

# Algebra Lineare - lezione 6

Appunti di Davide Vella 2024/2025

Marco Radeschi

[marco.radeschi@unito.it](mailto:marco.radeschi@unito.it)

Link al moodle :

[informatica.i-learn.unito.it/course/view.php?id=3004](http://informatica.i-learn.unito.it/course/view.php?id=3004)

07/10/2024

## Contenuti

1. [Matrici](#)
  - 1.1. [Entrate/coefficienti](#)
2. [Somma e moltiplicazione](#)
  - 2.1 [Somma](#)
  - 2.2 [Moltiplicazione](#)
3. [Matrici quadrate](#)
4. [Span di vettori](#)

## Matrici

**Def :**

Poniamo che  $K$  sia un campo, allora una matrice ha 'm' righe e 'n' colonne ( $m \cdot n$ ).

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ \dots & & & \\ a_{m1} & \dots & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}.$$

## Entrate/coefficienti

Le entrate (o coefficienti) di  $A$  sono  $\forall i, j \rightarrow a_{ij} \in K$ .

### Example

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1+i & -2 \\ 1 & i & 0 \end{bmatrix}. A \text{ è una matrice } 2 \cdot 3 \text{ a coefficienti in } \mathbb{C}.$$

**Def :**

Per definire una matrice diciamo che questa è definita in  $M(m, n, K)$ , dove  $m$  sta per le righe,  $n$

per le colonne e infine diciamo in cosa è definita la matrice.

### Exemple

$$A \in M(2, 3, \mathbb{C}).$$

## Somma e moltiplicazione

### Somma

$$A = \begin{bmatrix} a_{1\ 1} & \dots & a_{1\ n} \\ a_{m\ 1} & \dots & a_{m\ n} \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} b_{1\ 1} & \dots & b_{1\ n} \\ b_{m\ 1} & \dots & b_{m\ n} \end{bmatrix}$$

La somma tra due matrici si può fare solo se le due matrici (A e B in questo caso) hanno lo stesso numero di elementi.

$$A + B = \begin{bmatrix} a_{1\ 1} + b_{1\ 1} & \dots & a_{1\ n} + b_{1\ n} \\ a_{m\ n} + b_{m\ 1} & \dots & a_{m\ n} + b_{m\ n} \end{bmatrix}$$

### Moltiplicazione

La moltiplicazione per ora si limita a moltiplicare una costante ( $\lambda$ ) con ogni elemento della matrice. La moltiplicazione tra matrici è più complessa e la si vede alla lezione 8.

Per moltiplicare una costante  $\lambda$  dobbiamo avere che  $\lambda \in K$  e quindi possiamo dire che :

$$\lambda \cdot A = \begin{bmatrix} a_{1\ 1} \cdot \lambda & \dots & a_{1\ n} \cdot \lambda \\ a_{m\ 1} \cdot \lambda & \dots & a_{m\ n} \cdot \lambda \end{bmatrix}$$

Proprietà :

$M(m, n, K)$  è uno spazio vettoriale su  $K$ ,

**Def :**

Sia  $V$  uno spazio vettoriale su  $K$ , un sottospazio vettoriale è un sottoinsieme  $W \subseteq V$  tale che :

1.  $0_V \in W$
2.  $\forall w_1, w_2 \in W \rightarrow w_1, w_2 \in W$
3.  $\forall w \in W, \forall \lambda \in K \rightarrow \lambda w \in W$

Proprietà :

Un sottospazio vettoriale (di  $V$  in questo caso) è uno spazio vettoriale su  $K$ .

