

Algebra lineare 15/11/19

V sp. vett. W, Z sottosp.

$$V = W \oplus Z \text{ se } W \cap Z = \{0\} \text{ e } W + Z = V$$

$\Rightarrow$ ogni $v \in V$ si scrive in modo unico come

$$v = \underbrace{w}_W + \underbrace{z}_Z$$

Defgo $w = p(v)$, $z = q(v)$; p, q proiezioni.

Prop: 1) p, q lineari

$$2) \operatorname{Ker}(p) = \operatorname{Im}(q) = Z, \operatorname{Ker}(q) = \operatorname{Im}(p) = W$$

$$3) p \circ p = p, q \circ q = q, p \circ q = 0, q \circ p = 0$$

$$4) p + q = \operatorname{id}_V.$$

Dimo: $v_1, v_2 \in V$ $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$

$$v_1 = \underbrace{w_1}_{p(v_1)} + \underbrace{z_1}_{q(v_1)} \quad v_2 = \underbrace{w_2}_{p(v_2)} + \underbrace{z_2}_{q(v_2)} \quad w_1, w_2 \in W, z_1, z_2 \in Z$$

$$\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2 = \underbrace{(\lambda_1 w_1 + \lambda_2 w_2)}_W + \underbrace{(\lambda_1 z_1 + \lambda_2 z_2)}_Z$$

$$\Rightarrow p(\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2) = \lambda_1 w_1 + \lambda_2 w_2 = \lambda_1 p(v_1) + \lambda_2 p(v_2)$$

$$q(\lambda_1 v_1 + \lambda_2 v_2) = \lambda_1 z_1 + \lambda_2 z_2 = \lambda_1 q(v_1) + \lambda_2 q(v_2)$$

2) Per p :

$$\underline{\text{Im}(p) = W} : \quad \underline{\text{Im}(p) \subset W} \quad \text{ovvio}$$

$$\underline{W \subset \text{Im}(p)} \quad w = \underbrace{w}_{\in W} + \underbrace{0}_{\in Z}$$

$$\Rightarrow p(w) = w \Rightarrow w \in \text{Im}(p)$$

$$\underline{\text{Ker}(p) = Z} : \quad \underline{\text{Ker}(p) \subset Z}$$

$$v \in \text{Ker}(p) \Rightarrow v = \underbrace{p(v)}_0 + \underbrace{q(v)}_Z$$

$$\Rightarrow v \in Z$$

$$Z \subset \text{Ker}(p) \quad z = \underbrace{0}_W + \underbrace{z}_Z$$

$$\Rightarrow p(z) = 0.$$

3) $\underline{p \circ p = p}$ Visto sopra che $p(w) = w \quad \forall w \in W$
 Ma se $v \in V$ ho $p(v) \in W$
 $\Rightarrow p(p(v)) = p(v).$

$$q \circ q = q \quad \checkmark$$

$$p \circ q = 0 \quad \text{Ker}(p) = \text{Im}(q)$$

$$q \circ p = 0 \quad \checkmark$$

4) $p + q = \text{id}_V \quad p(v) + q(v) = \text{id}_V(v) = v. \quad \square$

Es: $V = \mathbb{R}^3$ $W = \{x \in \mathbb{R}^3 : 3x_1 - 5x_2 + 8x_3 = 0\}$
 $Z = \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right).$

Trovare le matrici P, Q delle proiezioni p, q
 verificando $P \cdot P = P$ e $Q \cdot Q = Q$.

$\dim(W) = 2, \dim(Z) = 1, 2+1=3;$
 $W \cap Z = \{0\}$ ok: il gen. di Z non soddisfa
 l'eq. di W .

$\Rightarrow \mathbb{R}^3 = W \oplus Z.$

Cerco p, q : dato $x \in \mathbb{R}^3$ devo scrivere
 $x = w + z$ $w \in W, z \in Z$
 e quindi $w = p(x), z = q(x);$

Dato x cerco $w \in W, z \in Z$ t.c.

