

Forme bilineari

Sia $V_n(\mathbb{K})$ uno spazio vettoriale

$B = (\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n)$ una sua base e

$B' = (\bar{e}'_1, \dots, \bar{e}'_n)$ una sua altra base

$$\text{se } \begin{bmatrix} \bar{e}'_1 \\ \vdots \\ \bar{e}'_n \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} \bar{e}_1 \\ \vdots \\ \bar{e}_n \end{bmatrix}$$

\Rightarrow chiamarsi ${}^T X$ ed ${}^T X'$ i vettori
righe delle componenti di
uno stesso vettore \bar{v}
rispetto a B e B' .

$${}^T X \begin{bmatrix} \bar{e}'_1 \\ \vdots \\ \bar{e}'_n \end{bmatrix} = {}^T X' \begin{bmatrix} \bar{e}_1 \\ \vdots \\ \bar{e}_n \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$${}^T X A = {}^T X'$$

$$\boxed{{}^T A X = X'}$$

con $A \in GL(n, \mathbb{K})$.

Se $f: V_n(K) \rightarrow V_n(K)$ è una funzione lineare
(endo morfismo)

$\Rightarrow \exists$ una matrice F che rappresenta f rispetto
 $\partial \mathcal{B}$ ed una matrice F' che rappresenta f
rispetto a \mathcal{B}' .

$$F = \begin{bmatrix} c_1 & \dots & c_n \end{bmatrix}$$

\uparrow
colonne = componenti del vettore
 $f(\vec{e}_i)$ rispetto a \mathcal{B} .

$$F' = \begin{bmatrix} c'_1 & \dots & c'_n \end{bmatrix}$$

\uparrow colonne = componenti di $f(\vec{e}'_i)$ rispetto
 \mathcal{B}' .

F, F' : che legame c'è?

$$F, F' \in K^{n,n}$$

sia b una forma bilineare $b: V_n \times V_n \rightarrow K$.

e siano G e G' le matrici che rappresentano b rispetto a B e B' .

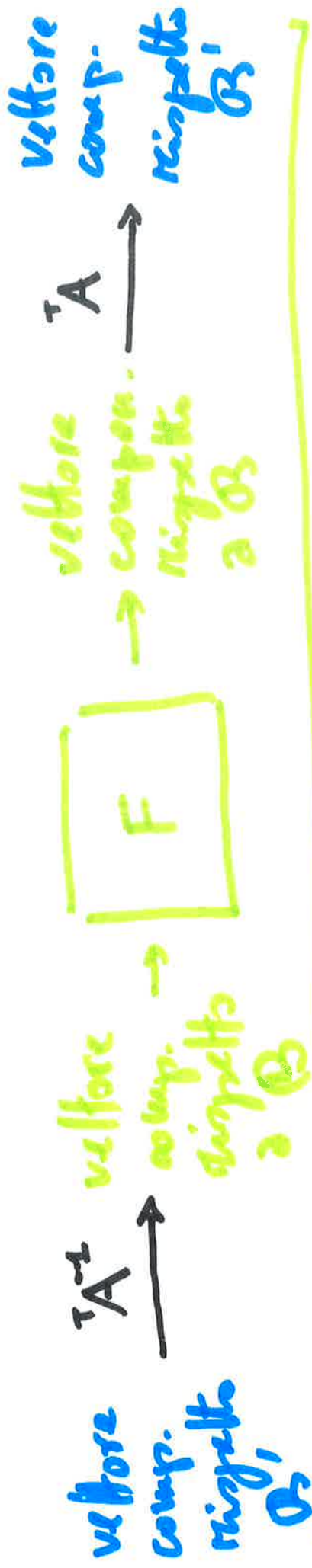
$$G = \begin{bmatrix} b(\bar{e}_1, \bar{e}_1) & b(\bar{e}_1, \bar{e}_2) & \dots & b(\bar{e}_1, \bar{e}_n) \\ \vdots & & & \\ b(\bar{e}_n, \bar{e}_1) & \dots & & b(\bar{e}_n, \bar{e}_n) \end{bmatrix}$$

$$G' = \begin{bmatrix} b(\bar{e}'_1, \bar{e}'_1) & \dots & & \\ \vdots & & & \\ b(\bar{e}'_n, \bar{e}'_1) & \dots & & b(\bar{e}'_n, \bar{e}'_n) \end{bmatrix}$$

che legame c'è fra G e G' ?

$$X' = A'X$$

$$X = A^{-1}X'$$



$$F' = A F A^{-1}$$

Cambiamento di base per un endomorfismo.

