

Matrici invertibili

Def. A matrice quadrata $n \times n$ è detta invertibile se esiste $\bar{A}^{-1} \in M(n \times n, K)$ tale che $A\bar{A}^{-1} = \bar{A}^{-1}A = \bar{E}_n = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ matrice identica.

Denotiamo $GL(n, K) \subset M(n \times n, K)$ il sottoinsieme delle matrici invertibili.

Prop. $GL(n, K)$ è un gruppo rispetto al prodotto righe per colonne, detto gruppo lineare generale.

Dim.

1) Siano A, B matrici invertibili; allora anche AB è invertibile e si ha $(AB)^{-1} = \bar{B}^{-1}\bar{A}^{-1}$.
Infatti $(AB)(\bar{B}^{-1}\bar{A}^{-1}) = A(\bar{B}^{-1}B)\bar{A}^{-1} = A\bar{E}_n\bar{A}^{-1} = A\bar{A}^{-1} = \bar{E}_n$.

Analogamente $(\bar{B}^{-1}\bar{A}^{-1})(AB) = \bar{E}_n$.

2) \bar{E}_n è invertibile, è l'elemento neutro.

3) Se A è invertibile, pure \bar{A}^{-1} è invertibile e precisamente $(\bar{A}^{-1})^{-1} = A$.

Oss. $GL(n, K)$ non è sottosp. vettoriale di $M(n \times n, K)$. Per esempio: $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$

è somma di matrici invertibili, ma non è invertibile. $GL(n, K)$ è sottogruppo multipl. di $M(n \times n, K)$.

Om-2. Se A è invertibile, ${}^t A$ è invertibile e si ha $({}^t A)^{-1} = {}^t(A^{-1})$.

Teorema Sia $f: V \rightarrow W$ lineare, \downarrow finitiamo basi B di V , B' di W . Si ha che f è un isomorfismo se e solo $M_{B'}^B(f)$ è invertibile.

Dim.

Sia f isomorfismo $\Rightarrow \exists \tilde{f}$ isom. inverso

t.c. $f \circ \tilde{f} = \text{id}_W$ e $\tilde{f} \circ f = \text{id}_V$.

Sia $A = M_{B'}^B(f)$, $A^{-1} = M_B^{B'}(\tilde{f})$. Allora

$$AA^{-1} = M_{B'}^B(f) M_B^{B'}(\tilde{f}) = M_{B'}^B(f \circ \tilde{f}) = M_{B'}^B(\text{id}_W) = E_n,$$

$$A^{-1}A = M_B^{B'}(\tilde{f}) M_{B'}^B(f) = M_B^B(\tilde{f} \circ f) = M_B^B(\text{id}_V) = E_m$$

$$\Rightarrow A^{-1} = A^{-1}.$$

Viciv. sia $A = M_{B'}^B(f)$ invertibile. Allora

$L(A)$ è un isomorfismo, infatti $AA^{-1} = E_n$,
 $\Rightarrow L(AA^{-1}) = L(A) \circ L(A^{-1}) = L(E_n) = \text{id}_{K^n}$. Analogam.

$A^{-1}A = E_m \Rightarrow L(A^{-1}) \circ L(A) = \text{id}_{K^m}$ e dunque $L(A^{-1})$ è l'applicazione inversa di $L(A)$.

Ora consideriamo il diagramma commutativo

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{f} & W \\ \kappa_B \downarrow & & \downarrow \kappa_{B'} \\ K^m & \xrightarrow{L(A)} & K^n \end{array}$$

$$f = \kappa_{B'}^{-1} \circ L(A) \circ \kappa_B$$

composizione di isomorfismi
è isomorfismo.

In particolare abbiamo che A è
invertibile $\Leftrightarrow L(A)$ è isomorfismo \Leftrightarrow
 $L(A)$ è suriettiva (perché endomorfismo)

\Leftrightarrow le m colonne di A generano il codom.
 $K^n \Leftrightarrow$ il rango di A è massimo m .

Analogamente, ragionando sulle righe:

A è invertibile \Leftrightarrow le n righe di
 A generano lo spazio delle righe \Leftrightarrow
formano una base di K^n .

