

Ques. se $A \in M_n(K)$, allora $\det A = \det {}^t A$

Dim. $\det {}^t A =$ sviluppo secondo la prima riga delle ${}^t A$
= sviluppo secondo la prima colonna di A
= $\det A$

Oss.: per comprendere che segno assegnare a ciascun addendo in uno sviluppo di Laplace notiamo che il segno di $(-1)^{i+j}$ è:

$$\begin{pmatrix} + & - & + & - \\ - & + & - & \\ + & & & \\ & & & \end{pmatrix}$$

Teorema, (teorema di Bruck)

sono $A, B \in M_n(K)$, allora

$$\det(A \cdot B) = \det(A) \cdot \det(B)$$

Ques. se $A \in M_n(K)$ invertibile (dunque $\det A \neq 0$), allora

$$\det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)} = (\det A)^{-1}$$

Dim.: per determinare $A \cdot A^{-1} = \mathbb{1}_n$, pertanto per il teorema di Bruck

$$\det(A \cdot A^{-1}) = \det(A) \cdot \det(A^{-1})$$

e dunque

$$\det A \cdot \det(A^{-1}) = \det(\mathbb{1}_n) = 1$$

$$\Rightarrow \det(A^{-1}) = \frac{1}{\det(A)}$$

Concludiamo questa parte con una formula simbolica che esprime l'inverso di una matrice.

Def.: se $A \in M_n(K)$ e sono $i, j \in \{1, \dots, n\}$; il cofattore i, j -esimo di A è lo scalare (vettore, l'elemento di K)

$$(-1)^{i+j} \cdot \det A_{ij}$$

dove A_{ij} è il minore i, j -esimo di A ; definiamo la matrice dei cofattori di A come quella matrice il cui elemento i, j -esimo è l' i, j -esimo cofattore di A ; chiamiamo la matrice di cofattori con $\text{cof}(A)$.

Esempio: se $A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}$

$$\text{cofattore di posto } (1,1) : (-1)^{1+1} \cdot \det A_{11} = 4$$

$$\text{--- --- --- } (1,2) = (-1)^{1+2} \cdot \det A_{12} = -1$$

$$\text{--- --- --- } (2,1) = (-1)^{2+1} \cdot \det A_{21} = -3$$

$$\text{--- --- --- } (2,2) = (-1)^{2+2} \cdot \det A_{22} = 2$$

Prop.: se $A \in M_n(K)$, allora

$$A \cdot {}^t \text{cof}(A) = \det(A) \cdot \mathbb{1}_n \quad \left(\begin{array}{cccc} \det A & & & \\ & \det A & & 0 \\ 0 & & \ddots & \\ & & & \det A \end{array} \right)$$

In particolare se A è invertibile

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} \cdot {}^t \text{cof}(A)$$

Applicazioni lineari

Def.: sono V e V' due spazi vettoriali su K , una funzione

$$f: V \rightarrow V'$$

si dice un'applicazione lineare se valgono:

AL1. (soddisfatto)

$\forall v_1, v_2 \in V$, vale

$$f(v_1 + v_2) = f(v_1) + f(v_2)$$

\uparrow somma in V \uparrow somma in V'

"l'immagine della somma è la somma delle immagini"

AL2. (omogeneità)

$\forall v \in V \quad \forall \lambda \in K$, vale

$$f(\lambda \cdot v) = \lambda \cdot f(v)$$

\uparrow moltiplicazione di un vettore di V per uno scalare di K \uparrow moltiplicazione di un vettore di V' per uno scalare di K .

"l'immagine dell' moltiplicazione per uno scalare è la moltiplicazione per uno scalare dell'immagine".

Esempio: consideriamo $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ data da

$$f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = x + 2y$$

vale che

$$f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) = f\left(\begin{pmatrix} x_1 + x_2 \\ y_1 + y_2 \end{pmatrix}\right)$$

$$= (x_1 + x_2) + 2(y_1 + y_2)$$

$$= f\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}\right) + f\left(\begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}\right)$$

quindi f è additiva; analogamente si dimostra che f è omogenea e dunque f è un'applicazione lineare.

Esercizio: trovare una funzione $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ che non sia lineare.

Prop.: se $f: V \rightarrow V'$ è un'applicazione lineare, allora

$$f(0) = 0$$

\uparrow elemento neutro di V \uparrow elemento neutro di V'

"l'immagine dell'elemento neutro è l'elemento neutro".

Prop.: $\forall A \in M_{n,n}(K)$, la funzione L_A è un'applicazione lineare.

Dim.: sono $v_1, v_2 \in K^n$, allora

$$L_A(v_1 + v_2) = A \cdot (v_1 + v_2)$$

$$= A \cdot v_1 + A \cdot v_2$$

$$= L_A(v_1) + L_A(v_2)$$

quindi L_A è additiva; analogamente si dimostra che per ogni

$\lambda \in K$ e per ogni $v \in K^n$, vale $L_A(\lambda \cdot v) = \lambda \cdot L_A(v)$,

quindi L_A è omogenea; pertanto L_A è lineare.

Esempio: (rotazione nel piano di un angolo α in senso antiorario)

se $\alpha \in \mathbb{R}$ e definiamo la matrice

$$R_\alpha := \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

l'applicazione lineare $L_{R_\alpha}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ è la rotazione

di angolo α in senso antiorario.

$$L_{R_\alpha}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) \\ \sin(\alpha) \end{pmatrix}$$

$$L_{R_\alpha}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin(\alpha) \\ \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