### Exemple

ES:

spazio dei polinomi

FISSIAMO  $K[x]$  E FISSIAMO UN  
 $d \in \mathbb{N} > 0$

$$K[x]_d \subseteq K[x], \quad K[x]_d = \{P(x) \in K[x] \mid \deg(P(x)) \leq d\}$$
$$= \left\{ P(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_dx^d \mid a_0, \dots, a_d \in K \right\}$$

$$1) 0 = 0 + 0x + 0x^2 + \dots + 0x^d \in K[x]_d$$

$$2) P(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_dx^d \in K[x]_d$$

$$Q(x) = b_0 + b_1x + \dots + b_dx^d \in K[x]_d$$

$$P+Q \in K[x]_d$$

$$3) P(x) = a_0 + \dots + a_dx^d \in K[x]$$

$$\lambda \cdot P(x) = \lambda a_0 + \dots + \lambda a_dx^d \in K[x]$$

ES:

$$C_d \subseteq K[x] \quad C_d = \{P(x) \in K[x] \mid \deg(P(x)) = d\}$$

$C_d$  NON SODDISFA (2):

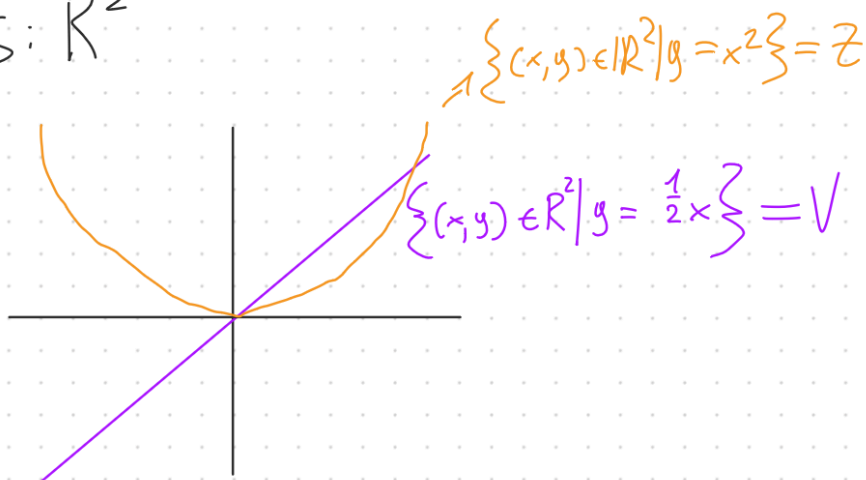
$$\text{DIN} \rightarrow C_2 \subseteq \mathbb{R}[x] \quad P(x) = 1+x+x^2 \in C_2$$

$$Q(x) = -x^2 \in C_2$$

$$P(x) + Q(x) = 1+x+x^2-x^2 = 1+x$$

Non HA PIÙ  
GRADO 2.

ES:  $\mathbb{R}^2$



$V$  È SPAZIO.  $V \in \mathcal{T}$ .

$$1) (0,0) \in V? \quad 0 = \frac{1}{2}0 \rightarrow \text{SÌ}$$

$$\left. \begin{array}{l} 2) (x, y) \in V \rightarrow y = \frac{1}{2}x \\ (x', y') \in V \rightarrow y' = \frac{1}{2}x' \end{array} \right\} \underline{y+y'} = \frac{1}{2} \underline{(x+x')}$$

$$(x, y) + (x', y') \in V?$$

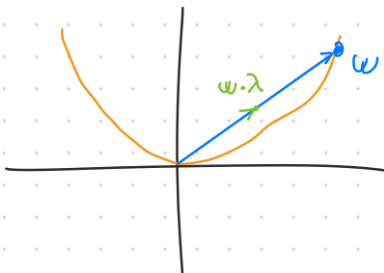
$$(\underline{x+x'}, \underline{y+y'})$$

$$3) (x, y) \in V$$

$$\lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow \lambda(x, y) \in V$$

$V$  È UN SOTTOSPAZIO VETT  
 $Z$  È UN SOTT. VETT?

