \parallel \\ 1 \cdot 1 + 0 \cdot x + (-1) \cdot x^2 \end{matrix} \longleftrightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}_B$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad EG$$

$$R_2 \rightarrow R_2 - R_1$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad R_3 \rightarrow R_3 - R_2$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} 2 \text{ pivot} \\ \dim \text{Pol}_{\leq 2}[x] = 3 \end{matrix}$$

NON è una base!

$$\mathcal{B}' = \left\{ 1+x, x+x^2, 1-x+x^2 \right\}$$

$$1+x \leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

$$x+x^2 \leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

$$1-x+x^2 \leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

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

EG

$$R_2 \rightarrow R_2 - R_1$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & \textcircled{1} & -2 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$R_3 \rightarrow R_3 - R_2$$

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

3 pivot \Rightarrow OK è
una base.

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

è la matrice di
cambiamento di base
delle base B' alla
base B

$B = A^{-1}$ è la matrice di cambiamento
di base da B a B' .

Come trovare A^{-1} :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

EG

$$R_2 \rightarrow R_2 - R_1$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$R_3 \rightarrow R_3 - R_2$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 1 & -1 & 1 \end{array} \right)$$

$$R_2 \rightarrow R_2 + \frac{2}{3} R_3$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 3 & 1 & -1 & 1 \end{array} \right)$$

$$R_1 \rightarrow R_1 - \frac{1}{3} R_3$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 3 & 1 & -1 & 1 \end{array} \right)$$

$$R_3 \rightarrow \frac{1}{3} R_3$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{array} \right)$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$