

§ Forme canoniche di matrici

Sia $f: V \rightarrow W$ K-lineare V base di V

$W \dots W$

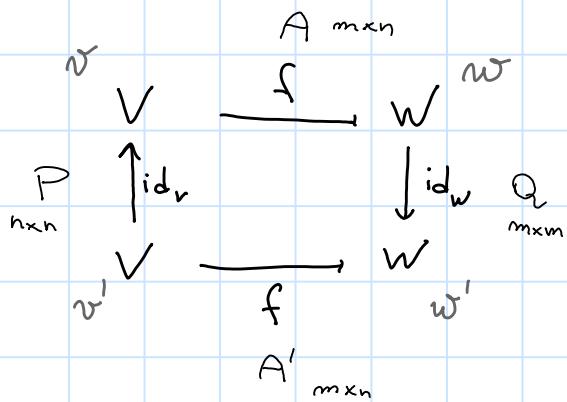
$$A = \alpha_{V \times W}(f)$$

- Se $v \in V$ ha coord. $x \in \mathbb{K}^n$ risp. V allora $r \in \mathbb{K}^m$ risp. W allora $f(v) \in W$ ha coord. $y \in \mathbb{K}^m$

$$A_{x=y}$$

- Se V' base di V e W' base di W

$$A' = \alpha_{V' \times W'}(f)$$



$$A' = QAP$$

$$\text{con } P = \alpha_{V' \times V}(id)$$

$$Q = \alpha_{W \times W'}(id)$$

Def Siano $A, B \in M_{m,n}(\mathbb{K})$. La matrice B si dice **EQUIVALENTE** alla matrice A se esistono $P \in GL_n(\mathbb{K})$ e $Q \in GL_m(\mathbb{K})$ t.c.

$$B = QAP$$

$\underbrace{m \times m}_{\text{}} \quad \underbrace{m \times n}_{\text{}} \quad \underbrace{n \times n}_{\text{}}$

Osservazione: E' una relazione di equivalenza

- reflessiva: A è eq. ad A $Q = 1_m$ $P = 1_n$
- simmetrica: $B = QAP \Leftrightarrow A = Q^{-1}B P^{-1}$
- Transitiva: esercizio!

Osservazione: $A, B \in M_{m,n}(\mathbb{K})$ sono equivalenti \Leftrightarrow rappresentano la stessa $f: V \rightarrow W$ rispetto a basi opportune.

dim: \Leftrightarrow già visto sopra.

$$\Rightarrow \text{Se } B = QAP \quad A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$$

Sia \mathcal{V} base di V e sia \mathcal{W} base di W

$$\{v_1, \dots, v_n\}$$

$$\{w_1, \dots, w_m\}$$

Definisco $f: V \rightarrow W$ t.c. $f(v_i) = \sum a_{ii} w_i, \dots, f(v_n) = \sum a_{nn} w_i$

Allora $\alpha_{vw}(f) = A$

Ora se $B = QAP$

$$A = \alpha_{vw}(f)$$

Le basi \mathcal{V}' e le basi \mathcal{W}' t.c. $B = \alpha_{v'w'}(f)$

si trovano semplicemente prendendo

$$P = \alpha_{vw}(id) \quad Q = \alpha_{ww}(id) \quad \text{con } Q^{-1} = \alpha_{w'w}(id_w)$$

\hookrightarrow è dato dai vettori che hanno coordinate le colonne di P risp. alla base \mathcal{V}

\mathcal{W}' è come vettori quelli che hanno per coord risp. a \mathcal{W} le colonne di Q^{-1} .

Teorema (di classificazione delle matrici e meno di equivalenti)

Due matrici $A, B \in M_{m,n}(K)$ sono equivalenti $\Leftrightarrow \operatorname{rg} A = \operatorname{rg} B$.