$x = w + z$
 dove w soddisfa l'eq. di W dove esiste $z = t \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

cioè con t t.c. $x - t \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 - 4t \\ x_2 - t \\ x_3 + t \end{pmatrix}$
 soddisfa l'eq. di W :

$3(x_1 - 4t) - 5(x_2 - t) + 8(x_3 + t) = 0$
 $3x_1 - 12t - 5x_2 + 5t + 8x_3 + 8t = 0$

$$t = -3x_1 + 5x_2 - 8x_3$$

$$\Rightarrow q(x) = (-3x_1 + 5x_2 - 8x_3) \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} -12 & 20 & -32 \\ -3 & 5 & -8 \\ 3 & -5 & 8 \end{pmatrix}}_Q \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

$$p(x) = x - q(x) = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} - (-3x_1 + 5x_2 - 8x_3) \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$= \text{id}_{\mathbb{R}^3}(x) - q(x)$$

$$[p + q = \text{id}_{\mathbb{R}^3}]$$

$$= I_3 \cdot x - Q \cdot x = (I_3 - Q) \cdot x$$

$$\overset{||}{P} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} - Q = \begin{pmatrix} 13 & -20 & 32 \\ 3 & -4 & 8 \\ -3 & 5 & -7 \end{pmatrix}$$

$$Q \cdot Q = Q \quad \text{Facile:}$$

$$\boxed{\text{Provare anche che } Q \cdot P = P \cdot Q = 0}$$

$$P \cdot P = P: \begin{pmatrix} 13 & -20 & 32 \\ 3 & -4 & 8 \\ -3 & 5 & -7 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 13 & -20 & 32 \\ 3 & -4 & 8 \\ -3 & 5 & -7 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 169 - 60 - 96 & -260 + 80 + 160 & * \\ 39 - 12 - 24 & * & * \\ * & 60 - 20 - 35 & * \end{pmatrix}$$

Scoperto: se p è una proiezione rispetto a $\oplus$
allora $p \circ p = p$. Viceversa:

Prop: data $p: V \rightarrow V$ lin. t.c. $p \circ p = p$
 esiste una deco $V = W \oplus Z$ t.c. p
 è la associata proiet. su W .

Dim: Posso $W = \text{Im}(p)$, $Z = \text{Ker}(p)$ e provo
 che $V = W \oplus Z$ e p è la proiet. su W .

$W \cap Z = \{0\}$: prendo $v \in W \cap Z = \text{Im}(p) \cap \text{Ker}(p)$

$$\rightarrow v = p(u), \quad p(v) = 0$$

$$\Rightarrow p(v) = p(p(u)) = (p \circ p)(u) = p(u) = v$$

$\underset{0}{\parallel}$ ok

$W + Z = V$: dato $v \in V$ devo scrivere

$$v = \underset{\uparrow \text{Im}(p)}{w} + \underset{\uparrow \text{Ker}(p)}{z}$$

reglio subito che la proiet. su W sia p :

unica scelta: $w = p(v)$

$$z = v - p(v).$$

$\forall v$ ben scelto: $p(v) \in \text{Im}(p)$ ✓

$v - p(v) \in \text{Ker}(p)$: $p(v - p(v)) = p(v) - p(p(v))$

$$= p(v) - (p \circ p)(v) = p(v) - p(v) = 0. \quad \square$$

5.2.10

$$V = \mathbb{R}^3$$

$$W = \text{span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$\dim = 2$$

$$Z = \left\{ x : \begin{array}{l} 2x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ 3x_1 + x_2 - 2x_3 = 0 \end{array} \right\}$$

$$\dim = 1$$

$2+1=3 \Rightarrow$ basta vedere che $W \cap Z = \{0\}$ oppure $W+Z = \mathbb{R}^3$.