Def: Due matrici $A, B \in K^{n \times n}$ sono dette simili se esiste una matrice $C \in GL(n, K)$ tale che

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

ovvero F in \rightarrow cambiamento di base per endomorfismo \rightarrow una matrice

simile ad F.

valore
 x' rispetto
 \mathcal{B}_1 $\xrightarrow{A^{-1}}$
 x valore
rispetto
 \mathcal{B}_2



valore y'
rispetto
 \mathcal{B}_1 $\xrightarrow{A^{-1}}$
 y valore
rispetto
 \mathcal{B}_2

$$\begin{aligned} {}^T X G Y &= ({}^T A^{-1} X')^T G (A^{-1} Y) = \\ &= {}^T X' (A^{-1} G^T A^{-1}) Y' \end{aligned}$$

$$G' = A^{-1} G^T A^{-1}$$

o, scelto ponendo $P = A^{-1}$

$$G' = P G^T P$$

N.B. in generale $P G^T P \neq P G P^{-1}$

OSS: Il rango di G ed il rango di G' sono uguali!

In particolare il rango di una forma bilineare b definito come

$$\text{rk}(b) := \text{rk}(G) \quad \text{ove } G \text{ è una sua}$$

quadratica rappresentativa è ben posto.

Inoltre, posto $\text{Rad}_L(b) := \{ \bar{x} \in V : b(\bar{x}, \bar{y}) = 0 \forall \bar{y} \in V \}$.

si vede subito che $\text{Rad}_L(b)$ in componenti

corrisponde alle soluzioni di $'XG = \underline{0}$ da cui

$$'GX = \underline{0} \text{ e segue } \dim \text{Rad}_L(b) = n - \text{rk}(G) = \\ = n - \text{rk}(b).$$

Le Rad_L è un sottospazio vettoriale).

$$\text{Rad}_R(b) := \{ \bar{y} \in V : b(\bar{x}, \bar{y}) = 0 \forall \bar{x} \in V \} \text{ in generale}$$

$\text{Rad}_R(b) \neq \text{Rad}_L(b)$ ma se b è simmetrica
o antisimmetrica

coincidono e scriviamo $\text{Rad}(h)$.

Sia $a \in V_n(\mathbb{K})$ e $b(\bar{x}, \bar{y}) : V_n \times V_n \rightarrow \mathbb{K}$ una forma bilineare simmetrica. Indichiamo ~~la~~ b .

$$b(\bar{x}, \bar{y}) = \bar{a} \bar{y} \bar{x} \cdot \bar{y}$$

Vogliamo scrivere \bar{a}^\perp in componenti.

$$\bar{a}^\perp := \{ \bar{x} \in V : \bar{a} \cdot \bar{x} = 0 \} \quad \text{in componenti}$$

$$a^\perp := \{ \bar{x} \in \mathbb{K}^n : \bar{a} G \bar{x} = 0 \}.$$

corrisponde alle soluzioni del sistema lineare

omogeneo di una equazione in n incognite

$$(\bar{a} G) \bar{x} = 0$$

$a^\perp \subseteq V_n(\mathbb{K})$ è sottospazio di $V_n(\mathbb{K})$.

Sia $X \subseteq V_n(\mathbb{K}) \Rightarrow (X)^\perp = \{ \bar{x} \in V_n(\mathbb{K}) \mid \forall \bar{y} \in X: \bar{x} \cdot \bar{y} = 0 \}$.

vediamo che $1) X^\perp \subseteq V_n(\mathbb{K})$ in quanto con:

all'inversa di $\bar{x}^\perp \forall \bar{y} \in X$

e quest: sono tutti sottospazi.

2) $\mathcal{L}(X)^\perp = X^\perp$

infatti se $\bar{a} \in X^\perp \Rightarrow \bar{a} \cdot \bar{x} = 0 \forall \bar{x} \in X$

\Rightarrow per $\bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n \in X, a_1, a_2, \dots, a_n \in \mathbb{K}$.

