

## Proprietà del determinante:

sia  $A \in M(n, K)$

$\det A \neq 0 \iff \text{Rango}(A) = n$

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

$\det(A) = \det(A^T)$



$f: V \longrightarrow W$  associata a una matrice  $A \in M(n, K)$  con  $\text{Rango } A = n$

$f$  è suriettiva e iniettiva  $\implies f$  è un isomorfismo, in particolare  $f$  è invertibile.  
 $\implies$  esiste  $f^{-1}$  e  $f^{-1}$  è lineare



$$\begin{pmatrix} A \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{ccc} f: V & \longrightarrow & W \\ \mathcal{B} & & \mathcal{A} \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{ISOMORFISMO} \\ \text{basi} \end{array}$$

$f$  sarà associata ad una matrice  $A$  rispetto a queste basi

$$f^{-1} \quad \text{''} \quad \text{''} \quad X$$

La composizione  $f^{-1} \circ f: V \longrightarrow V$  è l'identità in  $V$

$f^{-1} \circ f = \text{id}_V$  Rispetto alle basi scelte si ha allora che:

$$\text{Se } \mathcal{P} = \{v_1, \dots, v_n\}$$

$$\text{id}_V(v_1) = v_1 = 1 \cdot v_1 + \dots$$

$\vdots$

$$\text{id}_V(v_n) = v_n = 0 \dots + 1 \cdot v_n$$

→ La matrice associata all'identità rispetto alla base  $\mathcal{P}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & & \vdots \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & & 1 \end{pmatrix} = I_n$$

cioè l'elemento neutro  
del prodotto tra matrice

$$X \cdot A = I \quad X = A^{-1}$$

FORMULA PER IL CALCOLO DI  $A^{-1}$

$$(A^{-1})_{is} = \frac{\alpha_{si}}{\det(A)}$$

dove  $\alpha_{is}$  è il complemento algebrico di  $a_{is}$ .

Ad esempio

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & -1 \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{17} & \frac{3}{17} \\ \frac{5}{17} & -\frac{2}{17} \end{pmatrix}$$

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

$$\det A = -17$$

$$\begin{aligned} Ax &= b_1 \\ Ax &= b_2 \\ Ax &= b_3 \end{aligned}$$

$$\left( A \mid b_1 \mid b_2 \mid b_3 \right)$$

$$A \cdot X^{-1} = I$$

$$A \cdot \begin{pmatrix} x_{11} & \dots & \dots & \dots & y_{1n} \\ \vdots & & & & \vdots \\ \vdots & & & & \vdots \\ \vdots & & & & \vdots \\ x_{ni} & \dots & \dots & \dots & y_{nn} \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & 1 & & & \vdots \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & 0 & & & 1 \end{pmatrix}$$

$$Ax = \begin{pmatrix} \vdots \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Ax = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Ax = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$(A \mid I)$$

$$\left( \begin{array}{cc|cc} 2 & 3 & 1 & 0 \\ & & \vdots & \vdots \end{array} \right) \xrightarrow{\text{Riduzione}} \left( \begin{array}{cc|cc} 2 & 3 & 1 & 0 \\ & & \vdots & \vdots \end{array} \right)$$

$$\left( \begin{array}{cc|cc} 2 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & +\frac{5}{17} & -\frac{2}{17} \end{array} \right) \cdot (-3)$$

$$\left( \begin{array}{cc|cc} 2 & 0 & -\frac{15}{17} & \frac{6}{17} \\ 0 & 1 & +\frac{5}{17} & -\frac{2}{17} \end{array} \right) \cdot \frac{1}{2}$$

$$\left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{1}{17} & \frac{3}{17} \\ 0 & 1 & \frac{5}{17} & -\frac{2}{17} \end{array} \right)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3}{17} \\ -\frac{5}{17} \end{pmatrix}$$

$(A|I)$  Riduzione + "Riduzione Inversa", si trova  $(I|A^{-1})$

$$\begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{id_V} & V \\ \mathcal{D} & & \mathcal{D} \end{array}$$

$\Rightarrow id_V \in I_n$

Questo non è vero se si usano basi diverse in partenza e in arrivo.

Se in arrivo abbiamo una base diverso da  $\{v_1, \dots, v_n\}$ :  $\{w_1, \dots, w_n\}$  i coeff. di  $v_1, \dots, v_n$  scolti come combinazione lineare di  $\{w_1, \dots, w_n\}$  non possono essere quelli che portano alla matrice identica.