Dim \Rightarrow basta $B = QAP$

invertibili

$$\begin{array}{ccccc} & & f_B & & \\ & K^n & \xrightarrow{\sim} & K^m & \\ & f_P & & f_A & \\ & x_1 \longmapsto p_x & & & z_1 \longmapsto q_z \end{array}$$

$$\operatorname{rg} f_A =$$

$$\begin{aligned} r = \operatorname{rg} f_A &= \dim \operatorname{Im} f_A = \dim \operatorname{Im}(f_Q \circ f_A) = \dim \operatorname{Im}(f_Q \circ f_A \circ f_P) \\ &= \dim \operatorname{Im} f_B = \operatorname{rg} B. \end{aligned}$$

\Leftarrow Se $\operatorname{rg} A = r$ allora A è equivalente a $\begin{pmatrix} 1_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

Dimostralo questo: se $\operatorname{rg} B = r \Rightarrow$

B è eq $\begin{pmatrix} 1_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow A$ è eq. a B per transitività

Sia $f \circ f_A: K^n \xrightarrow{\sim} K^m$, $x \mapsto Ax$ $A = \alpha_{EE}(f_A)$

Sia \mathcal{W} base di K^m così costituita:

Sia \mathcal{V} base di K^n ottenuta comprendendo una base del nucleo.

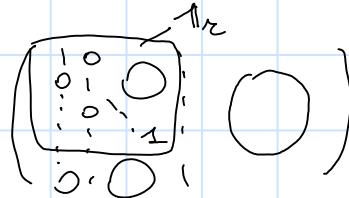
$\mathcal{V} = \{ \underbrace{v_1, \dots, v_r}_{\text{sono t.c.}}, v_{r+1}, \dots, v_n \}$ con $\operatorname{Ker} f_A = \langle v_{r+1}, \dots, v_n \rangle$
 $\dim \operatorname{Ker} f_A = n - \operatorname{rg} f_A = n - r$

$f(v_1), \dots, f(v_r)$ formano base di $\operatorname{Im} f_A$

Sia W uno box ottenuto comprendendo w_1, \dots, w_r e una base di K^n

$$W = \{w_1, \dots, w_r, w_{r+1}, \dots, w_m\}$$

$$\alpha_{WW}(\mathbf{f}_A) =$$



$$\mathbf{f}(w_i) = w_i$$

□

Dunque:

$$M_{m,n}(K) \xrightarrow{\text{rg}} \{0, 1, \dots, s\}$$

$$A \longleftarrow \text{rg } A$$

$$\underline{M_{m,n}(K)}$$

iniettiva

biiettiva

posso sempre costruire una matrice di range

$$0 \leq r \leq s$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & 0 \end{pmatrix}_{m \times n}$$

equivalente

Osservazione: $\mathbf{0} \in M_{m,n}(K)$ è l'unica di $\text{rg } 0$

Se $m = n$, tutte le matrici invertibili sono equivalenti a 1_{nn}

$$\text{rg } A = n$$

$$\left(\begin{array}{l} \text{In alternativa: } \underbrace{A^{-1}}_Q \underbrace{A}_{P} \cdot \underbrace{1_{nn}}_{P^{-1}} = 1_{nn} \\ \times A \in GL_n(K) \end{array} \right)$$

LAVORIAMO ORA CON ENDOMORFISMI $f: V \longrightarrow V$

FISSIAMO LA STESSA BASE NEL DOMINIO E CODOMINIO

Def Siano $A, B \in M_n(K)$. Si dice che B è **SIMILE** ad A se esiste $P \in GL_n(K)$ t.c. $P^{-1}AP = B$

Oss: • È una relaz. di equivalenza (esercizio)

• A simile a $B \Rightarrow A$ equivalente a B
($Q = P^{-1}$)

• $\mathbf{0} \in M_n(K)$ è simile solo a sé $P^{-1}0P = 0$

• $1_{nn} \in M_n(K)$.. . - - - . $P^{-1}1_{nn}P = 1_{nn}$

• $\lambda 1_{nn} \in M_n(K)$.. . - - - - - . $\lambda P^{-1}P = \lambda 1_{nn}$

scalar

$$\sim P^{-1}(\lambda 1_{nn})P = \lambda P^{-1}P = \lambda 1_{nn}$$

$$\lambda \in K$$

Classificazione delle matrici a meno di similitudine e' complice'.

