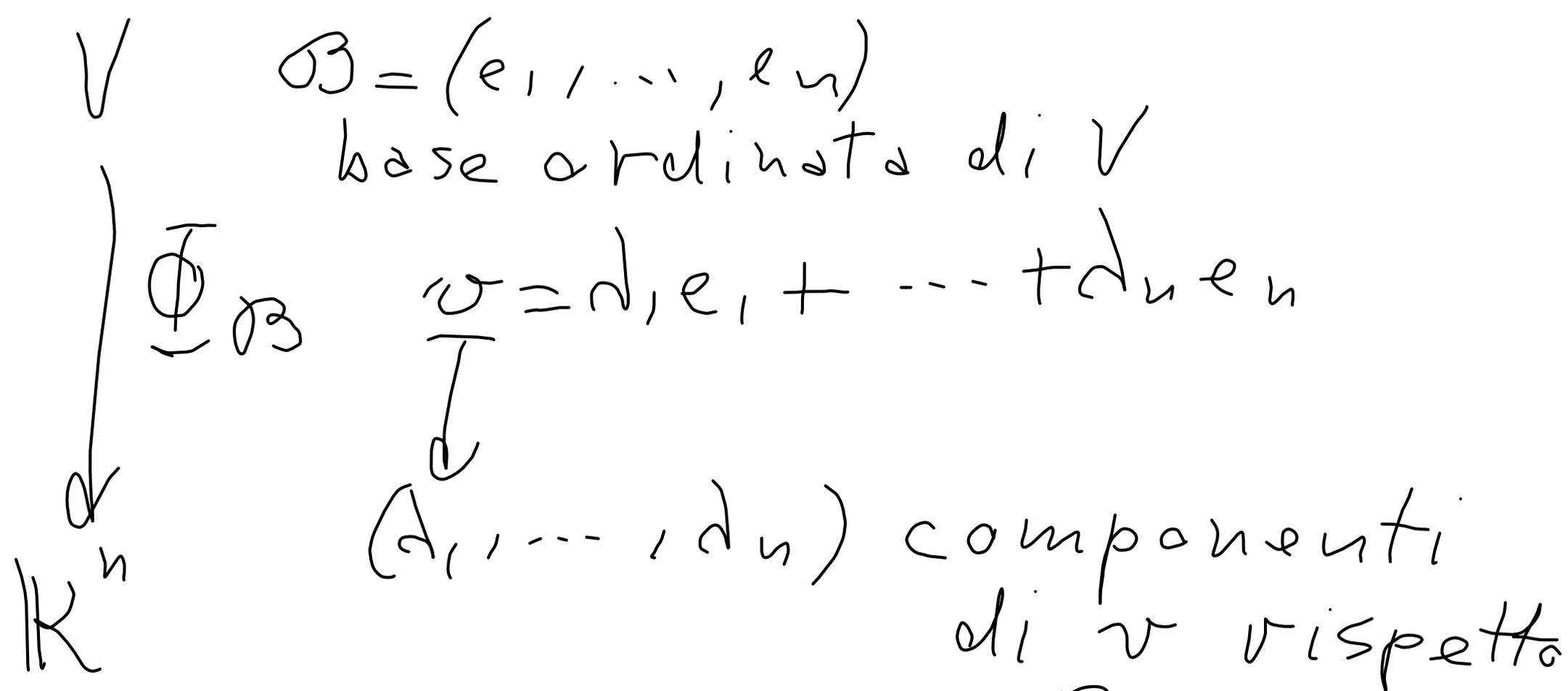


$$T: \mathbb{K}^n \longrightarrow \mathbb{K}^m$$
$$(x_1, \dots, x_n) \longmapsto (y_1, \dots, y_m) \text{ è lineare } \Leftrightarrow$$

le m funzioni $y_i = f_i(x_1, \dots, x_n)$ sono
a nulle o polinomiali omogenee di
1° grado

$$y_i = a_1^i x_1 + \dots + a_n^i x_n$$
$$(a_1^i \dots a_n^i) \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

COR - Ogni transf. lin. da \mathbb{K}^n a \mathbb{K}^m è data
dal prodotto di una matrice $A \in M_{m,n}(\mathbb{K})$ per $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$



$$v \equiv_{\mathcal{B}} (d_1, \dots, d_n)$$

endomorfismo di V :
 tr. lin. da V a V

automorfismo di V : isomorfismo da V a V .