più facile

devo comunque
farlo per trovare
P.9

Dato $x \in \mathbb{R}^3$ devo scrivere

$$x = w + z$$

$$t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

devo soddisfare
le equaz. di Z

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x_1 - t - 2s \\ x_2 - 2t + s \\ x_3 - 3t - s \end{pmatrix} \text{ deve soddisfare equaz. di } Z:$$

$$\begin{cases} 2(x_1 - t - 2s) - (x_2 - 2t + s) + (x_3 - 3t - s) = 0 \\ 3(x_1 - t - 2s) + (x_2 - 2t + s) - 2(x_3 - 3t - s) = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} -2t + 2t - 3t - 4s - 1 - s = -2x_1 + x_2 - x_3 \\ -3t - 2t + 6t - 6s + s + 2s = -3x_1 - x_2 + 2x_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} +3t + 6s = 2x_1 - x_2 + x_3 \\ t - 3s = -3x_1 - x_2 + 2x_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} t = 3s - 3x_1 - x_2 + 2x_3 \\ 9s - 9x_1 - 3x_2 + 6x_3 + 6s = 2x_1 - x_2 + x_3 \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 = \frac{1}{15} (11x_1 + 2x_2 - 5x_3) \end{cases}$$

$$\begin{cases} t = \frac{1}{5} (11x_1 + 2x_2 - 5x_3 - 15x_1 - 5x_2 + 10x_3) = \frac{1}{5} (-4x_1 - 3x_2 + 5x_3) \end{cases}$$

$$\Rightarrow p(x) = \frac{1}{5} (-4x_1 - 3x_2 + 5x_3) \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} + \frac{1}{15} (11x_1 + 2x_2 - 5x_3) \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{15} \begin{pmatrix} 10 & -5 & 5 \\ * & * & * \\ * & * & * \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_P$

$$Q = I_3 - P$$

Verificare che $P \cdot P = P$ $P \cdot Q = 0$
 $Q \cdot P = 0$ $Q \cdot Q = Q$.

————— 0 —————

Q : come cambiano $[v]_B$ cambiando B
 come cambia $[f]_B^c$ cambiando B e c .

Definizione alternativa sintetica di $[v]_B$ e $[f]_B^c$.

$$B = (v_1, \dots, v_m) ; [v]_B = x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} \text{ se } v = \underbrace{x_1 v_1 + \dots + x_m v_m}_{(x_1, \dots, x_m) \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix}}$$

modo • che si
comporta come prod. rif. x col.

le coordinate di v rispetto a $\mathcal{B}$ sono quel vettore t.c.

$$v = \mathcal{B} \cdot [v]_{\mathcal{B}}$$

$$\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_m) \quad \mathcal{C} = (w_1, \dots, w_m) \quad [f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{m \times m}$$

$$\begin{aligned} f(v_i) &= \sum_{j=1}^m a_{ji} w_j = a_{1i} w_1 + \dots + a_{mi} w_m \\ &= (w_1, \dots, w_m) \begin{pmatrix} a_{1i} \\ \vdots \\ a_{mi} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left(f(v_1), \dots, f(v_m) \right) &= \underbrace{(w_1, \dots, w_m)}_{\mathcal{C}} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mm} \end{pmatrix}}_{[f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}} \\ &\stackrel{\parallel}{=} f \cdot \underbrace{(v_1, \dots, v_m)}_{\mathcal{B}} \end{aligned}$$

nuovo ma...
nuovo ma...

Def. sintetica: la matrice associata a $f: V \rightarrow W$ lin. rispetto a basi $\mathcal{B}$ di V e $\mathcal{C}$ di W è quella matrice t.c.

$$f \cdot \mathcal{B} = \mathcal{C} \cdot [f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{C}}$$

$$v = \mathcal{B} \cdot [v]_{\mathcal{B}}$$

Oss: se $V = \mathbb{R}^m, W = \mathbb{R}^m$

$$B = (v_1, \dots, v_m) \in M_{m \times n}$$

$$C = (w_1, \dots, w_m) \in M_{m \times m}$$

e in tal caso i prodotti sono i prod. righe $\times$ col.

