

**LEZIONE 17**

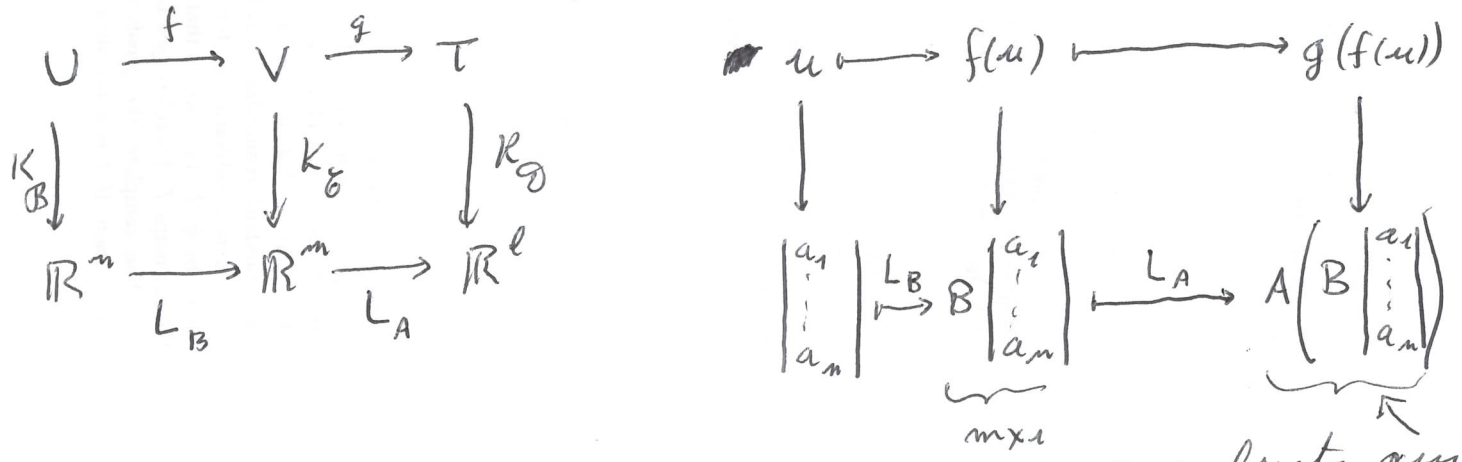
16/10/17 (1)

$U, V, T$  spazi vettoriali sul campo  $\mathbb{R}$ ;  $n, m, l$  le dim.

$\mathcal{B}_U, \mathcal{B}_V, \mathcal{D}$  basi ordinate di  $U, V, T$  rispettivamente

$U \xrightarrow{f} V \xrightarrow{g} T$  applicazioni lineari  
 $\mathcal{B}_U \quad \mathcal{B}_V \quad \mathcal{D}$   
 $B = M_{\mathcal{B}_V}^{\mathcal{B}_U}(f)$   $A = M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{B}_V}(g)$   $g \circ f: U \rightarrow T$  è lineare  
 $m \times m$   $l \times m$

PBL: chi è la matrice  $M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{B}_U}(g \circ f)$ ?



Per la proprietà associativa del prodotto  $R \times C$ , basta qui spostare le parentesi

la matrice  $AB$  è di tipo  $l \times m$   $m \times n$   $l \times n$

$$A \left( B \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix} \right) = (AB) \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix}$$

$$M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{B}_U}(g \circ f) = AB = M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{B}_V}(g) \cdot M_{\mathcal{B}_V}^{\mathcal{B}_U}(f) \quad (1)$$

non non

$U, V, T, W$  spazi vettoriali /  $\mathbb{R}$ .

$U \xrightarrow{f} V \xrightarrow{g} T \xrightarrow{h} W$  applicazioni lineari.