Cambiamenti di base.

V K -spazio vettoriale di dim n

Supponiamo date 2 basi di V :

$$A = (v_1, \dots, v_n)$$

$$B = (w_1, \dots, w_n)$$

Come si passa da
coordinate rispetto ad A
a coordinate rispetto a B ?

Consideriamo il diagramma commutativo

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{\text{id}_V} & V \\ \downarrow \kappa_A & & \downarrow \kappa_B \\ K^n & \longrightarrow & K^n \end{array} \quad \begin{array}{ccc} v & \longrightarrow & v \\ \downarrow & & \downarrow \\ \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} & \longrightarrow & \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} \end{array}$$

$$\begin{aligned} \text{tale che } v &= x_1 v_1 + \dots + x_n v_n = \\ &= y_1 w_1 + \dots + y_n w_n. \end{aligned}$$

Siccome $\text{Hom}(K^n, K^n) \cong M(n \times n, K)$,

l'applicazione lineare $K^n \rightarrow K^n$ che manda le coordinate di v rispetto ad A (x_1, \dots, x_n) in quelle rispetto a B (y_1, \dots, y_n) è del tipo $L(A)$, dove $A = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(\text{id}_V)$,

$$\text{e } \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}.$$

Def.

A è detta matrice del cambiamento.

di base, o matrice di passaggio da \mathcal{A} a \mathcal{B} .

$$M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(\text{id}_V) = A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & & a_{mn} \end{pmatrix}$$

Per def. di matrice associata

La prima colonna contiene le coordinate di v_1 risp. a w_1, \dots, w_n , la seconda quelle di v_2 , ecc. Ovvero: $v_1 = a_{11}w_1 + \dots + a_{m1}w_m, \dots, v_n = a_{1n}w_1 + \dots + a_{mn}w_m$.

Om. Siccome $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(\text{id}_V)$ rappresenta id_V , che è ovviamente un isomorfismo, rispetto a una scelta di basi di dominio e codominio, il rango di $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(\text{id}_V)$ è uguale a n , cioè la matrice è invertibile. La sua inversa

è proprio $M_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}}(\text{id}_V)$.

Infatti:

$$\begin{array}{ccccc} V & \xrightarrow{\text{id}_V} & V & \xrightarrow{\text{id}_V} & V \\ \downarrow \kappa_{\mathcal{A}} & & \downarrow \kappa_{\mathcal{B}} & & \downarrow \kappa_{\mathcal{A}} \\ K^m & \xrightarrow{L(A)} & K^m & \xrightarrow{L(A')} & K^m \\ & \searrow \text{id}_{K^m} & & & \end{array}$$

questo diagramma è commutativo

$$A = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(\text{id}_V), \quad A' = M_{\mathcal{A}}^{\mathcal{B}}(\text{id}_V), \quad L(A') \circ L(A) =$$

$$= L(A'A) = \text{id}_{K^n}$$

Quindi $A'A = E_n$. Analogamente
 si ha anche $AA' = E_m$.

Dunque $A' = A^{-1}$.

Oss. Fissata una base B , ogni matrice invertibile può essere interpretata come matrice di passaggio da B a una nuova base.

Matrici di un'applicazione lineare
 rispetto a basi diverse.

Sia data un'applicazione lineare $f: V \rightarrow W$

e siano date 2 basi di V : $\mathcal{A}, \mathcal{A}'$

e 2 basi di W : $\mathcal{B}, \mathcal{B}'$

Che relazione c'è tra $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(f)$ e

$M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{A}'}(f)$? consideriamo il diagramma:

$$\begin{array}{ccccccc}
 V & \xrightarrow{\text{id}_V} & V & \xrightarrow{f} & W & \xrightarrow{\text{id}_W} & W \\
 \mathcal{K}_{\mathcal{A}'} \downarrow & & \mathcal{K}_{\mathcal{A}} \downarrow & & \downarrow \mathcal{K}_{\mathcal{B}} & & \downarrow \mathcal{K}_{\mathcal{B}'} \\
 \mathcal{K}^n & \xrightarrow{\quad} & \mathcal{K}^n & \xrightarrow{\quad} & \mathcal{K}^m & \xrightarrow{\quad} & \mathcal{K}^m \\
 & & M_{\mathcal{A}}^{\mathcal{A}'}(\text{id}_V) & & M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(f) & & M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id}_W)
 \end{array}$$

Allora $M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{A}'}(f) = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(\text{id}_W) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{A}}(f) M_{\mathcal{A}}^{\mathcal{A}'}(\text{id}_V)$.

