

Lezione del 28/11/2013

COMPITINO: GIOVEDÌ 12/12/2013, ore 16,

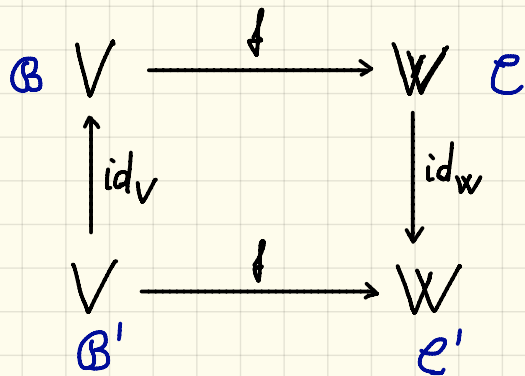
AULE: G-B1 - F1

Sia $f: V \rightarrow W$ e siano $\mathcal{B}, \mathcal{B}'$ due basi di V , $\mathcal{C}, \mathcal{C}'$ due basi di W .

Vogliamo stabilire una relazione tra le matrici associate

$$M_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}(f) \quad \text{e} \quad M_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{B}'}(f).$$

TEOREMA [FORMULA DEL CAMBIAMENTO DI BASE, CASO GENERALE]



allora:

$$M_{\mathcal{e}'}^{\mathcal{B}'}(f) = M_{\mathcal{e}'}^{\mathcal{e}}(\text{id}_W) M_{\mathcal{e}}^{\mathcal{B}}(f) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id}_V)$$

dim. Si applichi la formula della matrice associata alla composizione a $f = \text{id}_W \circ f \circ \text{id}_V$

Quindi: se A è la matrice associata a $f: V \rightarrow W$ rispetto alle basi $\mathcal{B} = \{\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n\}$ di V e $\mathcal{C} = \{\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_m\}$ di W , e B è la matrice associata a f rispetto alla base $\mathcal{B}' = \{\underline{v}'_1, \dots, \underline{v}'_n\}$ di V e alla base $\mathcal{C}' = \{\underline{w}'_1, \dots, \underline{w}'_m\}$ di W , allora A e B sono legate da una relazione del tipo

$$B = P A Q$$

con $P \in M_m(K)$, $Q \in M_n(K)$ matrici invertibili.

P è la matrice del cambiamento di base in W , $\mathcal{C} \rightsquigarrow \mathcal{C}'$

Q è la matrice del cambiamento di base in V , $\mathcal{B}' \rightsquigarrow \mathcal{B}$

$$P = M_{\mathcal{C}'}^{\mathcal{C}}(\text{id}_W), \quad Q = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}(\text{id}_V)$$

Def. Due matrici A, B legate dalla relazione sopra si dicono SD -equivalenti.

es. È una relazione di equivalenza ...

riflessiva: $A \sim A$ $A = I_m A I_m$

simmetrica: $B = PAQ \Rightarrow A = P^{-1} B Q^{-1}$

transitiva: $A \sim B, B \sim C \Rightarrow A \sim C$

$$B = PAQ \quad C = P_1 B Q_1 \quad \Rightarrow$$

$$C = (P_1 P) A (Q Q_1)$$

$$[f(\underline{v}_1) \dots f(\underline{v}_m)] = [\underline{w}_1 \dots \underline{w}_m] A$$

$$\text{se } \underline{v} = [\underline{v}_1 \dots \underline{v}_m] \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad \text{allora}$$

$$f(\underline{v}) =$$

$$= f([\underline{v}_1 \dots \underline{v}_m] \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}) = [f(\underline{v}_1) \dots f(\underline{v}_m)] \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = [\underline{w}_1 \dots \underline{w}_m] A \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

CAMBIO BASE:

$$[\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_m] = [\underline{w}'_1, \dots, \underline{w}'_m] P$$

$$[\underline{v}'_1, \dots, \underline{v}'_n] = [\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n] Q$$

NOTA: il cambiamento "contrario" avviene con la matrice inversa:

$$[\underline{w}'_1, \dots, \underline{w}'_m] = [\underline{w}_1, \dots, \underline{w}_m] P^{-1}$$

$$[\underline{v}_1, \dots, \underline{v}_n] = [\underline{v}'_1, \dots, \underline{v}'_n] Q^{-1}$$

se $\underline{v} = [\underline{v}'_1 \dots \underline{v}'_m] \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}$ allora

$$f\left([\underline{v}'_1 \dots \underline{v}'_m] \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}\right) = [f(\underline{v}'_1) \dots f(\underline{v}'_m)] \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix} = [\underline{w}'_1 \dots \underline{w}'_m] B \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} f\left([\underline{v}'_1 \dots \underline{v}'_m] Q \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}\right) &= [f(\underline{v}'_1) \dots f(\underline{v}'_m)] Q \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix} = [\underline{w}'_1 \dots \underline{w}'_m] A Q \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix} = \\ &= [\underline{w}'_1 \dots \underline{w}'_m] P A Q \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Esempio. Sia $p: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ la proiezione $(x, y, z) \rightarrow (x, y)$.

