

Compito 12/7/21

$$\begin{aligned} f(u_1) &= (1, 0, 0, 0) \\ f(u_2) &= (h, 0, 2, 0) \\ f(u_3) &= (0, h-1, 0, h) \\ f(u_4) &= (0, 0, 0, h) \end{aligned}$$

$$h \in \mathbb{R}$$

$$f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$$

$$\begin{aligned} u_1 &= (1, 0, 0, 0) \\ u_2 &= (1, 0, 1, 0) \\ &\rightarrow u_3 = (0, 1, 0, 0) \\ u_4 &= (0, 0, 0, 1) \end{aligned}$$

- Studiare l'applicazione lineare f con le equ. cartesiane di $\text{Im} f$ e $\text{Ker} f$

→ Occorre la matrice (METODO STANDARD)

$$\begin{aligned} f(1, 0, 0, 0) &= (1, 0, 0, 0) \rightarrow f(e_1) = (1, 0, 0, 0) \leftarrow c_1 \\ f(1, 0, 1, 0) &= (h, 0, 2, 0) \rightarrow f(e_1) + f(e_3) = (h, 0, 2, 0) \\ f(0, 1, 0, 0) &= (0, h-1, 0, h) \rightarrow f(e_2) = (0, h-1, 0, h) \leftarrow c_2 \\ f(0, 0, 0, 1) &= (0, 0, 0, h) \rightarrow f(e_4) = (0, 0, 0, h) \leftarrow c_4 \end{aligned}$$

$$\rightarrow f(e_3) = (h, 0, 2, 0) - f(e_1) = (h, 0, 2, 0) - (1, 0, 0, 0) = (h-1, 0, 2, 0) \leftarrow c_3$$

$$M(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & h-1 & 0 \\ 0 & h-1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & h & 0 & h \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$$

Da qui possiamo pure ricavare la legge

$$f(x, y, z, t) = M(f) \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = (x + (h-1)z, (h-1)y, 2z, hy + ht)$$

Studio $\text{Im} f$ e $\text{Ker} f$

- Calcolare il rango con il calcolo del det. della 4×4 alla prima colonna

$$\det M(f) = 1 \cdot A_{11} + 0 \cdot A_{21} + 0 \cdot A_{31} + 0 \cdot A_{41} = A_{11} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 2 \quad (\neq 0)$$

$$= (-1)^2 \cdot \det \begin{pmatrix} h-1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ h & 0 & h \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} h-1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ h & 0 & h \end{pmatrix} = 2h(h-1)$$

$$\text{Pongo } \det M(f) \neq 0 \quad 2h(h-1) \neq 0 \rightarrow h \neq 0 \quad h \neq 1 \rightarrow g = 4$$

→ $\dim \text{Im} f = 4 \rightarrow \dim \text{Ker} f = 0 \rightarrow f$ è iniettiva e pura suriettiva
 → f è ISOMORF

Equ. cartesiane di

$\text{Im} f \equiv \mathbb{R}^4 \rightarrow \forall x, \forall y, \forall z, \forall t$ (non ci sono equ. cartesiane)

Equ. cartesiane di $\text{Ker} f$ sono banali

$$\text{Ker} f = \{0_{\mathbb{R}^4}\} \rightarrow x=0 \ y=0 \ z=0 \ t=0$$

$$\rightarrow x=y=z=t=0$$

• Togliamo una condizione

$$\boxed{p=0}$$

$$M(f) = \begin{pmatrix} c_1 & c_2 & c_3 & \\ 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{aligned} g=3 \quad \dim \text{Im} f &= 3 \\ \dim \text{Ker} f &= 4-3=1 \end{aligned}$$

$$\text{BASE Im} f = \{c_1, c_2, c_3\}$$

Equazione cart. di Imf

stavo a si deve trovare

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 2 & 0 \\ x & y & z & t \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \det = 0$$

LAPLACE ALLA 4° COLONNA

$$\det = t \cdot A_{44} = t \cdot (-1)^{8} \cdot \det \begin{pmatrix} \text{tagliare} \\ 4^{\circ} \text{ riga} \\ 4^{\circ} \text{ colonne} \end{pmatrix}$$

$$= t \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix} = t(-2) = -2t = 0 \rightarrow \boxed{t=0}$$

P. EQU. CARTESIANA DI Imf E' $\boxed{t=0}$
 CALCOLIAMO IL $\text{Ker} f$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x-z=0 \\ -y=0 \\ 2z=0 \\ 0=0 \end{cases} \begin{cases} x=z \\ y=0 \\ z=0 \\ \forall t \end{cases} \begin{cases} x=0 \\ y=0 \\ z=0 \\ \forall t \end{cases}$$

$$\text{Ker} f = \{(0,0,0,t)\} \quad \text{BASE Ker} f = \{(0,0,0,1)\}$$

EQU. CARTESIANE DI Kerf sono: $x=0 \ y=0 \ z=0 \ \forall t$

• TOGLIAMO L'ALTRA CONDIZIONE $\boxed{p=1}$:

$$M(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad p=3 \quad \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} = -2 \neq 0$$

$$\dim \text{Im} f = 3 \rightarrow \dim \text{Ker} f = 1$$

$$\text{BASE Im} f = \{C_1, C_2, C_3\}$$

Equaz. cartesiane di Im f : $\begin{pmatrix} C_1 \rightarrow \\ C_2 \rightarrow \\ C_3 \rightarrow \\ x \ y \ z \ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ x & y & z & t \end{pmatrix}$

