

Richiami : Sia $L: V \rightarrow W$ un' applicazione lineare.

Sia $\mathcal{B}_V = \{v_1, \dots, v_m\}$ una base di V e

sia $\mathcal{B}_W = \{w_1, \dots, w_m\}$ una base di W .

La matrice associata a L nelle basi

\mathcal{B}_V in partenza e \mathcal{B}_W in arrivo è l'unica matrice A che rende commutativo il seguente diagramma

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{L} & W \\ \downarrow F_{\mathcal{B}_V} & & \downarrow F_{\mathcal{B}_W} \\ \mathbb{K}^m & \xrightarrow{S_A} & \mathbb{K}^m \end{array}$$

i.e. $S_A \circ F_{\mathcal{B}_V} = F_{\mathcal{B}_W} \circ L \iff S_A = F_{\mathcal{B}_W} \circ L \circ F_{\mathcal{B}_V}^{-1}$.

$A^i = F_{\mathcal{B}_W}(L(v_i))$: "la i -esima colonna di A è composta dalle coordinate di $L(v_i)$ nella base \mathcal{B}_W ".

OSS (importante) : A serve a calcolare una base di $\text{Im } L$ e di $\text{Ker } L$:

$$\begin{array}{ccccccc}
 \text{Ker } L \subset & V & \xrightarrow{L} & W & \supset & \text{Im } L \\
 \cong \uparrow & & & & & \uparrow \cong \\
 \vdots & & & & & \vdots \\
 \text{Ker } A \subset & \mathbb{K}^n & \xrightarrow{S_A} & \mathbb{K}^m & \supset & \text{Im } S_A = \text{Col}(A) \\
 & \downarrow F_{B_V} & & \downarrow F_{B_W} & & \\
 & & & & &
 \end{array}$$

$$F_{B_V}^{-1}(\text{Ker } A) = \text{Ker } L, \quad F_{B_W}^{-1}(\text{Im } A) = \text{Im } L.$$

In particolare, se $\{x_1, \dots, x_k\}$ è una base di $\text{Ker } A$, allora $\{F_{B_V}^{-1}(x_1), \dots, F_{B_V}^{-1}(x_k)\}$ è una base di $\text{Ker } L$.

Similmente, se $\{y_1, \dots, y_r\}$ è una base di $\text{Im } A$, allora $\{F_{B_W}^{-1}(y_1), \dots, F_{B_W}^{-1}(y_r)\}$ è una base di $\text{Im } L$.

Es: Sia $\mathcal{L}: \mathbb{R}[x]_{\leq 3} \longrightarrow \mathbb{R}[x]_{\leq 2}$.

è l'unica f.m.e lineare t.c.

$$\mathcal{L}(1-x) = 1+x+x^2$$

$$\mathcal{L}(1+x) = 1+x$$

$$\mathcal{L}(1+x+x^2) = x^2$$

$$\mathcal{L}(1+x^2+x^3) = -1-x$$

Sia $B_V = \left\{ \overset{\|v_1\|}{1-x}, \overset{\|v_2\|}{1+x}, \overset{\|v_3\|}{1+x+x^2}, \overset{\|v_4\|}{1+x^2+x^3} \right\}$.

e sia $B_W = \{1, x, x^2\}$.

La matrice associata a \mathcal{L} nelle basi B_V e B_W è

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

Calcoliamo una base di $\text{Ker } A$:

$$\text{Ker } A = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid \begin{array}{l} x_1 + x_2 - x_4 = 0, \\ x_1 + x_2 - x_4 = 0, \\ x_1 + x_3 = 0. \end{array} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \mid \begin{array}{l} x_2 = x_3 + x_4, \\ x_1 = -x_3. \end{array} \right\} = \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

Una base di $\text{Ker } A$ è $\left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.