La composizione di applicazioni (qualsiasi, cioè non serve che siano lineari!) è sempre associativa:

$$h \circ (g \circ f) = (h \circ g) \circ f \quad (2)$$

Infatti, per ogni  $u \in U$  si ha:

$$\begin{array}{ccc}
 u & \xrightarrow{g \circ f} & g(f(u)) \xrightarrow{h} h[g(f(u))] \\
 & \searrow f & \xrightarrow{h \circ g} h[g(f(u))] \\
 & & u
 \end{array}
 \quad \forall u \in U$$

Sei date tre matrici qualsiasi  $A, B, C$  di tipo

$$A \quad m \times n \quad B \quad n \times p \quad C \quad p \times q$$

Quindi possiamo fare le seguenti molt.  $R \times C$ :

$$AB \quad m \times p \quad (AB) \cdot C \quad m \times q$$

$$BC \quad n \times q \quad A(BC) \quad m \times q$$

Alle tre matrici possiamo associare le appl. linear.

$$\mathbb{R}^q \xrightarrow{L_C} \mathbb{R}^p \xrightarrow{L_B} \mathbb{R}^m \xrightarrow{L_A} \mathbb{R}^m$$

(qui è sottinteso che le basi nei quattro spazi vettoriali sono le rispettive basi canoniche).

$$(2) \Rightarrow L_A \circ (L_B \circ L_C) = (L_A \circ L_B) \circ L_C \xrightarrow{(1)} \underline{\underline{A(BC) = (AB)C}}$$

Quindi il prodotto  $R \times C$  di matrici gode della proprietà associativa.

non

ESERCIZIO (Compito scritto del 27/6/17) (in parte)

Verificare che esiste un unico endomorfismo (è un' applicazione lineare  $f: U \rightarrow U$ , il dominio è uguale al codominio)  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale da

$$f \left( \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 7 \end{pmatrix} \right) = -2 \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$u_1$

$$\begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} \in \text{Ker}(f)$$

$u_2$

$$f \left( \begin{pmatrix} 3 \\ -7 \\ 2 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \\ -14 \end{pmatrix}$$

$u_3$

Il testo del problema dovrebbe far venire in mente a chi svolge l'esercizio il Teorema di determinazione di un'applicazione lineare. Infatti, la seconda condizione è

$$f(v_2) = 0_{\mathbb{R}^3}$$

Per poter applicare tale teorema devo verificare che  $v_1, v_2, v_3$  è una base di  $\mathbb{R}^3$ . Per questo è sufficiente verificare che  $v_1, v_2, v_3$  sono linearmente indipendenti. Allora se  $x_1, x_2, x_3 \in \mathbb{R}$  sono degli scalari:

$$x_1 v_1 + x_2 v_2 + x_3 v_3 = 0_{\mathbb{R}^3} \xrightarrow{?} x_1 = x_2 = x_3 = 0_{\mathbb{R}}$$

$$x_1 \begin{vmatrix} 2 \\ -3 \\ 7 \end{vmatrix} + x_2 \begin{vmatrix} 7 \\ 2 \\ -3 \end{vmatrix} + x_3 \begin{vmatrix} 3 \\ -7 \\ 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2x_1 + 7x_2 + 3x_3 \\ -3x_1 + 2x_2 - 7x_3 \\ 7x_1 - 3x_2 + 2x_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{cases} 2x_1 + 7x_2 + 3x_3 = 0 \\ -3x_1 + 2x_2 - 7x_3 = 0 \\ 7x_1 - 3x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases}$$

SLO

Quel che devo far vedere è che questo SLO ha solamente la soluzione banale.

$$\begin{vmatrix} 2 & 7 & 3 \\ -3 & 2 & -7 \\ 7 & -3 & 2 \end{vmatrix} \xrightarrow{R_3 \leftrightarrow R_3 + 2R_2} \begin{vmatrix} 2 & 7 & 3 \\ -3 & 2 & -7 \\ 1 & 1 & -12 \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{scambi}} \begin{vmatrix} 1 & 1 & -12 \\ 0 & 5 & -43 \\ 0 & 5 & -43 \end{vmatrix} \xrightarrow{R_3 - R_2} \begin{vmatrix} 1 & 1 & -12 \\ 0 & 5 & -43 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 0 & 0 & 70 \\ 0 & 5 & -43 \\ 1 & 1 & 12 \end{vmatrix} \quad \left. \begin{array}{l} 70x_3 = 0 \Rightarrow \underline{x_3 = 0} \\ 5x_2 = 0 \Rightarrow \underline{x_2 = 0} \end{array} \right\} \Rightarrow \text{ed infine } \underline{x_1 = 0}$$

$v_1, v_2, v_3$  sono, quindi, linearmente indipendenti.