$\bar{a} \cdot (a_1 \bar{x}_1 + \dots + a_n \bar{x}_n) =$

$= (a_1 \bar{x}_1) a_1 + \dots + (a_n \bar{x}_n) a_n = 0$

$\Rightarrow a \in \mathcal{L}(X^\perp)$.

viceversa, visto che $X \subseteq \mathcal{L}(X)$

abbiamo $\bar{x} \in \mathcal{L}(X)^\perp \Rightarrow \forall \bar{x} \in X: \bar{x} \cdot \bar{x} = 0$
 $\Rightarrow \bar{x} \in X^\perp$

3) $X^\perp = \mathcal{B}_X^\perp$ ove \mathcal{B}_X è una base di $\mathcal{L}(X)$

DA cui, posto $\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ a_{pn} & a_{m+1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = A$

le componenti di \mathcal{B}_X rispetto una base
 \mathcal{B} di $V_n(K)$ e $G =$ matrice della forma
biliviale $b(\bar{x}, \bar{y})$ vediamo che

$X^\perp = \{ \bar{y}_1, \dots, \bar{y}_n \} = \bar{y} \mid \bar{y}^T G \bar{A} = \underline{0} \}$
= insieme delle soluzioni del

$$\text{Sistemi } y \quad G^T A = \underline{0}$$

che è anche insieme col. di

$$(A \quad G)y = \underline{0}$$

Nel caso specifico $G = I$, $X^T =$ soluzioni di

$$A y = \underline{0}$$

ove A contiene come righe i vettori di una base di $\mathcal{L}(X)$.

Esempio: in \mathbb{R}^4 , prod. scalare std.

$$X = \{(1200), (0100), (1000), (0715)\}.$$

$$X^T = \left\{ \begin{array}{l} (x_1, x_2, x_3, x_4) \\ x_1 + 2x_2 = 0 \\ x_2 = 0 \end{array} \right\} \quad \left. \begin{array}{l} x_4 + 2x_2 = 0 \\ x_2 = 0 \end{array} \right\}$$

$$= \{(x_1, x_2, x_3, x_4) \mid x_3 = 0, x_4 = 0, 7x_2 + x_3 + 5x_4 = 0\}.$$

In \mathbb{R}^3 si trovi X^T ove $X = \{(100), (120)\}$
 e il prodotto scalare è descritto

dalla matrice $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x_3 = 0$$

$$x_1 = -x_2$$

$$2x_3 = 0$$

$$2x_1 + 2x_2 + 2x_3 = 0$$

$$\{(x_1, -x_1, 0) \mid x_1 \in \mathbb{R}\}.$$

$${}^T X \ni {}^T \eta \Leftrightarrow \eta \ni X \quad (1)$$

ovvero $\eta \ni X \Leftrightarrow X \ni \eta$ in particolare

perché $\bar{x} \in Y$

$$0 = \bar{x} \cdot X : X \ni X A \Leftrightarrow 0 = \bar{x} \cdot \eta : \eta \ni \eta A \quad \&$$

$${}^T X \ni \bar{a} \Leftrightarrow \bar{a} \in {}^T \eta \Leftrightarrow \bar{a} \in \bar{a}$$

$${}^T X \ni (X) \eta \Leftrightarrow (X) \eta \ni X \quad (5)$$

in

$$\bar{a} \in X \Leftrightarrow A \bar{b} \in A \bar{b} \cdot \bar{a} = 0 \quad \text{P.S.}$$

particolare $\bar{a} \in X^{\perp}$

e quindi $\bar{a} \in X^{\perp}$

$$X \subseteq X \ni X \Leftrightarrow X \subseteq X \ni X \text{ sovrapposizione.}$$

(6) Supponiamo $\text{Rad}(b) = \{0\}$ cioè $\text{rk}(b) = n$

$$\Rightarrow X^{\perp\perp} = \mathcal{L}(X)$$

osserviamo che X^{\perp} si ottiene risolvendo

$$\text{un sistema } (AG)y = \underline{0}$$

ovv A matrice che ha per

righe le componenti dei

vettori di una base di X .

In particolare se $\text{rk}(A) = n \Rightarrow \det(A) \neq 0$

$$\Rightarrow \text{rk}(AG) = \text{rk}(A) = \dim \mathcal{L}(X).$$

$$\Rightarrow \dim X^{\perp} = n - \text{rk}(A) = n - \dim \mathcal{L}(X).$$

$$\Rightarrow \dim X^{\perp\perp} = n - \dim X^{\perp} = n - (n - \dim \mathcal{L}(X)) = \\ = \dim \mathcal{L}(X).$$

$$\text{D'altro canto } \mathcal{L}(X) \subseteq X^{\perp\perp} \Rightarrow \mathcal{L}(X) = X^{\perp\perp} \quad \square$$

Esercizio:

In \mathbb{R}^3 trovare un sistema lineare omogeneo di equazioni le cui soluzioni siano

$$W = \mathcal{L}(\underbrace{(1200)}_{\bar{v}_1}, \underbrace{(0110)}_{\bar{v}_2}).$$