Matrici interessanti

- $D = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & d_2 & \\ 0 & \ddots & d_n \end{pmatrix}$

Suppongo che $f: V \rightarrow V$ sia t.c. $\alpha_{V,V}(f) = D$
 $V = \{v_1, \dots, v_n\}$

Sarà $f(v_1) = d_1 v_1, f(v_2) = d_2 v_2, \dots, f(v_j) = d_j v_j$

(NB) In generale $f(v) \neq \lambda v$ se i d_j sono distinti tra loro.

(NB) d_i può essere 0.

- $T = \begin{pmatrix} d_1 & a_{12} & & \\ 0 & d_2 & \ddots & \\ & & \ddots & \\ 0 & \ddots & \ddots & d_n \end{pmatrix}$

Suppongo che $f: V \rightarrow V$ sia t.c.
 $\alpha_{V,V}(f) = T$ $V = \{v_1, \dots, v_n\}$

$$f(v_1) = d_1 v_1$$

$$f(\langle v_1 \rangle) \subseteq \langle v_1 \rangle$$

$$f(v_2) = a_{12} v_1 + d_2 v_2$$

$$f(\langle v_1, v_2 \rangle) \subseteq \langle v_1, v_2 \rangle$$

$$\begin{aligned} f(v_3) &= a_{13} v_1 + a_{23} v_2 + d_3 v_3 \\ &\quad \vdots \\ &= a_{13} v_1 + a_{23} v_2 + a_{33} v_3 \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle \end{aligned}$$

$$\Rightarrow f(\langle v_1, v_2, v_3 \rangle) \subseteq \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

Def. Una matrice $A \in M_n(K)$ si dice diagonalizzabile (risp.

triangolarezzabile) se esiste una $P \in GL_n(K)$ t.c.

$P^{-1} A P$ sia una matrice diagonale (risp. triangolarezzabile).

Ossia se A è simile a una matrice diagonale (risp. t.z. sup.).

• Un endomorf $f: V \rightarrow V$ si dice diagonalizzabile (risp. triangolarezzabile) se \exists una base \mathcal{B} di V t.c. $\alpha_{V,V}(f)$ sia diagonale (risp. triang. sup.).

Osservazione f diagonalizzabile $\Leftrightarrow \exists$ base $J = \{v_1^0, \dots, v_n^0\}$ di V t.c. $f(v_i) = d_i v_i$ con $d_i \in K$.

$$\left(D = \begin{pmatrix} d_1 & & \\ & \ddots & \\ & & d_n \end{pmatrix} = \alpha_{V,V}(f) \right)$$

Def. Si definisce $f: V \rightarrow V$ endomorfismo

- Un vettore $v \in V$ si dice autovettore di f se esiste un $\lambda \in K$ t.c. $f(v) = \lambda v$
- Uno scalare $\lambda \in K$ si dice autovalore di f se esiste un $v \neq 0$ t.c. $f(v) = \lambda v$
- (NB) $v \neq 0$ ma λ può essere 0.

Criterio banale di diagonalizzabilità:

$f: V \rightarrow V$ è diagonalizzabile $\Leftrightarrow V$ contiene una base formata da autovettori di f (visto sopra)

Lemme Si definisca $f: V \rightarrow V$ endomorfismo siano v_1 autovettore di autovalore d_1 , e v_2 autovettore di autovalore d_2 con $d_1 \neq d_2$. Allora v_1 e v_2 sono l.i. indip.