Due matrici che rappresentano f rispetto a basi diverse differiscono per il prodotto a destra e sinistra per 2 matrici invertibili.

Conseguenza di un teorema precedente:

Data M , matrice $m \times n$, esistono matrici invertibili S, T tali che

$$SMT = \left(\begin{array}{c|c} E_r & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right) \text{ dove } r = \text{rg}(M).$$

Dim - Considero $L(M)$: rispetto alle basi canoniche M è la sua matrice.

Ma esistono basi di K^n e K^m , α e β , rispetto alle quali la matrice è

$$\left(\begin{array}{c|c} E_r & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right). \text{ Sia } T = M_{\beta}^{\alpha}(\text{id}_{K^n}),$$

$S = M_{\beta}^{\beta'}(\text{id}_{K^m})$: SMT è la matrice voluta.

$$\begin{array}{ccccccc} K^n & \xrightarrow{\text{id}} & K^n & \xrightarrow{L(M)} & K^m & \xrightarrow{\text{id}} & K^m \\ \downarrow M_{\alpha} & & \downarrow M_{\beta} & & \downarrow M_{\beta'} & & \downarrow M_{\beta} \\ K^n & \xrightarrow{L(T)} & K^n & \xrightarrow{L(M)} & K^m & \xrightarrow{L(S)} & K^m \end{array}$$

Da ciò, segue una nuova dimostrazione del fatto che il rango per righe e il rango per colonne di una matrice coincidono.

Infatti, data M $m \times n$, esistono matrici invertibili S, T tali che $SMT = \begin{pmatrix} E_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = A_r$.

- 1) chiaramente il rango per righe di $A_r = SMT$ è uguale a quello per colonne, ed è uguale a r .
- 2) A_r e M hanno lo stesso rango per colonne perché rappresentano $L(A)$ rispetto a basi diverse.
- 3) Il rango per righe di SMT è uguale al rango per colonne di ${}^t(SMT) = {}^tT {}^tM {}^tS$, che è uguale al rango per colonne di tM , per il punto 2); ed è quindi uguale al rango per righe di M .

Caso di un endomorfismo $f: V \rightarrow V$

Se usiamo la stessa base nel dominio e nel codominio, il diagramma diventa:

$$\begin{array}{ccccccc} V & \xrightarrow{\text{id}_V} & V & \xrightarrow{f} & V & \xrightarrow{\text{id}_V} & V \\ K_B \downarrow & & K_A \downarrow & & K_A \downarrow & & K_B \downarrow \\ K^n & \xrightarrow{M_A^B(\text{id}_V)} & K^n & \xrightarrow{A} & K^n & \xrightarrow{M_B^A(\text{id}_V)} & K^n \end{array}$$

Allora $M_B^B(f) = M_B^A(\text{id}_V) M_A^A(f) M_A^B(\text{id}_V)$

sono matrici una w'era
dell'altra

$M_B^B(f) = S M_A^A(f) S^{-1}$, con S matrice del
cambiamento di base. Se abbiamo le
coordinate dei vettori di B rispetto ad
 A , possiamo scrivere direttamente
 $M_A^B(\text{id}_V) = S^{-1}$.

Def. 2 matrici quadrate sono simili se
 $\exists S$ invertibile h.c. $A = S B S^{-1}$.

È una relazione d'equivalenza tra matrici
 $n \times n$: similitudine.

$$A = S B S^{-1} \Rightarrow B = S^{-1} A S$$

$$A = S B S^{-1}, B = M C M^{-1} \Rightarrow A = S (M C M^{-1}) S^{-1} = (S M) C (S M)^{-1}$$

Si ha che due matrici sono simili se e solo se rappresentano lo stesso endomorfismo rispetto a basi diverse.