$\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3)$  base ordinata

$$A = M_{\mathcal{B}}(f) = ?$$

$$M_{\mathcal{B}}(f) = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(f)$$

nel caso di endomorf. si fa, di solito, così.

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{matrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{matrix} \rightarrow \text{questo perché}$$

$$f(v_3) = \begin{bmatrix} -4 \\ 6 \\ -14 \end{bmatrix} = -2v_1$$

$$f(v_1) - f(v_3) = 0_{\mathbb{R}^3} \Rightarrow f(v_1 - v_3) = 0_{\mathbb{R}^3} \Rightarrow \underline{v_1 - v_3 \in \text{Ker}(f)}$$

$$v_2, v_1 - v_3 \in \text{Ker}(f)$$

Questi due vettori sono linearmente indip.  $\Rightarrow$   
 $\dim(\text{Ker}(f)) \geq 2$ . Può essere  $\underline{\dim(\text{Ker}(f)) > 2}$

$\text{Ker}(f) \subset \mathbb{R}^3$  sottospazio; se fosse, allora  $\text{Ker}(f) = \mathbb{R}^3$   
 Ma in tal caso  $f(w) = 0 \forall w \in \mathbb{R}^3$ , e questo non  
 accade. Quindi  $\dim(\text{Ker}(f)) = 2$  e, pertanto,

$\overset{u_2}{v_2}, \overset{u_3}{v_1 - v_3}$  è base di  $\text{Ker}(f)$ .

Occorre completarla ad una base di  $\mathbb{R}^3$

$$u_1 = v_1, u_2, u_3 \quad - (u_3 - u_1) = v_3$$

Quindi  $u_1, u_2, u_3$  è un sist. di generatori per  $\mathbb{R}^3$   
 dunque  $\mathcal{B} = (u_1, u_2, u_3)$  è base ordinata di  $\mathbb{R}^3$

$$\text{Anche } \mathcal{D} = (f(v_1), e_2, e_3)$$

$$M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{B}}(f) = \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & f(v_1) \\ 0 & 0 & 0 & e_2 \\ 0 & 0 & 0 & e_3 \\ \hline f(u_1) & f(u_2) & f(u_3) & \\ \hline u & u & u & \\ f(v_1) & 0 & 0 & \end{array}$$

Abbiamo ottenuto  
 una matrice semplice  
 al prezzo di usare  
 delle basi "adattate"  
 ad  $f$

Un modo importante di interpretare quanto fatto è

$$\mathbb{R}^3 \xrightarrow[\text{Q}]{\text{id}_{\mathbb{R}^3}} \mathbb{R}^3 \xrightarrow[\text{A}]{f} \mathbb{R}^3 \xrightarrow[\text{P}]{\text{id}_{\mathbb{R}^3}} \mathbb{R}^3 \xrightarrow[\text{D}]{\text{id}_{\mathbb{R}^3}} \mathbb{R}^3$$

Qui us  
la (1)

Cioè  $Q = M_{\mathbb{B}}^{\mathcal{C}}(\text{id}_{\mathbb{R}^3})$        $P = M_{\mathcal{D}}^{\mathbb{B}}(\text{id}_{\mathbb{R}^3})$

Come si trovano effettivamente tali matrici?

$\mathcal{C} = (u_1, u_2, u_3) = (v_1, v_2, v_1 - v_3)$

$$Q = \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & v_1 \\ 0 & 1 & 0 & v_2 \\ 0 & 0 & -1 & v_3 \\ \hline u_1 & u_2 & u_3 & \end{array}$$

$\text{id}(u_i)$

$$P = \begin{array}{ccc|c} -\frac{1}{2} & -\frac{7}{4} & & f(v_1) = -2v_1 \\ 0 & \frac{25}{2} & & e_2 \\ 0 & \frac{43}{2} & & e_3 \\ \hline v_1 & v_2 & v_3 & \end{array}$$