Dim $f(v_1) = d_1 v_1$ $f(v_2) = d_2 v_2$ per ipotesi

Sia $a v_1 + b v_2 = 0$ $0 = f(a v_1 + b v_2) = a f(v_1) + b f(v_2) = d_1 a v_1 + d_2 b v_2$

$$\begin{cases} a v_1 + b v_2 = 0 \\ d_1 a v_1 + d_2 b v_2 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} a v_1 = -b v_2 \\ -d_1 b v_2 + d_2 b v_2 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} a v_1^0 = 0_V \Rightarrow \boxed{a=0} \\ (d_2 - d_1) \underbrace{b}_{\neq 0} v_2 = 0 \end{cases}$$

Dunque v_1, v_2 l.i. indip. □

—

Sia $f: V \rightarrow V$ endomorfismo e sia λ un autovalore di f .

$$V_\lambda(f) := \{0_V \cup \} \text{ autovettori di } f\}$$

$f(0_V) = \lambda 0_V$

lo chiamo
autospazio relativo
all'autovalore λ

è un sottospazio vettoriale di V .

$$V_\lambda(f) = \{v \in V \text{ t.c. } f(v) = \lambda v\}$$

Se $v, v' \in V_\lambda(f)$

$$\begin{aligned} f(av + bv') &= af(v) + bf(v') = a\lambda v + b\lambda v' = \lambda(av + bv') \\ \Rightarrow av + bv' &\in V_\lambda(f) \text{ che è dunque sottosp.} \end{aligned}$$

Se mostro che d_1, \dots, d_x autovalori di f

$$V_{d_1}(f) \oplus V_{d_2}(f) \oplus \dots \oplus V_{d_x}(f) = V$$

$\underbrace{\quad}_{\text{base}} \quad \underbrace{\quad}_{\text{base}} \quad \underbrace{\quad}_{\text{base}}$
 sono basi
idem
di autospazi

Allora ottengo una base di V formata da autovettori
mentre basi degli autospazi!

devo vedere che gli autospazi sono in \oplus

$$V_{d_1}(f) \oplus \dots \oplus V_{d_x}(f) \subseteq V$$

trovare condizioni affunite
questo sia una =

In generale un f non è diagonalizzabile, non vi sono
autovettori e autovalori (f pensa a rotazioni con $\theta \neq k\pi$ in \mathbb{R}^2)

Lemma $\lambda \in \mathbb{K}$ è autovalore di $\varphi \stackrel{V \rightarrow V}{\iff} \det(\varphi - \lambda \text{id}_V) = 0$

Dim $\lambda \in \mathbb{K}$ è autovalore di $\varphi \iff \exists v \neq 0 \in V$ t.c. $\varphi(v) = \lambda v$

$$\iff \varphi(v) - \lambda v = 0 \stackrel{v \neq 0}{\iff} \varphi(v) - (\lambda \text{id}_V)(v) = 0 \quad \exists v \neq 0$$
$$\iff (\varphi - \lambda \text{id}_V)(v) = 0 \quad \exists v \neq 0 \iff \text{Rango}(\varphi - \lambda \text{id}_V) \neq 0$$
$$\iff \text{Rango}(\varphi - \lambda \text{id}_V) < n = \dim V \iff \det(\varphi - \lambda \text{id}_V) = 0$$

□

Ci dà metodo per calcolare gli autovalori

Ricordo che $\det f = \det A$ con f una matrice quadrata associata a A

Per trovare gli autovalori, se $A = \alpha_{vv}(v)$

dove trovare i λ t.c. $\det(A - \lambda I_n) = 0$

Esempio $A = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ -2 & -3 \end{pmatrix}$

$$\det(A - \lambda I_2) = \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & 2 \\ -2 & -3-\lambda \end{pmatrix} = (2-\lambda)(-3-\lambda) + 4$$
$$= -6 + 3\lambda - 2\lambda + \lambda^2 + 4 = \lambda^2 + \lambda - 2 = (\lambda+2)(\lambda-1)$$
$$(x-a)(x-b)$$

Dunque autovalori sono $\lambda = -2$, $\lambda = 1$.