

MOSSE ELEMENTARI DI COLONNE

Data una matrice $n \times m$ considero le seguenti mosse elementari di colonne

- ① permutare due colonne
- ② moltiplicare una colonna per un $\lambda \in \mathbb{R}$, $\lambda \neq 0$
- ③ sostituire la colonna i con la (colonna i) + K (colonna j) con $K \in \mathbb{R}$.

Una matrice si dice ridotta a zechin per colonna se:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \leftarrow S_1^1$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \leftarrow S_1^1$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \leftarrow NO$$

Esercizio Ridurre a zolmi per colonne la
matrice:

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

Primo passo:

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 2 & 2 & 1 \\ 4 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

continuare
per esercizio

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

Analogamente a quanto visto per le
righe vale:

Teorema Data una matrice M
 $n \times m$ è possibile, usando le

mosse di colonna, trasformarla
in una matrice a scalini per colonne.

PROPRIETÀ DELLA RIDUZIONE A SCALINI PER COLONNE

$$\begin{pmatrix} v_1 & v_2 & & v_m \end{pmatrix} \quad n \times m$$

Considero $\langle v_1, \dots, v_m \rangle = \text{span}(v_1, \dots, v_m)$

Lo spazio generato dai vettori

$v_1, \dots, v_m$.

Prop Lo spazio generato dalle colonne
della matrice non cambia se
faccio una mossa di colonna
Il seguente esempio illustra la dim. generale.

Prendiamo 4 vettori v_1, v_2, v_3, v_4

Dim Mossa (1): scambio le colonne 2 e 3

$$\langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle \stackrel{?}{=} \langle v_1, v_3, v_2, v_4 \rangle$$

Sì, banalmente

Mossa (2) moltiplico la colonna 2 per 17.

$$\langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle \stackrel{?}{=} \langle v_1, 17v_2, v_3, v_4 \rangle$$

//

$$\{ \alpha v_1 + \beta v_2 + \gamma v_3 + \delta v_4 \mid \alpha, \beta, \gamma, \delta \in \mathbb{R} \}$$

$$= \{ a v_1 + b 17 v_2 + c v_3 + d v_4 \mid a, b, c, d \in \mathbb{R} \}$$

ST handmente

Mossa (3) sostituire v_1 con $v_1 + 2v_2$

$$\langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle \stackrel{?}{=} \langle v_1 + 2v_2, v_2, v_3, v_4 \rangle$$

infatti un vettore di $\bar{e}$
della forma

$$\alpha(v_1 + 2v_2) + \beta v_2 + \gamma v_3 + \delta v_4$$

che si può riscrivere (prop. distributiva...)

$$2\alpha v_1 + (2\alpha + \beta)v_2 + \gamma v_3 + \delta v_4$$

dunque $\in \langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle$

Qua studiamo $\subseteq$

sia

$a v_1 + b v_2 + c v_3 + d v_4$ un el. di

$\langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle$. Lo riscriviamo così:

$$a (v_1 + 2v_2) + (b - 2a)v_2 + c v_3 + d v_4$$

e si vede dunque che $\in \langle v_1 + 2v_2, v_2, v_3, v_4 \rangle$

Problema Ho 3 vettori in $\mathbb{R}^4$.

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} -5 \\ 6 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Chi è $\langle v_1, v_2, v_3 \rangle$? Che

dimensione ha ?

$$\begin{pmatrix} 1 & -3 & -5 \\ 2 & 2 & 6 \\ 0 & -1 & -2 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

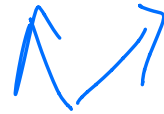
Lo spazio che cerco è lo spazio generato dalle colonne di questa matrice: se faccio le mosse di colonna, NON CAMBIA!

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 8 & 16 \\ 0 & -1 & -2 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 8 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

a zcolini per
colonne.

$$\langle v_1, v_2, v_3 \rangle = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\rangle$$



SONO LIN

INDIP

(purchè sono
"per colonna")

Lo spazio cercato ha base

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ e ha dimensione } 2.$$

Rinizutiamo il teorema di completamento

ad una base.

LO STUDIEREMO CON LE MOSSE
DI COLONNA, MENTRE IL LIBRO USA
LE MOSSE DI RIGA, MA IN MANIERA
ANALOGA

Teorema

Dati $v_1, v_2, \dots, v_k$ LIN. INDIP. in
uno spazio V di dim n , è

possibile aggiungere dei vettori

$w_1, w_2, \dots, w_{n-k}$ in modo che

$v_1, v_2, \dots, v_k, w_1, w_2, \dots, w_{n-k}$ sia

una base di V .