^{oss}
 \Rightarrow Una base di $\text{Ker } L$ è

$$\left\{ F_{\mathcal{B}_V}^{-1} \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right), F_{\mathcal{B}_V}^{-1} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \right\} = \left\{ -v_1 + v_2 + v_3, v_2 + v_4 \right\} =$$

$$= \left\{ 1 + 3x + x^2, 2 + x + x^2 + x^3 \right\}$$

$$\text{Im } S_A = \text{Col} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \langle A^1, A^2, A^3, A^4 \rangle = \langle A^1, A^2 \rangle$$

Una base di $\text{Im } S_A$ è $\mathcal{B}_{\text{Im } A} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

Una base di $\text{Im } L$ è

$$\mathcal{B}_{\text{Im } L} = \left\{ F_{\mathcal{B}_W}^{-1} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = 1+x+x^2, F_{\mathcal{B}_W}^{-1} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = 1+x \right\}.$$

Matrici associate ad isomorfismi lineari :
Le matrici invertibili

Sia $\mathcal{L}: V \rightarrow W$ un isomorfismo lineare



\mathcal{L} è lineare, $\text{Ker } \mathcal{L} = \{0_V\}$, $\text{Im } \mathcal{L} = W$



\mathcal{L} lineare, $\text{Ker } \mathcal{L} = \{0_V\}$, $\dim W = \dim V$



\mathcal{L} lineare, " $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\}$ base di $V \Rightarrow \mathcal{L}(\mathcal{B})$ base di W ."



\mathcal{L} lineare, $\text{rg}(\mathcal{L}) := \dim \text{Im } \mathcal{L} = \dim W = \dim V$.

In questo caso l'inversa si denota con \mathcal{L}^{-1} .

Caso particolare: matrici di cambiamento di base

Def: Sia V uno spazio vettoriale f.g. su K .

Siano $\beta_1 = \{v_1, \dots, v_m\}$ e $\beta_2 = \{w_1, \dots, w_n\}$ due basi di V .
La matrice B che rappresenta Id_V nelle basi β_1 in partenza e β_2 in arrivo, i.e. B rende commutativo il diagramma

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{\text{Id}_V} & V \\ F_{\beta_1} \downarrow & & \downarrow F_{\beta_2} \\ K^m & \xrightarrow{S_B} & K^n \end{array}$$

si chiama la matrice di cambiamento di base dalla base β_2 alla base β_1 .

$$B^i = F_{\beta_2} \circ \text{Id}_V \circ F_{\beta_1}^{-1}(e_i) = F_{\beta_2}(v_i) = \text{"coordinate di } v_i \text{ nella base } \beta_2 \text{"}$$

Si dice "da β_2 a β_1 " perché :

$$v_1 = b_{11} w_1 + b_{21} w_2 + \dots + b_{m1} w_m$$

$$v_2 = b_{12} w_1 + b_{22} w_2 + \dots + b_{m2} w_m$$

$$\vdots$$
$$v_i = b_{1i} w_1 + b_{2i} w_2 + \dots + b_{mi} w_m$$

$$B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1i} & \dots & b_{1m} \\ b_{21} & b_{22} & & b_{2i} & & b_{2m} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ b_{m1} & b_{m2} & & b_{mi} & & b_{mm} \end{pmatrix}$$

Es: $B_1 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\} \leftarrow B_2 = \left\{ e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$
basi di \mathbb{R}^2 . $\begin{matrix} \text{"}v_1\text{"} \\ \text{"}v_2\text{"} \end{matrix}$

La matrice di cambiamento di base
da B_2 a B_1 è la matrice B 2×2
che rende commutativo il diagramma

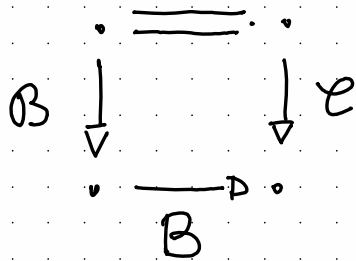
$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \xlongequal{\quad} & \mathbb{R}^2 & \text{"="="Id}_2\text{"} \\ F_{B_1} \downarrow & & \downarrow F_{B_2} = F_e & \leftarrow \text{base canonica!} \\ \mathbb{R}^2 & \xrightarrow{\quad B \quad} & \mathbb{R}^2 & \end{array}$$

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = (v_1 | v_2)$$

Es: $B_1 = (1+x, 1-x)$ e $e = \{1, x\}$ basi di $\mathbb{R}[x]_{\leq 1}$.