$$V \quad \dim V = n$$

$$V' \quad \dim V' = m$$

$$B = (e_1, \dots, e_n)$$

$$B' = (f_1, \dots, f_m)$$

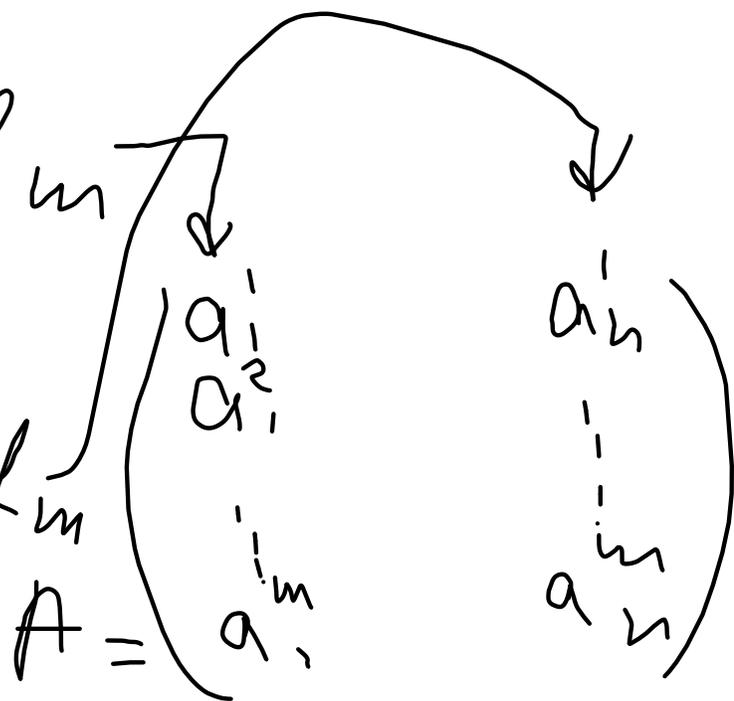
$$T: V \rightarrow V' \quad \text{lineare}$$

Costruisco $A \in M_{m,n}$

scampando $T(e_i)$ risp. a B' :

$$T(e_1) = a_{11}f_1 + a_{12}f_2 + \dots + a_{1m}f_m$$

$$T(e_n) = a_{n1}f_1 + a_{n2}f_2 + \dots + a_{nm}f_m$$



TEOR - Sia $v \equiv_{\mathcal{B}} (\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_n)$,

Sia $T(v) \equiv_{\mathcal{B}'} (\bar{y}_1, \dots, \bar{y}_m)$

Allora

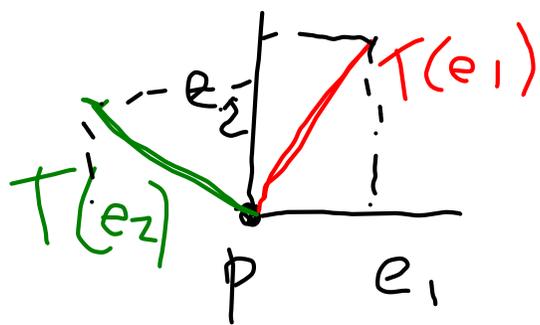
$$\begin{pmatrix} \bar{y}_1 \\ \vdots \\ \bar{y}_m \end{pmatrix} = A \cdot \begin{pmatrix} \bar{x}_1 \\ \vdots \\ \bar{x}_n \end{pmatrix}$$

$V = \{ \text{segmenti del piano con un estremo in } P \}$

$$B = (e_1, e_2) \quad T: V \rightarrow V$$

$v \mapsto v$ ruotata di 60°

Rappresentare T risp. a B



$$T(e_1) = \frac{1}{2} e_1 + \frac{\sqrt{3}}{2} e_2$$

$$T(e_2) = -\frac{\sqrt{3}}{2} e_1 + \frac{1}{2} e_2$$

$$T(e_1) \equiv_B \left(\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2} \right)$$

$$T(e_2) \equiv_B \left(-\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{1}{2} \right)$$

$$A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$V = \mathbb{R}_3[t] = \left\{ \begin{array}{l} \text{polinomi in } t, \text{ a coeff. reali,} \\ \text{di gr } \leq 3 \end{array} \right\}$$

$$B = (1, t, t^2, t^3)$$

$$T: V \rightarrow V$$

$$p(t) \mapsto p'(t)$$

$$T(1) = 0 \equiv_B (0, 0, 0, 0)$$

$$T(t) = 1 \equiv_B (1, 0, 0, 0)$$

$$T(t^2) = 2t \equiv_B (0, 2, 0, 0)$$

$$T(t^3) = 3t^2 \equiv_B (0, 0, 3, 0)$$

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

PROP - La composizione di transf. lin.
è rappresentata dal prodotto delle rispettive
matrici nello stesso ordine

PROP - La somma di due transf. lin.
è rappresentata dalla somma delle
matrici corrispondenti.

PROP - Il prodotto di una transf. lin.
per uno scalare α è rappresentata
da α per la matrice corrispondente

$$V = \mathbb{R}_3[t] \quad \mathcal{B} = (1, t, t^2, t^3)$$

$$T: V \longrightarrow V$$

$$p(t) \longmapsto 5 \cdot p(t) - 2p'(t) + 7p''(t)$$

La matrice corrispondente a questa T è

$$B = 5 \cdot I_4 - 2 \cdot A + 7 \cdot A^2$$

TEOR (fondamentale delle tr. lin.)

V con base $\mathcal{B} = \{e_1, \dots, e_n\}$, W sullo stesso campo. Qualunque siano $w_1, \dots, w_n \in W \exists!$

la transf.

$$T(e_1) = w_1$$

lin. T

$$T(e_2) = w_2$$

tale
che

$$T(e_i) = w_i$$

$$T(e_n) = w_n$$

V di dim 2
 $\mathcal{B} = (v_1, v_2)$
base ord.