$\Rightarrow v_i \neq 0w_1 + \dots + 1w_i + 0 + \dots + 0w_n$  altrimenti  $v_i = w_i$   
 quindi la  $i$ -esima colonna è diversa da  $\begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow i$   
 e la matrice non può essere  $I_n$

### ESEMPIO

$id_{\mathbb{R}^2} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$   
 $\mathcal{P} = \{v_1, v_2\}$        $\mathcal{P}' = \{v_1, v_1 - v_2\}$

①  $id(v_1) = v_1 = 1 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2$   
 $id(v_2) = v_2 = 0 \cdot v_1 + 1 \cdot v_2$   
 $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I_2$

- ①  $\mathcal{P}$  canonico  $\rightarrow$  in arrivo
- ②  $\mathcal{P}$  canonico  $\mathcal{P}'$  in arrivo

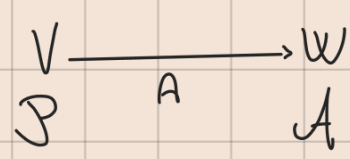
②  $id(v_1) = v_1 = 1 \cdot v_1 + 0 \cdot (v_1 - v_2)$   
 $id(v_1 - v_2) = v_1 - v_2 = 1 \cdot v_1 - 1 \cdot (v_1 - v_2)$   
 $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \neq I_2$

## CAMBIAMENTO DI BASE

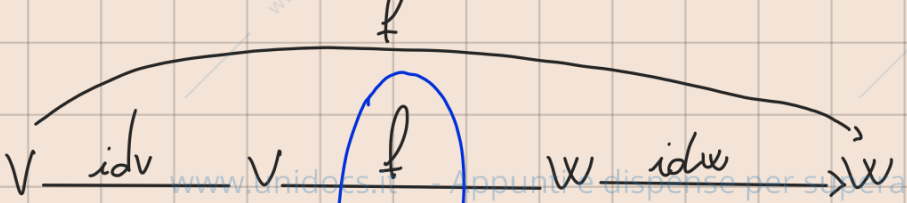
Dato  $f: V \rightarrow W$  consideriamo delle basi:

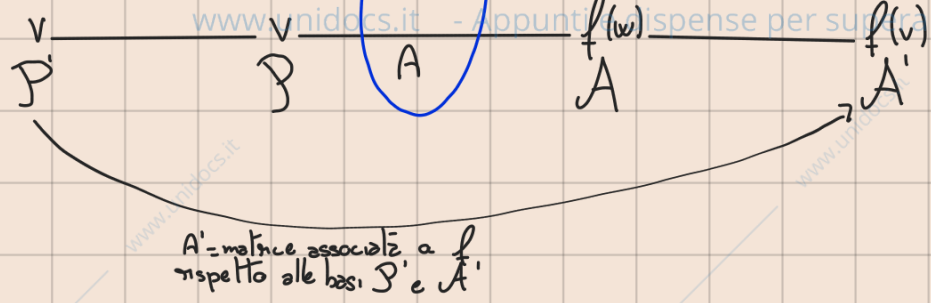
$\mathcal{P}, \mathcal{P}'$  di  $V$        $A, A'$  di  $W$

e supponiamo che  $f$  sia associata ad una matrice  $A$  rispetto alle basi  $\mathcal{P}$  e  $A$



Vogliamo determinare la matrice associata a  $f$  rispetto a  $\dots$



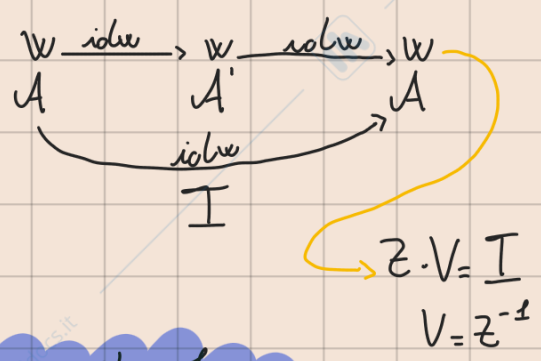


Quindi indicando con  $U$  = matrice associata a  $id_V$  rispetto alle basi  $B, B'$   
 $V = \begin{matrix} // & // \\ id_W & // \\ A & A' \end{matrix}$

$\Rightarrow A' = V \cdot A \cdot U$  Formula del cambiamento di base

Spesso è più conveniente utilizzare una formula che utilizza sempre le basi "nuove" in partenza e quelle "vecchie" in arrivo:

$U$  = matrice associata a  $id_V$  rispetto alle basi  $B, B'$   
 $V = \begin{matrix} // & // \\ id_W & // \\ A & A' \end{matrix}$   
 $Z = \begin{matrix} // & // \\ // & // \\ A' & A \end{matrix}$



Quindi la formula del cambiamento di base è  $A' = Z^{-1} \cdot A \cdot U$

1/12/2021

$f: V \rightarrow W$  lineare  $B, B'$  basi di  $V$   
 $A, A'$  basi di  $W$

$A$ , matrice associata a  $f$  rispetto alle basi  $B, A$   
 $A$  " " " "  $B', A'$   
 $X$  " " a  $id_V$  " "  $B', B$   
 $Z$  " " " "  $A', A$

$$\Rightarrow A' = Z^{-1}AX \longrightarrow \text{cambiamento di base}$$



ESEMPIO

$$f: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2 \text{ associata, rispetto alla base canonica } A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$f(x, y) = (3x+y, 2x+y)$$