La matrice di cambiamento di base
dalla base canonica e alle base B_1 è

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$



La matrice Identità

La matrice identità è la matrice che rappresenta Id_V nella stessa base $\mathcal{B}_1 = \mathcal{B}_2$ in partenza ed arrivo.

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{\text{Id}_V} & V \\ \downarrow F_{\mathcal{B}_1} & & \downarrow F_{\mathcal{B}_1} \\ \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\mathbb{1}_n} & \mathbb{K}^n \end{array}$$

$$\mathcal{B}_1 = \{v_1, \dots, v_m\}$$

"

$$\mathcal{B}_2 = \{v_1, \dots, v_m\}$$

$$v_1 = 1v_1 + 0v_2 + \dots + 0v_m$$

$$\mathbb{1}_n = \begin{pmatrix} 1 & 0 & & & \\ 0 & 1 & & & \\ 0 & 0 & \ddots & & \\ \vdots & \vdots & & \ddots & \\ 0 & 0 & & & 1 \end{pmatrix} = (e_1 | e_2 | \dots | e_m) \in \text{Mat}_{n \times m}(\mathbb{K}).$$

$$\mathbb{1}_2 = (1), \quad \mathbb{1}_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbb{1}_4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbb{1}_5 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \dots$$

Prop.: Sia $B \in \text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{K})$ quadrata.

B è una matrice di cambiamento di base



S_B è invertibile.

dim: Se B è di cambiamento di base, esiste
 \Downarrow) uno sp. vettoriale V e due sue basi β_1 e β_2
tali che il diagramma

$$\begin{array}{ccc} \text{Ker Id} \subset V & \xrightarrow{\text{Id}_V} & V \\ \cong \uparrow & & \downarrow \\ \text{Ker } S_B \subset \mathbb{K}^n & \xrightarrow{S_B} & \mathbb{K}^n \end{array} \quad \begin{array}{c} \downarrow F_{\beta_1} \\ \downarrow F_{\beta_2} \end{array}$$

commuta. $\text{Ker } S_B \cong \text{Ker Id}_V = \{0_V\}$.

$\Rightarrow S_B$ è un isomorfismo lineare.

↑) Supponiamo che $S_B: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^n$ sia invertibile.

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{K}^n & \xrightarrow{\text{Id}_{\mathbb{K}^n}} & \mathbb{K}^n \\ S_B^{-1} \downarrow & & \downarrow \text{Id}_{\mathbb{K}^n} = F_e \\ \mathbb{K}^n & \xrightarrow{S_B} & \mathbb{K}^n \end{array}$$

$\text{Id}_{\mathbb{K}^n} = S_B \circ S_B^{-1}$

$$S_B: \begin{array}{l} e_1 \mapsto B^1 \\ e_2 \mapsto B^2 \\ \vdots \\ e_m \mapsto B^m \end{array} \quad \Rightarrow \quad S_B^{-1}: \begin{array}{l} B^1 \mapsto e_1 \\ B^2 \mapsto e_2 \\ \vdots \\ B^m \mapsto e_m \end{array}$$

Poniamo $B = (B^1, B^2, \dots, B^m) \subset \mathbb{K}^m$ e quindi

$$F_B = S_B^{-1}$$

Quindi B è una matrice di cambiamento di base.

□

Def: Una matrice B si dice invertibile se S_B è invertibile.

La matrice C t.c. $S_B^{-1} = S_C$ si dice l'inversa di B e si denota con

$$B^{-1}.$$

oss: B invertibile $\Leftrightarrow B$ è quadrata, $\text{Ker } B = \{0\}$.

oss: Vale anche il viceversa

B invertibile $\Leftrightarrow B$ è quadrata, $\text{Ker } B = \{0\}$

Applicazioni lineari simili.