Dati $e_1 \equiv_{\mathcal{B}} (1, 3)$

$e_2 \equiv_{\mathcal{B}} (2, -4)$

V' di dim 3
 $\mathcal{B}' = (w_1, w_2, w_3)$
base ord.

$f_1 \equiv_{\mathcal{B}'} (1, 0, 5)$

$f_2 \equiv_{\mathcal{B}'} (-6, 1, 10)$

Verificare
che

$\overline{\mathcal{B}} = (e_1, e_2)$

è una
base di V

Scrivere la matrice A che rappresenta,
rispetto a \mathcal{B} e \mathcal{B}' la transf. lin.

$T: V \rightarrow V'$ tale che

$$T(e_1) = f_1$$

$$T(e_2) = f_2$$

$$9) \quad X = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & -4 \end{pmatrix} \quad |X| = -4 - 6 = -10 \neq 0$$

$\Rightarrow \{e_1, e_2\}$ lin. indep. $\Rightarrow \overline{\mathcal{B}} = (e_1, e_2)$ base.

b) Cerca $A \in M_{3,2}$ tale che, con $Y = \begin{pmatrix} 1 & -6 \\ 0 & 1 \\ 5 & 0 \end{pmatrix}$

si d

$$A \cdot X = Y$$

$$A \cdot \cancel{X} \cdot \cancel{X}^{-1} = Y \cdot X^{-1}$$

$$X^{-1} = \frac{1}{-10} \begin{pmatrix} -4 & -2 \\ -3 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A = Y \cdot X^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -6 \\ 0 & 1 \\ 5 & 0 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{-10} \begin{pmatrix} -4 & -2 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} = -\frac{1}{10} \begin{pmatrix} 14 & -8 \\ -3 & 1 \\ -20 & -10 \end{pmatrix}$$

PROPO-T: $V \rightarrow W$ rappresentata da
 $\dim V = n$ $\dim W = m$
 $A \in M_{m,n}$. Allora

$$\dim \text{Im } T = \text{rk } A$$

$$\dim \text{Ker } T = n - \text{rk } A$$

$$T \text{ è iniettiva} \iff \text{rk } A = n$$

$$T \text{ è suriettiva} \iff \text{rk } A = m$$

Rappresentazioni di un sottosp. vett.
 U di V :

parametrica: vedo U come $\text{Im} S$ per
un'opportuna tr. lin. S

cartesiana: vedo U come $\text{Ker} T$ per
un'opportuna tr. lin. T

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{K}^s & \xrightarrow{S} & V & \xrightarrow{T} & \mathbb{K}^z \\ & & U & & U = \text{Ker} T \\ U = \text{Im} S & & & & \end{array}$$

V con una fissata base ordinata \mathcal{B}
Ho un insieme $S \subset V$; voglio rapp. cartesiana
e parametrica del sottosp. $U = L(X)$
Le voglio "minime", cioè col minimo numero
possibile di eq. e di parametri.

1) Metto in colonna in una matrice B le
 n -uple di componenti dei vettori di S .

Con Kronecker isolo la sottomatrice
formata da un sottoinsieme
massimo di colonne lin. ind.

$$A = \begin{pmatrix} a_1^1 & \dots & a_s^1 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ a_1^n & \dots & a_s^n \end{pmatrix}$$

2_{part}) La rappresentazione è:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = A \cdot \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_s \end{pmatrix}$$

2_{cont}) In 1) avevo isolato un minore M di ordine s con $|M| \neq 0$, tale che ogni suo orlato avesse $\det = 0$. Formula

matrice

$$\begin{pmatrix} x_1 & a'_1 & \dots & a'_s \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_n & a_1^n & \dots & a_s^n \end{pmatrix}$$

Impongo ai suoi
minori orlati di M
di avere $\det = 0$

\mathbb{R}^4 con base naturale

$$S = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Scrivere rapp. par. e cart. minime di $U = \mathcal{L}(S)$

B $\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ $M = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ $|M| = -1 \neq 0$

$|O_1| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & -2 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & -4 & 4 \\ 0 & -1 & 1 \end{vmatrix} = 0$

$|O_2| = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 0$

$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ 1 & -2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{pmatrix}$ $\begin{cases} \begin{vmatrix} x_1 & 2 \\ x_2 & 1 \\ x_3 & -2 \\ x_4 & -1 \end{vmatrix} = 0 \\ \begin{vmatrix} x_2 & 1 \\ x_3 & -2 \\ x_4 & -1 \end{vmatrix} = 0 \end{cases}$

par. $S: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^4$
 $U = \text{Im} S$

$\Rightarrow \text{rk} B = \dim U = 2$

$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ 1 & -2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{TR}^4 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -4 \\ 0 & -1 & 2 & -5 \end{pmatrix} \end{matrix}$

$\begin{cases} -x_1 + x_3 - 4x_4 = 0 \\ -x_2 + 2x_3 - 5x_4 = 0 \end{cases}$
 $C \ni v^t. U = \ker T$