$\rightarrow \det = 0 \rightarrow \text{LAPLACE}$
 ALLA 1° RIGA = $1 \cdot A_{11} = 2$
 $= (-1)^2 \cdot \det \begin{pmatrix} \text{togliere} \\ 1^\circ \text{ RIGA} \\ 1^\circ \text{ COLONNA} \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ y & z & t \end{vmatrix} = -2y = 0 \rightarrow 2y = 0$
 $\rightarrow \frac{2y}{2} = \frac{0}{2} \rightarrow \boxed{y=0}$

CALCOLIAMO IL Ker f : $M(f) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ SIST. LIN. OMOGENEO

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} x=0 \\ 0=0 \\ 2z=0 \\ y+t=0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x=0 \\ z=0 \\ t=-y \\ \forall y \end{cases}$$

$\text{Ker} f = \{(0, y, 0, -y)\}$; BASE Ker f = $\{(0, 1, 0, -1)\}$

EQU. CARTESIANE SONO : $x=0 \quad z=0 \quad t=-y$

• $i: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ $i(x, y, z) = (x, y, 0, z)$ LEGGE

BASE CANONICA $E = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$ di \mathbb{R}^3

$$\begin{cases} i(1, 0, 0) = (1, 0, 0, 0)_{C_1} \\ i(0, 1, 0) = (0, 1, 0, 0)_{C_2} \\ i(0, 0, 1) = (0, 0, 0, 1)_{C_3} \end{cases}$$

$$M(i) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$g = f \circ i$ "f composto i"

PRODOTTO TRA LE DUE MATRICI : $M(g) = M(f) \cdot M(i)$

$$M(g) = \begin{pmatrix} [1 & 0 & 0 & 0] \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \text{Prodotto righe per colonna}$$

(1° riga · 1° colonna iR · 2° col...)

$$M(g) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & h-1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & h & h \end{pmatrix}$$

Ho trovato la matrice
della composizione

Mi chiede la controimmagine $g^{-1}(1, 0, 0, 1)$

$$\begin{matrix} 4 \times 3 \\ M(g) \end{matrix} \cdot \begin{matrix} 3 \times 1 \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \end{matrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

CRATER
QUI NO!

$h \neq 0, 1$

$$\begin{cases} x = 1 \\ (h-1)y = 0 \\ 0 = 0 \\ hy + hz = 1 \end{cases} \xrightarrow{h \neq 1} \begin{cases} x = 1 \\ y = 0 \\ 0 + hz = 1 \rightarrow h \neq 0 \quad z = \frac{1}{h} \end{cases}$$

$$g^{-1}(1, 0, 0, 1) = \left\{ \left(1, 0, \frac{1}{h} \right) \right\}$$

• Levo la condizione:

$$h = 1 \rightarrow \begin{cases} x = 1 \\ 0 \cdot y = 0 \\ 0 = 0 \\ 1y + 1z = 1 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x = 1 \\ 0 = 0 \\ 0 = 0 \\ y = 1 - z \quad \forall z \end{cases} \quad g^{-1}(1, 0, 0, 1) = \left\{ (1, 1-z, z) \right\}$$

• Levo la 2° condizione:

$$h = 0 \rightarrow \begin{cases} x = 1 \\ -y = 0 \\ 0 = 0 \\ 0 + 0 = 1 \end{cases} \quad 0 = 1 \quad \text{SIST. IMPOSS.} \quad g^{-1}(1, 0, 0, 1) = \emptyset$$

II° METODO PER TROVARE LA CONTROIMMAGINE USANDO
LA RIDUZIONE DELLA MATRICE COMPLETA DEL SISTEMA

MATR. COMPLETA = $\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & h-1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & h & h & 1 \end{array} \right)$

***** condizione $h \neq 1$

$R_4 \rightarrow R_4 - \frac{h}{h-1} R_2$

$M(g)$ VETTORE DI CUI VOGLIO LA CONTROIMMAGINE

$R_2 \rightarrow R_4$

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

$h \neq 0$ *****

$h \neq 1$ *****

Se $h \neq 0, 1$ LA MATRICE COMPLETA E' RIDOTTA PER RIGA

$$\begin{cases} x=1 \\ Ry+Rz=1 \\ (R-1)y=0 \end{cases} \quad \begin{cases} x=1 \\ Rz=1 \\ y=0 \end{cases} \quad z=1/R \quad g^{-1}(1,1,0,0)=\{(1,0,1/R)\}$$

LEVO LE CONDIZ. NELLA MATRICE $R=1$

{ etc...