Scrivere le matrici associate a p nelle basi canoniche di $\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^2$

e nelle basi $\mathcal{B}' = \{ \underline{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}, \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \underline{v}_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} \}$ di \mathbb{R}^3 e

$$\mathcal{C}' = \{ \underline{w}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \underline{w}_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} \} \text{ di } \mathbb{R}^2$$

e verificare la formula trovando le matrici di cambiamento base.

Siano $\mathcal{B} = \{ \underline{e}_1, \underline{e}_2, \underline{e}_3 \}$, $\mathcal{C} = \{ \underline{f}_1, \underline{f}_2 \}$ le basi canoniche.

Sì ha $p(\underline{e}_1) = \underline{f}_1$, $p(\underline{e}_2) = \underline{f}_2$, $p(\underline{e}_3) = \underline{0}$, quindi la matrice

associata A è

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = M_{\mathcal{C}}^{\mathcal{B}}(p)$$

$$\text{Si ha } p\left(\begin{matrix} v_1 \\ -1 \end{matrix}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = b_{11} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + b_{21} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} = \frac{2}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} - \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$p\left(\begin{matrix} v_2 \\ 1 \end{matrix}\right) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = b_{12} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + b_{22} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} = -\frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} - \frac{1}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

$$p\left(\begin{matrix} v_3 \\ -1 \end{matrix}\right) = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = b_{13} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + b_{23} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} = -\frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \frac{2}{3} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

quindi:

la matrice associata a p rispetto a B' , e' e \bar{e} :

$$B = \begin{bmatrix} 2/3 & -1/3 & -1/3 \\ -1/3 & -1/3 & 2/3 \end{bmatrix} = M_{e'}^{B'}(P)$$

MATRICI DI CAMBIAMENTO DI BASE: saranno due matrici P 2×2 e Q 3×3 INVERTIBILI

t.c.

$$B = PAQ$$

ricordiamo: $P = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{E}}(\text{id}_W)$ cioè $[\underline{f}_1 \ \underline{f}_2] = [\underline{w}_1 \ \underline{w}_2] P$

e $Q = M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{E}'}(\text{id}_V)$ cioè $[\underline{v}_1 \ \underline{v}_2 \ \underline{v}_3] = [\underline{e}_1 \ \underline{e}_2 \ \underline{e}_3] Q$

In questo caso:

$$\underline{f}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = [\underline{w}_1 \ \underline{w}_2] \begin{bmatrix} 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} \quad \underline{f}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = [\underline{w}_1 \ \underline{w}_2] \begin{bmatrix} -1/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} \quad \text{cioè:}$$

$$P = \begin{bmatrix} 2/3 & -1/3 \\ -1/3 & -1/3 \end{bmatrix}$$

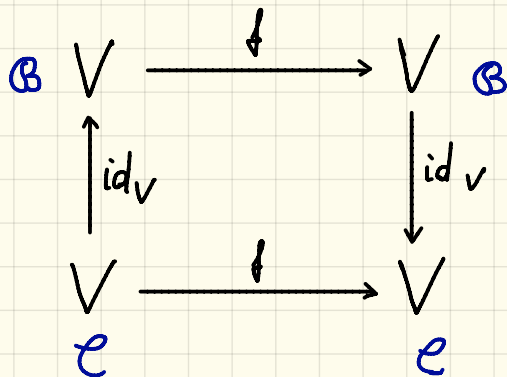
Inoltre: $[\underline{v}_1 \ \underline{v}_2 \ \underline{v}_3] = [\underline{e}_1 \ \underline{e}_2 \ \underline{e}_3] \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ -1 & 2 & 0 \end{bmatrix} = Q$

Verifichiamo:

$$B = P A Q$$

$$\begin{bmatrix} 2/3 & -1/3 & -1/3 \\ -1/3 & -1/3 & 2/3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2/3 & -1/3 \\ -1/3 & -1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ -1 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

TEOREMA [FORMULA DEL CAMBIAMENTO DI BASE, CASO $V=W$, $\mathcal{B}=\mathcal{B}'$
 $e=e'$]



(stessa base
in partenza
e in arrivo)

allora:

$$\begin{aligned}
 M_e^e(f) &= M_e^{\mathcal{B}}(id_V) M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(f) M_{\mathcal{B}}^e(id_V) \\
 &= \left(M_{\mathcal{B}}^e(id_V) \right)^{-1} M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(f) M_{\mathcal{B}}^e(id_V)
 \end{aligned}$$