Un problema importante e non banale è quello di trovare un rappresentante "semplice" per la classe di similitudine di una matrice data - "forma canonica": descrivere l'insieme quoziente.
Vedremo il problema della diagonalizzabilità e la forma canonica di Jordan.

Om. matrici simili hanno lo stesso rango ^{infatti} e rappresentano lo stesso endomorfismo rispetto a basi diverse.

Calcolo dell'inversa di una matrice quadrata invertibile.

Iniziamo provando una

Proposizione

Sia A una matrice $n \times n$ tale che esiste una matrice $n \times n$ B per cui $BA = E_n$, oppure esiste una matrice C h.c. $AC = E_n$. Allora A è invertibile.

Dim. Se $BA = E_n$, $L(BA) = \text{id}_{K^n}$.
" $L(B) \circ L(A)$

Ma allora $L(A)$ è suriettiva: infatti se $L(A)(v) = 0$, si ha $L(B)(L(A)(v)) = L(B)(0) = 0$, e dunque $v \in \text{Ker}(L(B) \circ L(A)) = 0$. Essendo $L(A)$ un endomorfismo ^{iniettivo} di K^n , che ha dim finita, $L(A)$ è un isomorfismo, e perciò A è invertibile.

Se invece $AC = E_n$, $L(AC) = L(A) \circ L(C) = \text{id}_{K^n}$. Allora $L(A)$ è suriettiva: se $w \in K^n$, $w = L(A)(L(C)(w))$ e dunque $w \in \text{Im} L(A)$. Come prima allora $L(A)$ è isomorfismo e A è invertibile.

Cor. Se A è invertibile $BA = E_n$

$\Rightarrow B$ è l'inversa di A .

Dim. A è invertibile dunque $\exists \bar{A}^{-1}$:

$A\bar{A}^{-1} = \bar{A}A = E_n = BA$: moltiplico a destra

per \bar{A}^{-1} e ottengo $E_n \bar{A}^{-1} = (BA)\bar{A}^{-1}$

$$\begin{array}{ccc} \parallel & & \parallel \\ \bar{A}^{-1} & & B \end{array}$$

Cor. Se $AC = E_n$ $\Rightarrow C$ è l'inversa di A .

Dim. A è invertibile dunque $\exists \bar{A}^{-1}$.

$$AC = E_n \Rightarrow \begin{array}{c} \bar{A}^{-1}(AC) = \bar{A}^{-1}E_n = \bar{A}^{-1} \\ \parallel \\ C \end{array}$$

Sia A $n \times n$ invertibile. Cerchiamo X

$n \times n$ tale che $AX = E_n$: equazione matriciale nella matrice incognita $X = (x_{ij})_{i,j=1,\dots,n}$.

$AX = E_n \iff AX^1 = e_1, AX^2 = e_2, \dots, AX^n = e_n$,
dove X^1, X^2, \dots, X^n sono le colonne di X .

Trovare X equivale a risolvere n sistemi lineari con matrice dei coefficienti A , e colonne dei termini noti rispettivamente e_1, e_2, \dots, e_n .

A è invertibile \Rightarrow ognuno di tali sistemi ha 1! soluzione. Per risolverli, usiamo l'algoritmo di Gauss, riducendo a gradini le matrici complete dei vari sistemi $(A; e_i)$.

Lo facciamo per tutti gli n sistemi contemporaneamente, perché le trasformazioni elementari sono le stesse:

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} a_{11} & \dots & a_{1n} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} & 0 & 0 & \dots & 1 \end{array} \right) = (A; E_n) \rightarrow (B; C):$$

a gradini con n pivot

Abbiamo così n sistemi lineari equivalenti ai primi. Ora operiamo di nuove trasformazioni elementari sulle righe a partire dal basso, per mandare a zero tutti gli elementi sopra la diagonale principale di B :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1n} & c_{11} & \dots & c_{1n} \\ & & & \vdots & & & \vdots \\ 0 & & & b_{n-1,n} & & & \\ & & & b_{nn} & c_{n1} & \dots & c_{nn} \end{array} \right) \rightarrow$$