Semplicità

$$M(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ R+1 & R & -1 \\ 0 & -1 & -R \end{pmatrix} \quad P(T) \Rightarrow \det \begin{pmatrix} -T & 0 & 0 \\ R+1 & R-T & -1 \\ 0 & -1 & -R-T \end{pmatrix} = 0$$

$$P(T) = (-T)(R-T)(-R-T) + T = 0 \quad \text{metto in evidenza la } T$$

$$T \cdot [(-1)(R-T)(-R-T) + 1] = 0 \quad T \cdot [(R-T)(R+T) + 1] = 0$$

PROD. NOTEVOL
 $R^2 - T^2$

$$T[R^2 - T^2 + 1] = 0$$

$$T=0 \rightarrow T=0$$

$$R^2 - T^2 + 1 = 0 \rightarrow -T^2 = -1 - R^2 \rightarrow T^2 = R^2 + 1 \rightarrow T = \pm \sqrt{R^2 + 1}$$

$$\begin{cases} (a+b)^2 = a^2 + 2ab + b^2 \\ (a+b)^2 = (a+b)(a+b) = a^2 + ab + ba + b^2 = a^2 + 2ab + b^2 \end{cases}$$

3 AUTOVALORI

$$T=0$$

$$T = \sqrt{R^2 + 1}$$

$$T = -\sqrt{R^2 + 1}$$

SONO DISTINTI?

$1^\circ \neq 2^\circ \quad 2^\circ \neq 3^\circ \quad 3^\circ \neq 1^\circ \rightarrow f$ è semplice (molt. alg. 1 $\rightarrow f$ è semplice) TUTTI

Se invece la molt. algebrica di un autovettore è > 1 allora va controllato se f è semplice o non è semplice calcolando l'autospazio e la sua dimensione (n° di incognite libere), ed esse deve risultare uguale alla molteplicità algebrica.

$$0 \neq \sqrt{R^2 + 1} \quad \text{sempre vero} \quad (R^2 + 1 \neq 0 \text{ sempre})$$

$$\sqrt{\quad} \neq -\sqrt{\quad} \quad \text{OVVIO SEMPRE}$$

$$-\sqrt{R^2 + 1} \neq 0 \quad \text{sempre vero}$$

SONO DISTINTI

TUTTI

\Rightarrow MOLTEPLICITÀ ALGEBRICA UGUALE

A 1

$\Rightarrow f$ È SEMPLICE

BASE DI AUTOVETTORI, TROVARE GLI AUTOSPAZI

$$T=0 \quad V_0 = \text{Ker } f_0 = \text{Ker} \begin{pmatrix} 0 & -0 & 0 & 0 \\ h+1 & h-0 & -1 & \\ 0 & -1 & -h-0 & \end{pmatrix} = \text{Ker } f \Rightarrow \begin{cases} 0=0 \\ (h+1)x + hy - z = 0 \\ -y - hz = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} (h+1)x + h(-hz) - z = 0 \\ y = -hz \end{cases} \quad \begin{cases} (h+1)x - h^2z - z = 0 \\ y = -hz \end{cases} \quad \begin{cases} (h+1)x = \frac{(h^2+1)z}{h+1} \quad (h \neq -1) \\ y = -hz \end{cases}$$

$$V_0 = \left\{ \left(\frac{(h^2+1)z}{h+1}, -hz, z \right) \right\} \quad u_1 = \left(\frac{h^2+1}{h+1}, -h, 1 \right) \text{ autovettore}$$

• Se $h = -1$ $\begin{cases} -z - z = 0 \\ y = z \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \quad \forall x \quad V_0 = \{(x, 0, 0)\} \quad u_1 = (1, 0, 0)$

$$V_{\sqrt{h^2+1}} = \text{Ker } f_{\sqrt{h^2+1}} = \begin{pmatrix} -\sqrt{h^2+1} & 0 & 0 \\ h+1 & h-\sqrt{h^2+1} & -1 \\ 0 & -1 & -h-\sqrt{h^2+1} \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} -\sqrt{h^2+1}x = 0 & x = 0 \\ (h+1)x + (h-\sqrt{h^2+1})y - z = 0 \\ -y - [h+\sqrt{h^2+1}]z = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x = 0 \\ z = (h-\sqrt{h^2+1})y \\ -y - \underbrace{(h+\sqrt{h^2+1})(h-\sqrt{h^2+1})}_{\text{PROD. NOTEVOLE}}y = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = 0 \\ z = (h-\sqrt{h^2+1})y \quad \forall y \\ -y - (h^2 - (h^2+1))y = 0 \end{cases} \rightarrow -y - (\cancel{h^2} - \cancel{h^2} - 1)y = 0 \quad \cancel{-y} + y = 0 \quad 0=0 \text{ identita'}$$

$$y[0] = 0 \quad 0=0 \quad (\text{non e' } y=0) \quad \forall y$$

$$V_{\sqrt{h^2+1}} = \left\{ \left(0, y, (h-\sqrt{h^2+1})y \right) \right\} \quad u_2 = (0, 1, h-\sqrt{h^2+1})$$

