NO, NÈ LA 2 NÈ LA 3 È VER



$$w \cdot \lambda \notin Z$$

PENSIAMO DI  
 SCALARIO INDIRETTO, JEDIANO  
 CHE NON APPARTIENE

## Matrici quadrate

**Def :**

Una matrice  $n \times n$  è detta quadrata.  $M(n) = M(n, K) = M(n, n, K)$ .

Sono tutti spazi vettoriali di  $M(n)$  :

$$1. D(n) \text{ (diagonale)} = \left\{ A = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} \end{bmatrix} \right\} = \{ A \in M(n) | a_{ij} = 0, \forall i \neq j \}.$$

$$2. U(n) \text{ (triangolo superiore)} = \left\{ A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ 0 & a_{22} & a_{23} \\ 0 & 0 & a_{33} \end{bmatrix} \right\} = \{ A \in M(n) | a_{ij} = 0, \forall i > j \}$$

3. L(n) (triangolo inferiore) =  $\left\{ A = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ a_{21} & a_{22} & 0 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \right\} = \{ A \in M(n) | a_{ij} = 0, \forall i < j \}$
4. S(n) (simmetriche, esempio) =  $\left\{ A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 3 \\ 2 & 0 & 4 \\ 3 & 4 & 0 \end{bmatrix} \right\} = \{ A | a_{ij} = a_{ji}, \forall i, j \}.$
5. A(n) (anti simmetriche, esempio) =  $\left\{ A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 3 \\ -2 & 0 & 4 \\ -3 & -4 & 0 \end{bmatrix} \right\} = \{ A | a_{ij} = -a_{ji}, \forall i, j \}.$

## Span di vettori

V spazio vettoriale su K, fissiamo vettori :  $v_1, v_2, \dots, v_n \in V$ .

### Example

$$V = K[x], v_1 = x, v_2 = 1 + x, v_3 = 5$$

$a_1 v_1 + a_2 v_2 + \dots + a_n v_n$  si dice combinazione lineare dei vettori :  $v_1, v_2, \dots, v_n$ .

### Example

$$3x + (-1)(1 + x) + 7 \cdot 5, \text{ esempio di combinazione lineare di : } x + (1 + x) + 5.$$

**Def :**

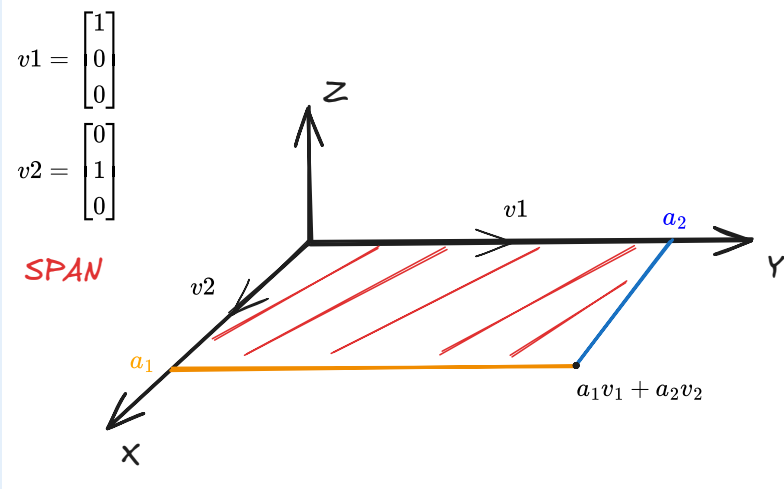
Lo span dei vettori  $(v_1, v_2, v_3) = \{ v \in V | a_1 v_1 + a_2 v_2 + \dots + a_n v_n \}$  è lo spazio generato di  $v_1, \dots, v_n$ .

Proprietà :

$\text{Span}(v_1, \dots, v_n) \subseteq V$  è sempre un sottospazio vettoriale.

### Example

$$V = R^3$$



$$\text{SPAN}(v_1, v_2) = \left\{ \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \in R^3 \mid \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = a_1 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + a_2 \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}.$$

Il piano preso è x e y, il piano non preso è z.