Siano $\alpha_1: V_1 \rightarrow W_1$ e $\alpha_2: V_2 \rightarrow W_2$ due funzioni lineari. Diciamo che α_1 è simile a α_2 se esistono isomorfismi lineari $F_1: V_1 \rightarrow V_2$ e $F_2: W_1 \rightarrow W_2$ tali che il diagramma

$$\begin{array}{ccc} V_1 & \xrightarrow{\alpha_1} & W_1 \\ F_1 \downarrow \cong & & \cong \downarrow F_2 \\ V_2 & \xrightarrow{\alpha_2} & W_2 \end{array}$$

commuta, i.e. $\alpha_2 \circ F_1 = F_2 \circ \alpha_1$ ovvero $\alpha_2 = F_2 \circ \alpha_1 \circ F_1^{-1}$.
Scriviamo

$$\alpha_1 \sim \alpha_2$$

Esercizio: la similitudine è una relazione di equivalenza:

1) $\mathcal{L}_1 \sim \mathcal{L}_1$ (riflessiva)

2) $\mathcal{L}_1 \sim \mathcal{L}_2 \Rightarrow \mathcal{L}_2 \sim \mathcal{L}_1$ (simmetrica)

3) $\mathcal{L}_1 \sim \mathcal{L}_2, \mathcal{L}_2 \sim \mathcal{L}_3 \Rightarrow \mathcal{L}_1 \sim \mathcal{L}_3$ (transitiva).

Teorema di classificazione

$$\mathcal{L}_1 \sim \mathcal{L}_2 \iff \text{rg}(\mathcal{L}_1) = \text{rg}(\mathcal{L}_2), \dim V_1 = \dim V_2, \\ \dim W_1 = \dim W_2.$$

$(\text{rg}(\mathcal{L}) := \dim \text{Im}(\mathcal{L}))$. Il rank è l'unico invariante per similitudine,

Prop.: Sia $\mathcal{L}: V \rightarrow W$ un' applicazione lineare, tra spazi vettoriali f.g.. Allora esiste una base di V \mathcal{B}_V ed una base \mathcal{B}_W di W nelle quali \mathcal{L} è rappresentata dalle matrice

$$\begin{matrix} z \\ m-z \end{matrix} \left[\begin{array}{c|c} \mathbb{1}_z & \mathbb{O} \\ \hline \mathbb{O} & \mathbb{O} \end{array} \right] \in \text{Mat}_{m \times m}(\mathbb{K})$$

dove $z := \text{rg}(\mathcal{L})$.

dim: Scegliamo $\mathcal{B}_V = \{v_1, \dots, v_z, \overbrace{v_{z+1}, \dots, v_m}^{\mathcal{B}_{\text{Ker } \mathcal{L}}}\}$ una base di \mathcal{B}_V t.c.

$\{v_{z+1}, \dots, v_m\} = \text{base di Ker } \mathcal{L}$.

e $\mathcal{B}_W = \{\mathcal{L}(v_1), \dots, \mathcal{L}(v_z), w_{z+1}, \dots, w_m\}$

Prop.: Sia $L: V \rightarrow W$ un'applicazione lineare, tra spazi vettoriali f.g.. Allora esiste una base di V \mathcal{B}_V ed una base \mathcal{B}_W di W nelle quali L è rappresentata dalle matrice

$${}^{\mathcal{B}_W} L {}^{\mathcal{B}_V} = \begin{pmatrix} \overbrace{\mathbb{1}_z}^z & \overbrace{0}^{m-z} \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{m \times m}(\mathbb{K})$$

dove $z := \text{rg}(L)$.

dim:

$$\begin{array}{ccc}
 v_1 & \xrightarrow{\quad} & L(v_1) \\
 v_2 & \xrightarrow{\quad} & L(v_2) \\
 \vdots & & \vdots \\
 v_z & \xrightarrow{\quad} & L(v_z) \\
 v_{z+1} & \xrightarrow{\quad} & L(v_{z+1}) \\
 \vdots & & \vdots \\
 v_m & \xrightarrow{\quad} & L(v_m)
 \end{array}$$

$$A = (e_1 | e_2 | \dots | e_z | 0 | 0 | \dots | 0)$$