Visto: $[f(v)]_C = [f]_B^C \cdot [v]_B$ quando $A = \dots$

Rivediamo: $f(v) = f \cdot (B \cdot [v]_B) = (f \cdot B) \cdot [v]_B$
 $= (C \cdot [f]_B^C) \cdot [v]_B = C \cdot ([f]_B^C \cdot [v]_B)$
 $\Rightarrow [f(v)]_C = [f]_B^C \cdot [v]_B$.

Visto: $[g \circ f]_B^D = [g]_C^D \cdot [f]_B^C$ quando $A = \dots$

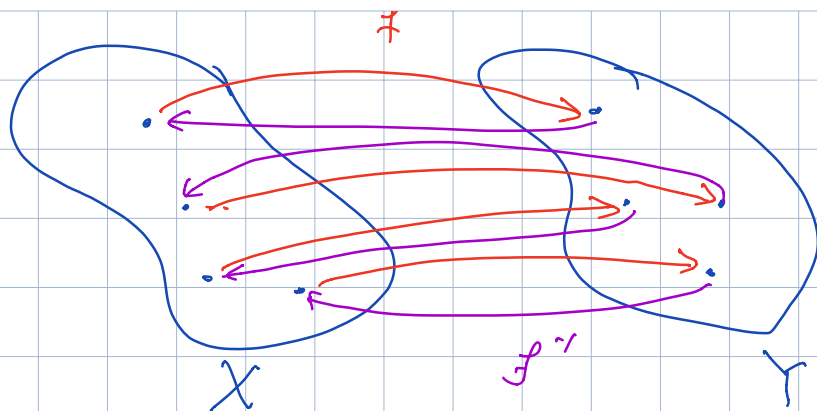
Rivediamo:

$$f \cdot B = C \cdot [f]_B^C$$

$$\begin{aligned} (g \circ f) \cdot B &= (g \cdot f) \cdot B = g \cdot (f \cdot B) = g \cdot (C \cdot [f]_B^C) \\ &= (g \cdot C) \cdot [f]_B^C = (D \cdot [g]_C^D) \cdot [f]_B^C \\ &= D \cdot ([g]_C^D \cdot [f]_B^C). \end{aligned}$$

$$\Rightarrow [g \circ f]_B^D = [g]_C^D \cdot [f]_B^C.$$

X, Y insiemi, $f: X \rightarrow Y$ si dice invertibile se esiste una $g: Y \rightarrow X$ t.c. $g \circ f = id_X$, $f \circ g = id_Y$.
 Tale g è unica, detta inversa, indicata con f^{-1} .



Fatto: f invertibile $\Leftrightarrow$ e solo $\Leftrightarrow$ è biettiva.

Prop: Dati V, W sp. vett. di $\dim < +\infty$

- (1) Se esiste $f: V \rightarrow W$ ^{lineare} invertibile allora $\dim_{\mathbb{R}}(V) = \dim_{\mathbb{R}}(W)$ e f^{-1} è lineare.
- (2) Se $\dim_{\mathbb{R}}(V) = \dim_{\mathbb{R}}(W)$ allora $f: V \rightarrow W$ lin. è iniettiva $\Leftrightarrow$ è suriettiva; inoltre data $g: V \rightarrow W$ lineare $g \circ f = id_V \Leftrightarrow f \circ g = id_W$

- (1) Se $\dim$ diverse: no biettive lineari
- (2) Per applicaz. lin. tra $\dim$ uguali:

$\frac{1}{2}$ def. invertibile $\Rightarrow$ altre $\frac{1}{2}$

$\frac{1}{2}$ def. inversa $\Rightarrow$ altre $\frac{1}{2}$

Dim: (1) $\dim(\underbrace{\text{Ker}(f)}_0) + \dim(\underbrace{\text{Im}(f)}_{\dim(W)}) = \dim(V)$