Consideriamo le basi:

$$S' = \{(3, -1), (2, 0)\} \quad A' = \{(1, 2), (-1, 1)\} \text{ di } \mathbb{R}^2$$

Possiamo utilizzare la formula del cambiamento di base con  $S = A = \text{base canonica}$

Dobbiamo determinare la matrice  $X$  associata a  $\text{id}_{\mathbb{R}^2}$  avendo come base di partenza  $S'$  e base di arrivo la base canonica.

$$\begin{aligned} \text{id}_{\mathbb{R}^2}(3, -1) &= (3, -1) = 3(1, 0) + (-1)(0, 1) \\ \text{id}_{\mathbb{R}^2}(2, 0) &= (2, 0) = 2(1, 0) + 0(0, 1) \end{aligned} \Rightarrow X = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Poi dobbiamo determinare la matrice  $Z$  associata a  $\text{id}_{\mathbb{R}^2}$  avendo come base di partenza la base  $A$  e base di arrivo la base canonica.

$$\begin{aligned} \text{id}_{\mathbb{R}^2}(1, 2) &= 1 \cdot (1, 0) + 2(0, 1) \\ \text{id}_{\mathbb{R}^2}(-1, 1) &= -1(1, 0) + 1(0, 1) \end{aligned} \Rightarrow Z = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\left( \begin{array}{c|c} 1 & -1 \\ \hline -1 & 1 \end{array} \right) \left( \begin{array}{c|c} 1 & -1 \\ \hline -1 & 1 \end{array} \right) \left( \begin{array}{c|c} 0 & -1 \\ \hline -1 & 1 \end{array} \right)$$

$$Z^{-1} = \left( \begin{array}{cc|cc} 2 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & -2 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|cc} 0 & 3 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|cc} 0 & 3 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{array} \right)$$

$$\left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{array} \right) \Rightarrow Z^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

La matrice  $A'$  associata all'applicazione lineare rispetto alle basi  $\mathcal{P}$   $A'$  è

$$A' = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

## ALGEBRA DELLE APPLICAZIONI LINEARI

$$f, g: V \longrightarrow W \text{ lineari; } \lambda \in K$$

Possiamo definire:

$$\bullet (f+g): V \longrightarrow W \quad (f+g)(v) = f(v) + g(v)$$

$$\bullet (\lambda f): V \longrightarrow W \quad (\lambda f)(v) = \lambda \cdot f(v)$$

queste sono ancora applicazioni lineari

Con queste operazioni l'insieme delle applicazioni lineari  $V \longrightarrow W$  è uno spazio vettoriale:



Allora

$$(f+g) \sim A+B$$

$$(\lambda f) \sim \lambda A$$

## DIAGONALIZZAZIONE di applicazioni lineari

Def: sia  $f: V \longrightarrow V$  lineare

Un vettore  $v \in V$  è un autovettore di  $f$  se:

①  $v \neq 0_v$

②  $\exists \lambda \in K$  t.c.  $f(v) = \lambda v$

$\lambda$  è detto AUTOVALORE relativo all'autovettore  $v$ .

Sia  $v$  un autovettore per  $f$ :

$$\begin{aligned} f(v) = \lambda v &\iff f(v) - \lambda v = 0_v \iff f(v) - \lambda \text{id}_V(v) = 0 \\ &\iff f(v) - (\lambda \text{id}_V)(v) = 0 \\ &\iff (f - \lambda \text{id}_V)(v) = 0_v \\ &\iff v \in \text{Ker}(f - \lambda \text{id}_V) \end{aligned}$$

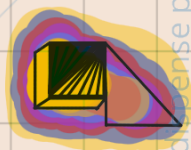
$v$  è un autovettore per  $f$  relativo all'autovalore  $\lambda$

$v$  è un elemento non nullo di  $\text{Ker}(f - \lambda \text{id}_V)$

Quindi esistono autovettori relativi all'autovalore  $\lambda$

$$\iff \text{Ker}(f - \lambda \text{id}_V) \text{ è non vuoto.}$$

TANOMA  
BRIDGE



Sia  $B$  una base di  $V$ , e sia  $A$  la matrice associata a  $f$  rispetto a tale base  
(IN PARTENZA E IN ARRIVO)

abbiamo che  $\text{id}_V$  è allora associata alla matrice identità  $I$ .