$\text{id}_{\mathbb{R}^3}(v_i)$

$$v_2 = \begin{vmatrix} 7 \\ 2 \\ -3 \end{vmatrix} = p_{12} \cdot (-2) \begin{vmatrix} 2 \\ -3 \\ 7 \end{vmatrix} + p_{22} \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{vmatrix} + p_{32} \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}$$

$$\begin{cases} -4 p_{12} = 7 \\ +6 p_{12} + p_{22} = 2 \\ -14 p_{12} + p_{32} = -3 \end{cases}$$

$$p_{12} = -\frac{7}{4}$$

$$p_{22} = 2 + \frac{42 \cdot 21}{4 \cdot 2} = \frac{25}{2}$$

$$p_{32} = -3 + 14 \cdot \frac{7}{4} = -3 + \frac{49}{2} = \frac{43}{2}$$

ESERCIZIO

Provare la terza colonna di P. Poi verificare che tutte funzionino.

Matrici come P e Q si chiamano matrici di CAMBIAMENTO DI BASE. Usa P per spiegare il loro significato.

16/10/17

(6)

Sia  $w \in \mathbb{R}^3$  qualsiasi. Lo esprimo come comb. lineare dei vettori della base  $B$

$$w = b_1 v_1 + b_2 v_2 + b_3 v_3 \quad (b_1, b_2, b_3 \in \mathbb{R} \text{ esistono e sono univocamente determinati})$$

Faccio il calcolo

$$P \begin{vmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{vmatrix}$$

$3 \times 3$                        $3 \times 1$

cioè  $d_1, d_2, d_3$  sono gli scalari che devo usare per ottenere  $w$  (lo stesso di prima!) come

Allora  $w = d_1 f(v_1) + d_2 e_2 + d_3 e_3$

combinazione lineare degli elementi della base  $D$ .

SPIEGARE

### ESERCIZIO

Diri se esiste un'applicazione lineare  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  t.c.

a)  $f\left(\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} -1 \\ -1 \end{vmatrix}$        $f\left(\begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 3 \\ 0 \end{vmatrix}$        $f\left(\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix}$

b) \_\_\_\_\_ " \_\_\_\_\_       $f\left(\begin{vmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix}$

c) \_\_\_\_\_ " \_\_\_\_\_       $f\left(\begin{vmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 2 \\ -1 \end{vmatrix}$

Nel caso una tale  $f$  esista, diri se è unica.

a)  $\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}$  sono linearmente indipendenti, dunque formano una base di  $\mathbb{R}^3$ .

Allora  $f$  esista ed è unica.

$$w = \begin{vmatrix} 5 \\ -4 \\ 3 \end{vmatrix} \in \mathbb{R}^3 \quad w = x_1 \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} + x_2 \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + x_3 \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}$$

Magli trovare  $x_1, x_2, x_3$

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 = 5 \\ x_1 = -4 \\ x_1 + x_3 = 3 \end{cases} \quad \begin{cases} 2x_2 = 5 + 4 \\ x_2 = -4 \\ x_3 = 3 + 4 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} 5 \\ -4 \\ 3 \end{vmatrix} = -4 \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} + \frac{9}{2} \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + 7 \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}$$

$$\Rightarrow f(w) = -4 \begin{vmatrix} -1 \\ -1 \end{vmatrix} + \frac{9}{2} \begin{vmatrix} 3 \\ 0 \end{vmatrix} + 7 \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} = \dots$$

CAPIRE IL PERCHÉ

b)  $\begin{vmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$  Se esistesse una  $f$  lineare che soddisf. le condizioni richieste, allora

~~...~~  $\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} = f\left(\begin{vmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = f\left(\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}\right) + f\left(\begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} -1 \\ -1 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 3 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 \\ -1 \end{vmatrix}$  assurdo

Quindi  $f$  non esiste.

c) Per risolverlo dovr. completarsi  $v_1 = \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$   
ad una base di  $\mathbb{R}^3$ . Per esempio posso aggiungere  $e_3$ :  $v_1, v_2, e_3$  sono lin. indipend.  
 $f(v_1) = f\left(\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} -1 \\ -1 \end{vmatrix}$        $f(v_2) = f\left(\begin{vmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 3 \\ 0 \end{vmatrix}$

$f(e_3) =$  quello che voglio in  $\mathbb{R}^2$ ! SPIEGARE

Quindi esistono infinite applicazioni lineari  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  che verificano le condizioni richieste.