

Composizione di funzioni

$$X \xrightarrow{f} Y \xrightarrow{g} Z$$

$X, Y, Z$  insiemi,  $f, g$  funzioni

$$g \circ f: X \rightarrow Z$$

---

Per applicazioni lineari.  $V, W, U$  spazi vettoriali

$$V \xrightarrow{T} W \xrightarrow{S} U$$

$T: V \rightarrow W$  applic. lineare

$S: W \rightarrow U$  applic. lineare

Considero

$$SOT: V \rightarrow U$$

Proposizione SOT è applicazione lineare.

Dim

Dobbiamo verificare che.

$$\textcircled{1} SOT(v_1 + v_2) = SOT(v_1) + SOT(v_2)$$

$$\textcircled{2} SOT(\lambda v) = \lambda SOT(v)$$

$$\forall v_1, v_2, v \in V$$

Verifichiamo  $\textcircled{1}$

$$\begin{aligned}
S \circ T (v_1 + v_2) &= S \left( T(v_1 + v_2) \right) \\
&\stackrel{\uparrow}{=} S \left( T(v_1) + T(v_2) \right) = S(T(v_1)) + S(T(v_2)) \\
&\quad \uparrow \text{ per la linearità della } T \qquad \uparrow \text{ per la linearità della } S \\
&= S \circ T (v_1) + S \circ T (v_2)
\end{aligned}$$


---

Ricordiamo che

$$T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

se fissi in  $\mathbb{R}^n$  e  $\mathbb{R}^m$  le basi standard  
 posso associare alla  $T$  una  
 matrice

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

$\uparrow$   $T(e_1)$      $T(e_2)$      $T(e_m)$

le Semplic  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$

tale che  $T \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$T \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$T \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 15 \end{pmatrix}$$

associé a  $T$  la matrice.

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 5 \\ 1 & -1 & 15 \end{pmatrix}$$

Questa matrice serve perché se voglio  
per esempio sapere quanto vale

$$T \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 5 \\ 1 & -1 & 15 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6 \\ -36 \end{pmatrix}$$

Più in generale se ho  $T: V \rightarrow W$   
 applicazione lineare, e fisso una base  
 $e_1, \dots, e_n$  in  $V$  e una base

$f_1, \dots, f_m$  in  $W$  posso associare  
 a  $T$  la seguente matrice  $m \times n$   
 righe colonne

$$\begin{bmatrix} T \\ \sim \end{bmatrix} \begin{matrix} e_1 & \dots & e_n \\ e_1 & \dots & e_m \end{matrix} = \left( \begin{array}{c} | \\ | \\ | \\ | \\ \dots \\ | \\ | \\ | \end{array} \right) \begin{matrix} T(e_1) \\ T(e_2) \\ \dots \\ T(e_m) \end{matrix}$$

$$T(l_1) = \begin{pmatrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}_{\epsilon_1, \dots, \epsilon_m}$$

$$\text{coe } T(l_1) = \alpha_1 \epsilon_1 + \dots + \alpha_m \epsilon_m$$

$$T(l_1) = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_m \end{pmatrix}_{\epsilon_1, \dots, \epsilon_m}$$

Lemma (estende il corollario 5.3.4 del libro)

Sia  $T: V \rightarrow W$  lineare

sia  $S: W \rightarrow U$  lineare.


sia  $l_1, \dots, l_n$  base di  $V$

sia  $w_1, \dots, w_m$  base di  $W$

sia  $u_1, \dots, u_k$  base di  $U$

allora

$$\begin{bmatrix} S & 0 & T \end{bmatrix}_{\substack{u_1 \dots u_k \\ w_1 \dots w_m}}^{l_1 \dots l_m} = \begin{bmatrix} S \end{bmatrix}_{\substack{u_1 \dots u_k \\ w_1 \dots w_m}} \begin{bmatrix} T \end{bmatrix}_{w_1 \dots w_m}^{l_1 \dots l_m}$$

  
prodotto fra matrici

Def Sia  $L: V \rightarrow W$  applicazione lineare. Se  $L$  è bigettiva,  $L$  si chiama isomorfismo.



Oss Sia  $L: V \rightarrow W$  ISOMORFISMO

$L$  è INIETTIVA  $\Leftrightarrow \text{Ker } L = \{0\}$

$L$  è SURGETTIVA  $\Leftrightarrow \text{Im } L = W$

Allora il teorema della dimensione dice:

$\dim \text{Ker } L + \dim \text{Im } L = \dim V$   
che nel nostro caso diventa

$$0 + \dim W = \dim V$$

Ossia  $\dim V = \dim W$ .