Ne segue che

$f - \lambda \text{id}_V$  è associata a  $A - \lambda I$

$f$  ammette autovettori relativi all'autovettore  $\lambda \Leftrightarrow \text{Ker } f - \lambda \text{id}_V$  è non banale

$\Leftrightarrow$  Il sistema omogeneo associato a  $(A - \lambda I)$  ammette soluzioni non banali

$\Leftrightarrow$  Il rango di  $(A - \lambda I)$  non è massimo

$\Leftrightarrow \det(A - \lambda I) = 0$

**Esempio**

Sia  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  associato, rispetto alla base canonica, alla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 2 & -1 & 4 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

Consideriamo la matrice

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 2 & -1 & 4 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2-\lambda & -1 & 2 \\ 2 & -1-\lambda & 4 \\ 1 & -1 & 3-\lambda \end{pmatrix}$$

Calcoliamo

$$\det \begin{pmatrix} 2-\lambda & -\lambda & 2 \\ 2 & -1-\lambda & 4 \\ 1 & -1 & 3-\lambda \end{pmatrix} = -\lambda^3 + 4\lambda^2 - 5\lambda + 2$$



In generale  $\det(A - \lambda I)$  è un polinomio in  $\lambda$  che ha al più un numero finito di radici, detto **POLINOMIO CARATTERISTICO** di  $f$  (o della matrice).

$\lambda = 1$  è una radice

$$\begin{array}{r|l} -\lambda^3 + 4\lambda^2 - 5\lambda + 2 & \lambda - 1 \\ -\lambda^3 + \lambda^2 & \\ \hline 3\lambda^2 - 5\lambda + 2 & \\ 3\lambda^2 - 3\lambda & \\ \hline -2\lambda + 2 & \\ -2\lambda + 2 & \\ \hline 0 & \end{array}$$

$$\det(A - \lambda I) = (\lambda - 1)(-\lambda^2 + 3\lambda - 2) = -(\lambda - 1)^2(\lambda - 2)$$

⇒ le radici del polinomio caratteristico sono:

- ① con molteplicità 2
- ② = 1

La molteplicità di  $\lambda$  come radice del polinomio caratteristico è detta **MOLTEPLICITÀ ALGEBRICA** di  $\lambda$ .

Trovati i valori di  $\lambda$  che annullano il polinomio caratteristico:  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$

Per ciascuno di questi valori abbiamo, per  $i = 1, \dots, k$

$$\det(A - \lambda_i I) = 0 \Rightarrow \text{Rango}(A - \lambda_i I) \text{ non è massimo}$$

⇒ Il sistema omogeneo associato ha soluzioni non banali

⇒ esistono autovettori relativi all'autovalore  $\lambda_i$

Determiniamo gli autovettori relativi agli autovalori  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_2 = 2$  che abbiamo trovato

Dobbiamo sostituire  $\lambda_i$  in  $(A - \lambda I) = \begin{pmatrix} 2 & -1-\lambda & 4 \\ 1 & -1 & 3-\lambda \end{pmatrix}$

①  $\lambda=1$   $\begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 2 & -2 & 4 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$  Risolviamo il sistema omogeneo associato

$\downarrow$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{cases} x - y + z = 0 \\ x = y - 2z \\ \text{ha soluzioni:} \end{cases}$$

$$(y - 2z, y, z) = y(1, 1, 0) + z(-2, 0, 1)$$

$\Rightarrow$  gli autovettori relativi a  $\lambda=1$  sono gli elementi non nulli di  $L((1, 1, 0), (-2, 0, 1))$

②  $\lambda=2$

$$\begin{pmatrix} 0 & -1 & 2 \\ 2 & -3 & 4 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = A - 2I$$

$\downarrow$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{cases} x - y + z = 0 & x = z \\ -y + 2z = 0 & y = 2z \end{cases}$$

Le soluzioni del sistema omogeneo sono  $(z, 2z, z) = z(1, 2, 1)$

Gli autovettori relativi a  $\lambda=2$  sono gli elementi non nulli di

$L(1, 2, 1)$  (STIAMO LAVORANDO CON LA BASE CANONICA)

In conclusione

$v_1 = (1, 1, 0)$   $v_2 = (-2, 0, 1)$   $v_3 = (1, 2, 1)$  sono autovettori relativi agli autovalori  $1, 1, 2$  rispettivamente.

$$f(v_1) = v_1 \quad f(v_2) = v_2 \quad f(v_3) = 2v_3$$

$\{v_1, v_2, v_3\}$  è una base di  $\mathbb{R}^3$ .

Cerchiamo la matrice associata a  $f$  rispetto a questa base:

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

Se esiste una base di  $V$  formata da autovettori di  $f$  allora  $f$  si dice  
DIAGONALIZZABILE

www.unidocs.it

www.unidocs.it

www.



www.unidocs.it

www.unidocs.it



www.unidocs.it

www.unidocs.it



www.unidocs.it

www.unidocs.it