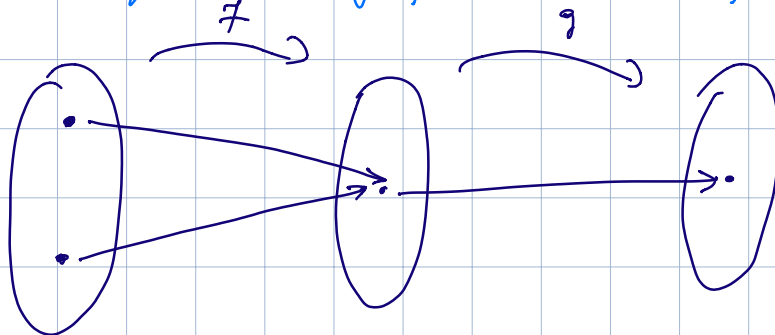
(2) (*) iniettiva $\Leftrightarrow$ suriettiva ; $m = \dim(V) = \dim(W)$
 $\dim(\text{Ker}(f)) + \dim(\text{Im}(f)) = m$

iniettiva $\Leftrightarrow \dim(\ker(f)) = 0$

suriettiva $\Leftrightarrow \dim(\operatorname{Im}(f)) = n$

...

(..) $g \circ f = \operatorname{id}_V \Rightarrow g \circ f$ iniettiva $\Rightarrow f$ iniettiva



$\Rightarrow \exists f^{-1} : W \rightarrow V$ t.c. $f \circ f^{-1} = \operatorname{id}_W$

$\Rightarrow (g \circ f) \circ f^{-1} = \operatorname{id}_V \circ f^{-1}$

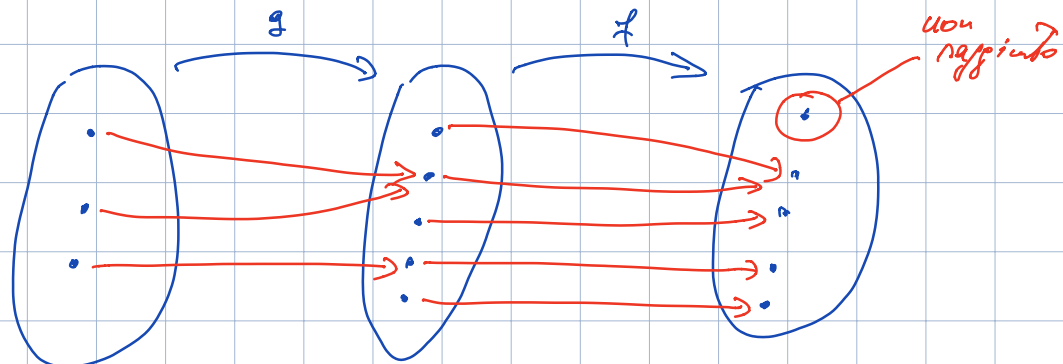
"
 $g \circ (f \circ f^{-1})$

"
 $g \circ \operatorname{id}_W$

"
 g

OK.

$f \circ g = \operatorname{id}_W \Rightarrow f \circ g$ suriettiva $\Rightarrow f$ suriettiva



$$\Rightarrow \exists f^{-1}: W \rightarrow U \quad \text{t.c.} \quad f^{-1} \circ f = \text{id}_U$$

$$\begin{aligned} f^{-1} \circ (f \circ g) &= f^{-1} \circ \text{id}_W \\ &\stackrel{''}{=} f^{-1} \circ f \\ &\stackrel{''}{=} \text{id}_U \circ g \\ &\stackrel{''}{=} g \end{aligned}$$



Per matrici.

$$I_m = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix}$$

$$I_n \cdot x = x \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

$$I_m \text{ come funz. } \hat{=} \text{id}_{\mathbb{R}^m}$$

Prodotto tra matrici $\longleftrightarrow$ composiz. come appl. lin.
 Dunque:

- (1) $A \in M_{m \times m}$ può essere invertibile solo se $m=n$
- (2) $A \in M_{m \times n}$ è invertibile se esiste B
 t.c. $A \cdot B = I_m$ e $B \cdot A = I_n$.

Tale B è unica, detta inversa di A , indicata A^{-1} .

Quotie data $A \in M_{m \times m}$ ho

$$A \cdot B = I_m \iff B \cdot A = I_m.$$