Le equazioni che devono essere soddisfatte da tutti (e soli) i vettori di W sono date in una matrice A le cui righe soddisfano

$$R_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = a \quad R_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$R_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

⋮

$$R_2^T(1200) = 0$$

$$R_2^T(1200) = 0$$

$$R_2^T(0110) = 0$$

$$R_2^T(0110) = 0$$

etc. etc.

cioè sono elementi dello spazio vettoriale

$$\{\bar{x} \mid \bar{x}^T \bar{v}_2 = 0, \bar{x}^T \bar{v}_3 = 0\} \text{ ovvero}$$

di W^\perp con il prod. scalare std.

poiché sappiamo che il sistema che ci interessa è descritto da una base di tale sott., calcoliamo quello che ci serve.

$$(x_2 \ x_3 \ x_4) \cdot (1200) = 0$$

$$(x_1 \ x_2 \ x_3 \ x_4) \cdot (0110) = 0$$

$$x_1 + 2x_2 = 0$$

$$x_1 + x_2 = 0$$

$$W^\perp = \mathcal{L}((-2, 1, -1, 0), (0, 0, 0, 1))$$

$$\text{EQUAZIONI PER } W: \begin{cases} -2x + y - z = 0 \\ t = 0 \end{cases}$$

Ci torrà tutta, infatti $\dim W = 2$

\Rightarrow due $\mathbb{R}k$ sistema che descrive $W = 4 - 2 = 2$

e $\dim W^\perp = 4 - \dim W = 2$.

Esercizio: Si determini l'invarianza
di W rispetto a $k \in \mathbb{R}$ di

$$u_k = \{ (x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) : \begin{cases} x_1 + 3x_2 + kx_5 = 0 \\ (k+1)x_1 + x_4 + x_5 = 0 \end{cases} \}$$

$$e \quad W = \mathcal{L}((11111), (01100)).$$

calcoliamo le eq. per w .

$$W^{\perp} = \mathcal{L}((01-100), (0001-1), (100-10)).$$

so che $\dim W^{\perp} = 5 - \dim W = 3$

metto il sistema le 5 equazioni (3 da W^{\perp} + 2 da e).

$$A = \left[\begin{array}{cccc|cccc} 1 & 3 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ k+1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & -1 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} u_k \\ w \end{array}$$

$$\text{rk}(A) \geq 3$$

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{vmatrix} = + \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 3 & 0 & 0 & k \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} = + \begin{vmatrix} 3 & 0 & k \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{vmatrix} = +3 \neq 0$$

$$\text{rk}(A) \geq 4 \quad \forall k$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 3 & 0 & 0 & k \\ k+1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 & 0 \end{vmatrix} \stackrel{=+3}{=} \begin{vmatrix} k+1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} \stackrel{=+3}{=} \begin{vmatrix} k+1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} \stackrel{=+3}{=} \begin{vmatrix} k+1 & 2 \\ 1 & -1 \end{vmatrix}$$

in particolare $\kappa - (k+1) - 2 = -k - 3 = 0$

$$\Rightarrow \kappa k(A) = 4$$

$$\text{se } k \neq -3 \Rightarrow \kappa k(A) = 5$$

$$\text{se } k = -3 \Rightarrow \kappa k(A) = 4 \Rightarrow \dim \mathcal{M}_k \cap \mathcal{W} = 5 - 4 = 1$$

$$\text{e } \dim \mathcal{M}_k + \mathcal{W} = 2 + 3 - 1 = 4$$

$$\text{se } k \neq -3 \Rightarrow \kappa k(A) = 5 \Rightarrow \dim \mathcal{M}_k \cap \mathcal{W} = 0 \Rightarrow$$

$$\mathcal{M}_k \oplus \mathcal{W}$$

$$\dim \mathcal{M}_k + \mathcal{W} = 5 \Rightarrow$$

$$\mathcal{M}_k \oplus \mathcal{W} = \mathbb{R}^5$$

posto $k = -3$ trovare $M_{k \cap W}$ e M_{k+W} .