Quindi: se A è la matrice associata a f rispetto alla "vecchia" base B e B è quella associata rispetto alla "nuova" base C , allora la relazione è:

$$B = P^{-1}AP$$

SIMILITUDINE

dove P è la matrice di cambiamento di base

$$P = M_C^B(\text{id}).$$

$$P^{-1} = M_B^C(\text{id})$$

la similitudine è relazione di equivalenza in

$$M_n(K)$$

riflessiva

$$A \sim A$$

$$A \sim B \Leftrightarrow \exists P \text{ invertibile t.c.}$$

$$B = P^{-1} A P$$

basta prendere $P = I$

simmetrica

$$B = P^{-1} A P$$

$$\Rightarrow A = P B P^{-1} = (P^{-1})^{-1} B P^{-1}$$

$$\text{Si b } Q = P^{-1} \quad A = Q^{-1} B Q$$

transitività :

$$A \sim B \text{ e } B \sim C \Rightarrow A \sim C$$

$$\exists P: B = P^{-1}AP, \quad \exists Q \text{ t.c. } C = Q^{-1}BQ$$

$$\Rightarrow C = (Q^{-1}P^{-1})A(PQ) = (PQ)^{-1}A(PQ)$$

$M_n(\mathbb{K})$ è partizionato in classi
di equivalenza

$$f: V \rightarrow V$$

$$B \quad B$$

$$e \quad e$$

$$f \in L(V)$$

$$A = M_B^B(f)$$

$$B = P^{-1}AP$$

$$B = M_e^e(f)$$

problema \exists base B di V f. c.

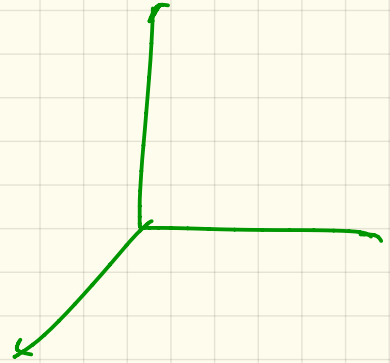
$M_B^B(f)$ è DIAGONALE ?

D diagonale

$$(D)_{ij} = 0 \text{ se } i \neq j$$

$$D = \begin{bmatrix} d_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & d_m \end{bmatrix}$$

$$D \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_1 x_1 \\ \vdots \\ d_m x_m \end{bmatrix}$$



ESER

$$W \subset \mathbb{R}^4, W = \text{Span} \left\{ \underbrace{\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}}_{v_1}, \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}}_{v_2}, \underbrace{\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}}_{v_3} \right\}$$

$$h \in \mathbb{R}$$

$$f_h: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$$

$$f\left(\begin{pmatrix} x \\ - \end{pmatrix}\right) = A_h \begin{pmatrix} x \\ - \end{pmatrix}$$

$$A_h = \begin{bmatrix} h & 0 & 3-h & 0 \\ 2 & 4 & 0 & 1+h \\ -2 & -2 & 2 & -2 \\ -1-h & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{cccc}
 2 & 0 & 4 & x \\
 0 & 1 & -3 & y \\
 1 & 0 & 2 & z \\
 -2 & -1 & -1 & t
 \end{array}$$

Kern \mathbb{R}^4 :
 $\{v_1, v_2\}$

$$\begin{array}{cccc}
 1 & 0 & 2 & x/2 \\
 0 & 1 & -3 & y \\
 0 & 0 & 0 & z - x/2 \\
 0 & -1 & 3 & t + x
 \end{array}$$

$$\sim \begin{array}{cccc}
 1 & 0 & 2 & x/2 \\
 0 & 1 & -3 & y \\
 0 & 0 & 0 & z - x/2 \\
 0 & 0 & 0 & x + y + t
 \end{array}$$

$$\begin{cases}
 z = x/2 \\
 x + y + t = 0
 \end{cases}$$

si determinino $h \in \mathbb{R}$ t.c. $f_h(W) \subset W$ con $\underline{v}_1, \underline{v}_2$

oss. $f(\underline{v}_1) \in W, f(\underline{v}_2) \in W \Leftrightarrow$

$$f(\underline{v}) \in W \quad \forall \underline{v} \in W$$

$\exists \alpha, \beta \in \mathbb{R}$ t.c. $\underline{v} = \alpha \underline{v}_1 + \beta \underline{v}_2$

Allora $f(\underline{v}) = \alpha \underbrace{f(\underline{v}_1)}_W + \beta \underbrace{f(\underline{v}_2)}_W$

[siccome W è sottosp. vett.]

\Rightarrow

$$f(\underline{v}) \in W.$$

$$f_h(\underline{v}_1) \in W$$

$$A_h \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \\ a_4 \end{pmatrix} \in W$$

$$\begin{cases} a_3 = a_1/2 \\ a_1 + a_2 + a_4 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{array}{l}
 2h + 3 - h = 3 + h \\
 4 - 2 - 2h = 2 - 2h \\
 -4 + 2 + 4 = 2 \\
 2 - 2h - 4 = -2 - 2h
 \end{array} \left| \begin{array}{l}
 0 \\
 3 - h \\
 0 \\
 -2
 \end{array} \right.$$

$$f_h \begin{pmatrix} v_1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$f_h \begin{pmatrix} v_2 \\ -2 \end{pmatrix}$$

~~φ~~

$$\left. \begin{array}{l} z = \frac{x}{2} \\ x + y + t = 0 \end{array} \right|$$

$$2 = \frac{3+h}{2}$$

$$3 - 3h = 0$$

$$3 - h - 2 = 0$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{"} \\ h = 1 \\ \text{"} \end{array} \right\}$$

(3) there are $\text{rk } h$ per unit $\text{rg}(A_h) < 4$