$b_{nn} \neq 0$: usando l'ultima riga mandiamo a zero l'ultima colonna di B sopra b_{nn}

$$\rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} b_{11} & b_{12} & & 0 & c'_{11} & \dots & c'_{1n} \\ 0 & b_{22} & & \vdots & & & \\ & & & 0 & & & \\ & & & 0 & c'_{n-1,n} & \dots & c'_{n-1,n} \\ 0 & 0 & \dots & b_{nn} & c_{n1} & \dots & c_{nn} \end{array} \right)$$

ora mandiamo a zero la penultima colonna di B sopra $b_{n-1,n-1}$.

ultima riga di $(B;c)$ e diagonale di B invariati.

$$\rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} b_{11} & b_{12} & & 0 \\ & & & \vdots \\ & & & 0 \\ & & & b_{nn} \\ & & & \vdots \\ & & & 0 \end{array} \middle| \begin{array}{c} D \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{array} \right)$$

Ora con trasformaz. elementari del I tipo trasformiamo la prima matrice in E_n , arriviamo a $(E_n; \bar{A}^{-1})$.

Examples

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

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

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

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} -1 & 4 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right) \rightarrow$$

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

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

$$\rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & -1 & 0 \end{array} \right) \Rightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 2 & 1 \\ -1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Esempio di cambio di base

$$f: V \rightarrow W \text{ con}$$

$$V = \mathbb{R}[t]_2, W = \mathbb{R}[t]_3,$$

$$f(p(t)) = t^2 p'(t+1).$$

$$\text{Le } B = (1, t, t^2), B' = (1, t, t^2, t^3)$$

$$M_B^B(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Ora consideriamo $a = (1, t-1, (t-1)^2)$ in V e

$a' = (1, t-2, (t-2)^2, (t-2)^3)$ in W . Sono basi?

$$M_B^a(\text{id}_V) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \text{ ha } \text{rg } 3 \Rightarrow a \text{ è base.}$$

$$M_{B'}^{a'}(\text{id}_W) = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 4 & -8 \\ 0 & 1 & -4 & 12 \\ 0 & 0 & 1 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ ha } \text{rg } 4 \Rightarrow a' \text{ è base.}$$

$M_{a'}^a(f) = ?$ applico la regola

$$M_{a'}^a(f) = \underbrace{M_a^{B'}}_{\text{è l'inversa di } M_{B'}^{a'}(\text{id}_W)} M_{B'}^B(f) \underbrace{M_B^a(\text{id}_V)}_{\text{già trovata}}$$

$$\left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & -2 & 4 & -8 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -4 & 12 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -6 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow$$

matrici sparse

$$\rightarrow \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & -2 & 4 & 0 & 1 & 0 & 0 & 8 \\ 0 & 1 & -4 & 0 & 0 & 1 & 0 & -12 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow$$

$$\rightarrow \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & -2 & 0 & 0 & 1 & 0 & -4 & -16 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 4 & 12 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow$$

$$\rightarrow \left(\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 4 & 8 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 4 & 12 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

questa è l'inversa.

$$f(1) = 0, \quad f(t-1) = t^2, \quad f(t^2 - 2t + 1) = 2t^3$$

$$2t^3 = 2(t^3 - 6t^2 + 12t - 8) + 12(t^2 - 4t + 4) + 24(t-2) + 16 \quad \text{: ha coord. } (2, 12, 24, 16)$$

in ordine
inverso

risp. ad a' .

$$t^2(2t+2-2) = 2t^3$$

$$t^2 = (t^2 - 4t + 4) + 4(t-2) + 4$$

$$M_{a'}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 16 \\ 0 & 4 & 24 \\ 0 & 1 & 12 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 \\ 0 & 1 & 4 & 12 \\ 0 & 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 4 & 24 \\ 0 & 4 & 32 \\ 0 & 1 & 14 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 16 \\ 0 & 4 & 24 \\ 0 & 1 & 12 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$