Viceversa se ho due spazi della stessa dimensione  $V$  e  $W$  posso costruire

un isomorfismo  $T: V \rightarrow W$

Fisso una base in  $V$   $e_1, \dots, e_m$

" " " "  $W$   $w_1, \dots, w_m$

e pongo  $T(e_1) = w_1$

$$T(e_2) = w_2$$

$$T(e_m) = w_m$$

$T$  è ISOMORFISMO. Infatti:

Nota subito che  $\text{Im } T$  contiene la

base  $w_1, \dots, w_m$  dunque  $\text{Im } T = W$

Il teorema della dimensionalità.

$$\dim \text{Ker } T + \dim \text{Im } T = \dim V$$

nel nostro caso diventa.

$$\dim \text{Ker} T + n = n$$

$$\text{ovvia } \dim \text{Ker} T = 0 \quad \text{ovvia } \text{Ker} T = \{0\}$$

ovvia  $T$  è iniettiva.  $\square$

6  
Esercizio Sia  $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  lc

$$\begin{bmatrix} T \\ \end{bmatrix}_{st} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

e sia  $S: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  lc

$$\begin{bmatrix} S \\ \end{bmatrix}_{st} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 1 \end{pmatrix}$$

Calcolare  $\begin{bmatrix} S \circ T \\ \end{bmatrix}_{st}$

Udgemento.

$$\text{So che } [S \circ T]_{\text{at}}^{\text{at}} = [S]_{\text{at}}^{\text{at}} \cdot [T]_{\text{at}}^{\text{at}}$$

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

$$= \left( \begin{array}{c|c|c} 2 & 1 & 0 \\ \hline 9 & 8 & 1 \end{array} \right)$$

---

L'INVERSA DI UNA APPLICAZIONE  
LINEARE

Si' a  $T: V \rightarrow V$  ISOMORFISMO  
cio' e' lineare e bigettiva.

Esiste allora la funzione inversa.  $T^{-1}$

Due domande: ①  $T^{-1}$  è lineare?

② Se  $\bar{x}_i$ , come posso ricavare

$\begin{bmatrix} T^{-1} \end{bmatrix}_{l_1 \dots l_n}^{l_1 \dots l_n}$  dalla

$\begin{bmatrix} T \end{bmatrix}_{l_1 \dots l_n}^{l_1 \dots l_n}$ ?

dove  $l_1, \dots, l_n$  è base di  $V$ .

RISPONDEREMO A QUESTE DOMANDE DOPO PASQUA.

Esercizi su nucleo e immagine

Sia  $L_K: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare la cui matrice

$$\begin{bmatrix} L_K \end{bmatrix}_{st} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1+k \\ 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -k \end{pmatrix}$$

Trovare per ogni valore di  $k \in \mathbb{R}$ ,  
una base di  $\text{Ker } L_K$  e una base di  
 $\text{Im } L_K$ .

Scoglimento

Calcoliamo  $\text{Ker } L_K$ , ossia risolviamo il  
sistema

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

FACCIO MOSSE DI RIGA

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

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

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1+k \\ 0 & 0 & -k \end{pmatrix}$$

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

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

"DISCUSSIONE"

$$\text{se } k = 0$$

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

due variabili libere  
y libera  
z libera

$$x + y + z = 0$$

$$x = -y - z$$

$$\text{Ker } L_0 = \left\{ \begin{pmatrix} -y-z \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid y, z \in \mathbb{R} \right\}$$



$$= \left\{ y \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \mid y, z \in \mathbb{R} \right\}$$

$$= \text{span} \left( \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

questa è la base cercata  
di  $\text{Ker } L_0$

Per il teorema della dimensione so che  
 $\dim \text{Im } L_0 = 1$

Per dare una base di  $\text{Im } L_0$

# TORNO ALLA

# MATRICE INIZIALE di $L_0$

si sceglie una sua qualunque  
colonna

$$\text{Im} L_0 = \text{Span} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ z \\ 0 \end{pmatrix} \right)$$

↑  
base cercata

sia ora invece  $R \neq 0$

Riparte dalla matrice ridotta per righe

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

questa volta ho due pivot.

C'è una sola variabile libera dunque  
il  $\text{Ker } L_k$  ha dimensione 1.

Ve lo "a occhio" che  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \in \text{Ker } L_k$

Dunque  $\text{Ker } L_k = \text{Span} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$

questa è la base cercata di  
 $\text{Ker } L_k$ .

Cerco adesso base di  $\text{Im } L_K$

# TORNO ALLA MATRICE INIZIALE

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1+K \\ 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -K \end{pmatrix} \text{ e su questa}$$

farò mosse di colonna.

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

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

$$\left( \begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 0 \\ 2 & -2k & 0 \\ 0 & -k & 0 \end{array} \right)$$

ho due PIVOT  
perché  $k \neq 0$

Dunque

$$\text{Im } L_k = \text{Span} \left( \left( \begin{array}{c} 1 \\ 2 \\ 0 \end{array} \right) \middle| \left( \begin{array}{c} 0 \\ -2k \\ -k \end{array} \right) \right)$$



questa è la base cercata  
di  $\text{Im } L_k$

L'esercizio è finito.

Pero..... ci sarebbe anche un altro modo  
per dare una base di  $\text{Im } L_k$ .

Nella riduzione a scala per righe che  
avevamo fatto per trovare il  $\text{Ker } L_k$

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

i pivot erano in prima e terza  
colonna. Allora se prendo la  
prima e la terza colonna **DELLA**

# MATRICE INIZIALE

queste sono una base di  $\mathbb{R}^3$ :

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1+k \\ 2 \\ -k \end{pmatrix}.$$

Spiegheremo domani come mai funziona.