Lezione 27 Determinante

# Calcolo del rango col determinante

**Teor** (di Kronecker). Data  $A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$ , supponiamo che una sottomatrice quadrata B di ordine r abbia det  $B \neq 0$ . Se tutte le sottomatrici quadrate di ordine r+1 che contengono B hanno determinante nullo, allora rg A=r.

Esempio.

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

quindi rg A = 2.

### Determinante come funzione multilineare

Una matrice  $n \times n$  è essenzialmente una n-upla ordinata di vettori colonna di  $\mathbb{K}^n$ , ossia  $A = (v_1, \ldots, v_n)$  con  $v_i = A_{(i)}$ .

$$\det: M_n(\mathbb{K}) = \underbrace{\mathbb{K}^n \times \cdots \times \mathbb{K}^n}_{n \text{ volte}} \to \mathbb{K}$$

è funzione delle colonne di una matrice. Si può dimostrare che det soddisfa le seguenti proprietà (dove ci sono . . . non modifichiamo nulla):

$$\det(\ldots, v + w, \ldots) = \det(\ldots, v, \ldots) + \det(\ldots, w, \ldots)$$
$$\det(\ldots, \alpha v, \ldots) = \alpha \det(\ldots, v, \ldots).$$

In altre parole det è lineare rispetto a ciascuna colonna, tenendo fisse le altre. Per questo motivo si dice che det è *multilineare nelle colonne*, ossia è lineare rispetto a ciascuna colonna.

Dato che det  $A = \det^t A$  si ha che det è multilineare nelle righe.

### Determinante di un endomorfismo

**Def.** Consideriamo un endomorfismo  $f: V \to V$  e una base  $\mathcal{B} = (b_1, \ldots, b_n)$  per V. Si chiama determinante di f il numero

$$\det f \stackrel{\text{def}}{=} \det M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(f) \in \mathbb{K}.$$

**Oss.** Il determinante di un endomorfismo è definito come il determinante di una sua matrice rispetto ad una base arbitraria di V, usando la stessa base sia nel dominio che nel codominio.

**Oss.**  $C = (c_1, ..., c_n)$  altra base per  $V \Rightarrow \det M_C^C(f) = \det M_B^B(f)$  perché sono matrici simili. Quindi det f è ben definito (non dipende dalla base).

**Oss.**  $f, g: V \to V$  endomorfismi  $\Rightarrow \det(f \circ g) = \det(f) \det(g)$  (T. di Binet).

Oss. f isomorfismo  $\Leftrightarrow M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(f)$  invertibile  $\Leftrightarrow \det f \neq 0 \Rightarrow \det(f^{-1}) = \frac{1}{\det f}$ .

# Spazio delle applicazioni lineari

Definiamo lo spazio delle applicazioni lineari da V a W

$$\operatorname{Hom}(V, W) \stackrel{\text{def}}{=} \{ f : V \to W \mid f \text{ lineare} \}$$

Date applicazioni lineari  $f, g: V \to W$  definiamo la somma

$$f + q: V \rightarrow W$$

$$(f+g)(v) \stackrel{\text{def}}{=} f(v) + g(v)$$

e la moltiplicazione scalare per  $lpha \in \mathbb{K}$ 

$$\alpha f: V \to W$$

$$(\alpha f)(v) \stackrel{\text{def}}{=} \alpha f(v).$$

È facile dimostrare che f+g e  $\alpha f$  sono lineari e con queste operazioni Hom(V,W) è un  $\mathbb{K}$ -spazio vettoriale.

$$\mathcal{B} = (b_1 \ldots, b_n)$$
 base per  $V$ 

$$C = (c_1 \dots, c_m)$$
 base per  $W$ 

 $\forall f, g \in \text{Hom}(V, W), \forall \alpha \in \mathbb{K} \Rightarrow$ 

$$M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}(f+g) = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}(f) + M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}(g)$$
$$M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}(\alpha f) = \alpha M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}(f)$$

Quindi l'applicazione

$$M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}$$
:  $\operatorname{Hom}(V, W) \to M_{m,n}(\mathbb{K})$ 

che associa a  $f \in \text{Hom}(V, W)$  la matrice  $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}(f)$ , è lineare e sappiamo che è anche invertibile (ad ogni matrice corrisponde un'applicazione lineare). Abbiamo quindi la proposizione seguente.

**Prop.**  $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}$ :  $\text{Hom}(V,W) \to M_{m,n}(\mathbb{K})$  è un isomorfismo di spazi vettoriali.

$$M_{m,n}(\mathbb{K}) \cong \mathbb{K}^{mn} \Rightarrow \dim M_{m,n}(\mathbb{K}) = mn \Rightarrow \dim \operatorname{Hom}(V,W) = \dim V \dim W.$$

Definiamo lo spazio degli endomorfismi di V

$$\operatorname{End}(V) \stackrel{\operatorname{def}}{=} \operatorname{Hom}(V, V) = \{ f : V \to V \mid f \text{ lineare} \}.$$

 $\operatorname{End}(V)$  è uno spazio vettoriale e dim  $\operatorname{End}(V) = (\dim V)^2$ .

# Problema della diagonalizzazione

Dato  $f \in \text{End}(V)$  vorremmo trovare una base  $\mathcal{D} = (v_1, \dots, v_n)$  per V t.c.  $M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{D}}(f)$  sia la più semplice possibile: una matrice diagonale.

**Def.**  $f \in \operatorname{End}(V)$  è diagonalizzabile se esiste una base  $\mathcal{D}$  per V t.c.  $M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{D}}(f)$  sia una matrice diagonale.  $\mathcal{D}$  è detta base diagonalizzante o base che diagonalizza f.

Ricordando che la *i*-esima colonna di  $M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{D}}(f)$  è il vettore delle coordinate di  $f(v_i)$  si ha subito la seguente proposizione.

**Prop.**  $\mathcal{D} = (v_1, \dots, v_n)$  diagonalizza  $f \Leftrightarrow \exists \lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{K}$  t.c.

$$f(v_i) = \lambda_i v_i, \quad \forall i = 1, \ldots, n.$$

Inoltre  $M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{D}}(f) = \operatorname{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_n).$ 

**Oss.** Se  $M_{\mathcal{D}}^{\mathcal{D}}(f) = \operatorname{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_n)$  allora f si scrive in coordinate come

$$fegin{pmatrix} x_1\ dots\ x_n \end{pmatrix} = egin{pmatrix} \lambda_1x_1\ dots\ \lambda_nx_n \end{pmatrix}$$

### Autovalori e autovettori

**Def.** Dato  $f \in \operatorname{End}(V)$ , uno scalare  $\lambda \in \mathbb{K}$  è detto *autovalore* di f se esiste un vettore *non nullo*  $v \in V$  t.c.  $f(v) = \lambda v$ . In questo caso v è detto *autovettore per f relativo all'autovalore*  $\lambda$ .

**Oss.**  $v \in V$  autovettore per  $f \Leftrightarrow v \neq 0_V$  e  $\exists \lambda \in \mathbb{K}$  t.c.  $f(v) = \lambda v$ .

**N. B.** Vogliamo  $v \neq 0_V$  perché altrimenti la definizione sarebbe banale: per ogni  $\lambda \in \mathbb{K}$  si ha  $f(0_V) = \lambda 0_V$ .

**Cor.** Una base è diagonalizzante ⇔ è formata da autovettori.