

APPENDICE ALLA LEZIONE 8 23/11/2022

Abbiamo visto il modello di matrici righe per colonne. Proprietà

④

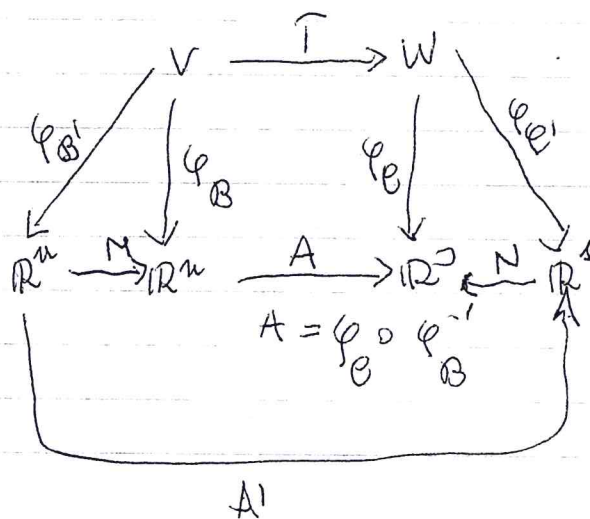
1. $(A+B)C = AC + BC$ $A \cdot (B+C) = AB + AC$
2. $(\lambda A)B = \lambda AB$, $(AB)C = A(BC) = ABC$
3. $A I_q = A$ $I_p A = A$ se $A \in M(p, q)$
4. $\begin{pmatrix} 0 & A \\ A & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ A & 0 \end{pmatrix}$, $A \cdot 0_q = 0$
- 5) $(AB)^T = B^T A^T$

6) Se A, B sono invertibili in $M(n, n)$
 AB è invertibile e
 $(AB)^{-1} = B^{-1} A^{-1}$

7) A invertibile A^{-1} è unico: se $AB = I$ e
 $B_1 A = I$ si ha

$$B_1 AB = (B_1 A) B = I B = B = B_1 (AB) = B_1 I = B_1$$

Torniamo alle matrici associate a $T: V \rightarrow W$
 Poniamo $n = \dim V$, $s = \dim W$
 Siano $B = (v_1, \dots, v_n)$ e $B' = (v'_1, \dots, v'_n)$ basi di V ,
 e $E = (w_1, \dots, w_s)$ e $E' = (w'_1, \dots, w'_s)$ basi di W
 Allora si ha



Quindi

$$A' = N^{-1} A M$$

Questa è una relazione di equivalenza in

$M(s, n)$. Oveo è una relazione:

• riflessiva $A \sim A$ basta prendere $M = I_n, N = I_1$

• simmetrica $A \sim A' \Leftrightarrow A' \sim A \quad A' = N^{-1} A M \Rightarrow$
 $\Rightarrow N A' M^{-1} = A$

• transitiva $A \sim A', A' \sim A'' \Rightarrow A \sim A''$
 $A' = N_1^{-1} A M_1 \quad A'' = N_2^{-1} A' M_2 \Rightarrow$

$$A'' = N_2^{-1} N_1^{-1} A M_1 M_2 = (N N_1)^{-1} A (M M_2)$$

si chiama equivalenza sinistra - destra

Teorema

- 1) Se A è associata a T rispetto alle basi B e C e A' è pure associata a T rispetto ad altre basi allora A è equivalente ad A'
- 2) Se A è associata a T rispetto a basi B e C e A' è equivalente ad A cioè $A' = N^{-1} A M$ allora A' è associata a T rispetto alle basi date da N e M .
- 3) $A \sim A' \Leftrightarrow \text{rk } A = \text{rk } A'$

prova 1 lo abbiamo visto

2 Le colonne di M sono le coordinate, in B di vettori indipendenti che danno una base B' di V . Analogamente N dà una nuova base C' di W . la matrice associata a T rispetto ad B', C' è $A' = N^{-1} A M$.

3) Supponiamo che $\dim \ker T = 2$. Quindi $\dim \text{ker } T = m-1$
 Prendiamo $\{v_1, \dots, v_{m-2}\}$ base di $\ker T$ e completiamola

3

e base di V $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_{n-2}, v_{n-2+1}, \dots, v_n)$

Dal teorema della dimensione sappiamo che gli r vettori

$T(v_{n-2+1}), \dots, T(v_n)$ sono una base di $\text{Im } T$ completiamo a base di W aggiungendo $s-2$ vettori

$\mathcal{C} = (T(v_{n-2+1}), \dots, T(v_n), w_{2+1}, \dots, w_s)$ base di W

La matrice associata a T è

$$A^* = \begin{pmatrix} 0 & I_2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Tutte le matrici in $M(s, n)$ di rango r sono equivalenti ad A^* e viceversa. r è un invariante completo.

Osservazione Se $T: V \rightarrow W$ è lineare, basta scegliere una base \mathcal{B} di V e si ha una matrice associata A . Se si cambia base con M , la nuova matrice sarà

$$A' = M^{-1} A M$$

ovvero questo è una rel. d'equivalenza in $M(n, n)$ che si chiama similitudine. A' è simile ad A .

Ma è più complicato trovare un invariante completo

Esempio: Matrice associata a $T: M(n, n) \rightarrow M(n, n)$
 $T(A) = A + A^T$

rispetto alla base canonica $\{\bar{e}_{ij}\}$

Lo scriviamo per $n=2$ $\mathcal{B} = (\bar{E}_{11}, \bar{E}_{12}, \bar{E}_{21}, \bar{E}_{22})$

(4)

$$T(E_{11}) = \bar{E}_{11} + \bar{E}_{11} = 2\bar{E}_{11}$$

$$T(\bar{E}_{12}) = \bar{E}_{12} + \bar{E}_{21}$$

$$T(\bar{E}_{21}) = \bar{E}_{12} + \bar{E}_{21}$$

$$T(\bar{E}_{22}) = \bar{E}_{22} + \bar{E}_{22} = 2\bar{E}_{22}$$

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

Ora cambiamo base

$$(\bar{E}_{11}, \bar{E}_{12} + \bar{E}_{21}, \bar{E}_{22}, \bar{E}_{12} - \bar{E}_{21})$$

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

$$T(\bar{E}_{11}) = 2\bar{E}_{11}$$

$$T(\bar{E}_{12} + \bar{E}_{21}) = 2(\bar{E}_{12} + \bar{E}_{21})$$

$$T(\bar{E}_{22}) = 2\bar{E}_{22}$$

$$T(\bar{E}_{12} - \bar{E}_{21}) = \bar{E}_{12} + \bar{E}_{21} - (\bar{E}_{21} + \bar{E}_{12}) = 0$$

Quindi $A' = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

Provate a fare lo stesso per

$$T: \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}_3[x]$$

$$T(p(x)) = xp'(x)$$

rispetto alle basi canoniche e a $\mathcal{B} = (1, 1+x, 1+x+x^2, 1+x^3)$