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

per l'inversione
si risolve il
sistema.

per la non
si trova un
fondamentale ed
era è garantita
da quello.

$$2x - y - z = 0$$

N.R. sono

$$x - 3z = 0$$

omogenee.

$$S = ((2 \ -1 \ -1 \ 0), (100 \ -3))^T$$

$$S^T = ((2 \ -1 \ 1 \ 0), (1000 \ -3))^T = \mathcal{L}((2 \ -1 \ -1 \ 0), (1000 \ -3))$$

$$O_{S^T} = ((2 \ -1 \ 1 \ 0), (1000 \ -3))$$

$$\begin{cases} x + y = 1 \\ x + z = 0 \end{cases} \quad S = (1000 \ -1) + \mathcal{L}((1, -10 \ -1), (0010))$$

$$S^T = (1000 \ -1)^T \cap \mathcal{L}((1 \ -10 \ -1), (0010))^T$$

$$(100-1)^t \cdot n \mathcal{L}((1100), (1001)) =$$

$$= \cancel{(100-1)^t \cdot n}$$

$$\text{kulti: i vektor: di} \cdot [\alpha(1100) + \beta(1001)]$$

$$\text{Fakti: } k - t = 0$$

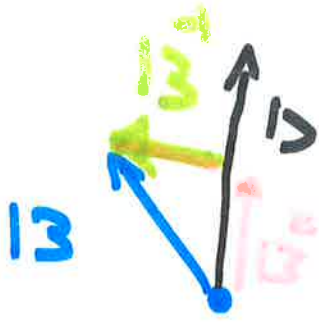
$$\alpha + \beta = -\beta$$

$$\alpha = -2\beta$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}((-2-200) + (1001)) =$$

$$= \mathcal{L}((-1-201))$$

#



Teorema: Sia $\bar{v} \in V_n(\mathbb{K})$ tale che $\bar{v} \cdot \bar{v} \neq 0$
 e $\bar{w} \in V_n(\mathbb{K}) \Rightarrow$ esistono 2 vettori
 \bar{w}_{\parallel} e \bar{w}_{\perp} tali che

$$1) \bar{w}_{\parallel} = \alpha \bar{v}$$

$$2) \bar{w}_{\perp} \cdot \bar{v} = 0$$

$$3) \bar{w} = \bar{w}_{\parallel} + \bar{w}_{\perp}$$

$$\bar{w}_{\perp} = \bar{w} - \bar{w}_{\parallel}$$

$$\frac{\bar{w} \cdot \bar{v}}{\bar{v} \cdot \bar{v}}$$

$$\bar{w}_{\parallel} =$$

DIM: \bar{w}_{\parallel} e \bar{w}_{\perp}

calcoliamo $\bar{w}_1 \cdot \bar{v} =$

$$= (\bar{w} - \bar{w}_1) \cdot \bar{v} =$$

$$= \left(\bar{w} - \frac{\bar{w} \cdot \bar{v}}{\bar{v} \cdot \bar{v}} \right) \cdot \bar{v} =$$

$$= \bar{w} \cdot \bar{v} - \frac{\bar{w} \cdot \bar{v}}{\bar{v} \cdot \bar{v}} (\bar{v} \cdot \bar{v}) = 0 \quad \square$$

$$\frac{|\langle v, v \rangle|}{\langle v, v \rangle}$$

N.B. il valore $\frac{\bar{w} \cdot \bar{v}}{\bar{v} \cdot \bar{v}}$ è detto coeff. di Fourier di \bar{w} rispetto a \bar{v} .

In fisica si scrivono vettori riga $\langle V \rangle$ ket.
vettori colonna $|V\rangle$ bra

Prodotto scalare con una matrice G

$$\langle x | G | y \rangle$$

$$\text{se } G = I \quad \langle x | y \rangle$$

In generale $\langle x |$ non è lo stesso di $|x\rangle$
sinistra quindi ket a destra abbiamo
un numero.

$$(\bar{u} \cdot \bar{v}) \cdot \bar{v} \quad \langle \bar{u} | \bar{v} \rangle |v\rangle \rightarrow \text{quadrato di } \text{che moltip.}$$

per un
vettore riga $\langle x |$

di un numero
⇒ vettore colonna.

$$|u\rangle \langle v|$$

↙ moltiplicato a sx per un
vettore riga e a dx
per un vettore colonna di un
numero.

$$\begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 & \dots & v_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 v_1 & u_1 v_2 & \dots & u_1 v_n \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ u_n v_1 & u_n v_2 & \dots & u_n v_n \end{pmatrix}$$

$$\frac{\langle u|v\rangle \langle v|v\rangle}{\langle v|v\rangle}$$

$$\frac{|v\rangle \langle v|}{\langle v|v\rangle}$$

242

$$\langle n | \langle v | \frac{\langle v | n \rangle}{\langle v | v \rangle}$$