Dim Fisso una base $e_1, \dots, e_n$ di V

Scrivo $v_1, \dots, v_k$ come colonne
rispetto a questa base.

$$v_1 = \begin{pmatrix} \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}_{l_1, l_n}$$

$$v_2 = \begin{pmatrix} \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}_{l_1, l_n}$$

e così via

FORMO LA MATRICE

$$\begin{pmatrix} | & | & | \\ v_1 & v_2 & v_k \end{pmatrix}$$

La riduce a zolmi per colonna

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

ho K PIVOT

Esempio:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 7 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 7 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

non appartiene
allo spazio
generato
dalle colonne:
LO AGGIUNGO



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

In generale:

aggiungo i vettori

$$W_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \dots \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = W_{n-K}$$

In corrispondenza degli scalari lunghi
Esempi: 3 colonne.

$$5 \times 3 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

aggiungo $W_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $W_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

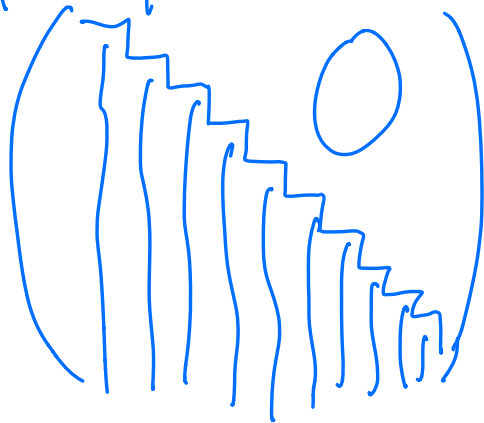
aggiungo $W_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $W_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

Perché v_1, v_k, w_1, w_{m-k} è una base?

$$M = \begin{pmatrix} | & | & | & | & | & w_1 & w_{m-k} \\ | & | & | & | & | & 0 & 0 \\ | & | & | & | & | & 0 & 0 \\ | & | & | & | & | & 1 & 0 \\ | & | & | & | & | & 0 & 0 \\ | & | & | & | & | & 0 & 0 \\ | & | & | & | & | & 0 & 0 \\ | & | & | & | & | & 0 & 1 \\ | & | & | & | & | & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

v_1 v_k

Riduco per colonna usando solo le
prime K colonne come prima e alla
fine permuta le colonne. Ottengo



n PIVOT

Da questo vedo che

$$\langle v_1, v_K, w_1, w_{m-K} \rangle = \checkmark$$

Inoltre se v_1, v_K, w_1, w_{m-K}
fossero LIN DIP, vorrebbe
dire, come sappiamo, che uno
di loro, diciamo v_1 , si scrive
come combinazione lineare degli altri

$$V_1 = \alpha_2 V_2 + \alpha_3 V_3 + \dots + \beta_1 W_1 + \dots + \beta_{m-k} W_{m-k}$$

Allora posso, partendo dalla stessa matrice iniziale M , fare delle diverse mosse di colonna e "cancellare" la prima colonna.

↓
0
0
0
0
0
0

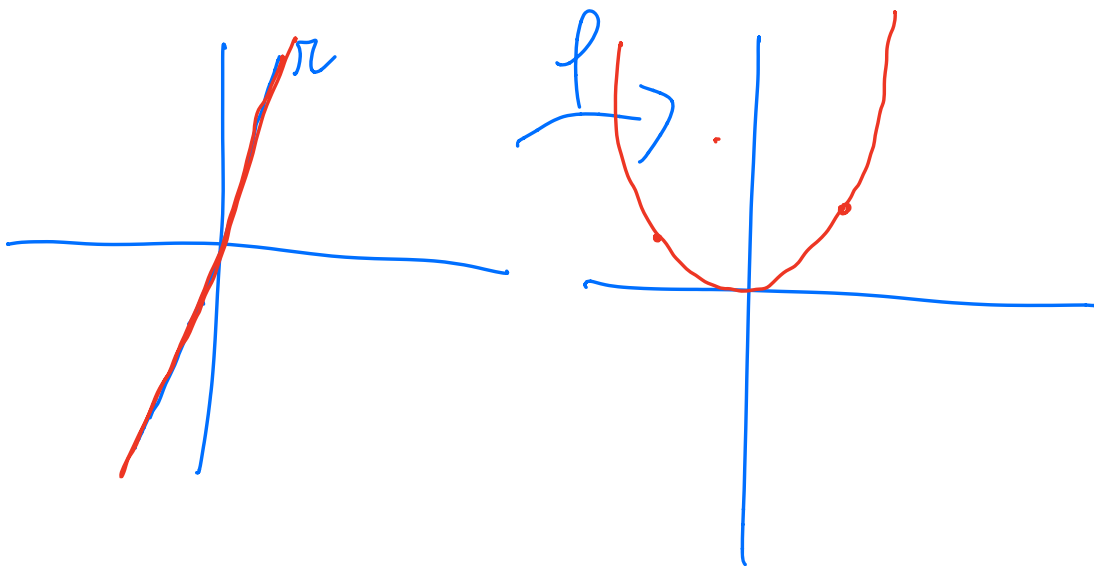
Questo mi porterebbe ad avere una diversa matrice a zoloni con $< n$ PIVOT.

Ho un assurdo perché il numero di PIVOT di due diverse riduzioni

in forma a scalini per colonna della
stessa matrice M deve essere sempre
lo stesso, uguale alla dimensione
dello spazio generato dalle colonne
di M . $\square$

FUNZIONI

$$\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$



Def Dati due spazi vettoriali V e W
una funzione $T: V \rightarrow W$
si dice **APPLICAZIONE LINEARE**
se soddisfa le seguenti proprietà

$$\textcircled{1} \quad T(v_1 + v_2) = T(v_1) + T(v_2)$$
$$\forall v_1, v_2 \in V$$

$$\textcircled{2} \quad T(\lambda v) = \lambda T(v)$$

$$\forall \lambda \in \mathbb{R}$$

$$\forall v \in V$$

Exemplos

$$T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2x - 3y \\ x + y \end{pmatrix}$$

é linear.

Exemplos

$$T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 2x - 3y^2 \\ x + y \end{pmatrix}$$

NON é linear.