

$F: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ forma bilineare su uno spazio
vettoriale V di dimensione n

Levi è associata la matrice od F ?

fissiamo una base B_V su V $B_V = \{v_1, \dots, v_n\}$

\Rightarrow Dato due vettori $v, w \in V$ cerchiamo $F(v, w) = F(a_1 v_1 + a_2 v_2 + \dots + a_n v_n, b_1 v_1 + \dots + b_n v_n) = F(a_1 v_1, w) + F(a_2 v_2, w) + \dots + F(a_n v_n, w) = a_1 F(v_1, w) + \dots + a_n F(v_n, w)$. (Questo per la LINEARITÀ di

F sulla sua prima componente) $= a_1 F(v_1, b_1 v_1 + \dots + b_n v_n) + \dots + a_n F(v_n, b_1 v_1 + \dots + b_n v_n)$

$= a_1 (F(v_1, b_1 v_1) + F(v_1, b_2 v_2) + \dots + F(v_1, b_n v_n)) + \dots + a_n (F(v_n, b_1 v_1) + F(v_n, b_2 v_2) + \dots + F(v_n, b_n v_n)) =$

$a_1 b_1 F(v_1, v_1) + a_1 b_2 F(v_1, v_2) + \dots + a_1 b_n F(v_1, v_n) + \dots + a_n b_1 F(v_n, v_1) + a_n b_2 F(v_n, v_2) + \dots + a_n b_n F(v_n, v_n)$

\Rightarrow Mi basta conoscere l'immagine dei vettori di base per conoscere le immagini di tutti i vettori.

• Da ciò consegue che la matrice associata ha come entrate le ^{IMMAGINI DELLE} coppie dei vettori di base:

- Pongo $[F]_{B_V}$ $\left(\begin{array}{cccc} F(v_1, v_1) & F(v_1, v_2) & \dots & F(v_1, v_n) \\ F(v_2, v_1) & F(v_2, v_2) & \dots & F(v_2, v_n) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ F(v_n, v_1) & F(v_n, v_2) & \dots & F(v_n, v_n) \end{array} \right)_{n \times n}$ \leftarrow questa matrice dipende dalla base *

\Downarrow
 prendendo $[v]_{B_v} = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$ e $[w]_{B_w} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} \Rightarrow F((v, w)) = [v]_{B_v}^T \cdot [F]_{B_v} \cdot [w]_{B_w}$.

$[w]_{B_w}$ è risultato quindi uno scalare.

• Pertanto in generale:

Posto $x = [v]_{B_v}$ e $y = [w]_{B_w} \Rightarrow \boxed{F((x, y)) = x^T [F]_{B_v} y}$

ESEMPIO:

$F: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$((x_1, x_2), (y_1, y_2)) \mapsto x_1 y_1 + x_2 y_2 - x_1 y_2$ F è bilineare?

Voglio dimostrare che:

$F((\tilde{x}_1, \tilde{x}_2) + (\hat{x}_1, \hat{x}_2), (y_1, y_2)) = F((\tilde{x}_1 + \hat{x}_1, \tilde{x}_2 + \hat{x}_2), (y_1, y_2)) = \overset{\text{applichiamo la legge}}{(\tilde{x}_1 + \hat{x}_1)} y_1 +$

$(\tilde{x}_2 + \hat{x}_2) y_2 - (\tilde{x}_1 + \hat{x}_1) y_2 = \tilde{x}_1 y_1 + \hat{x}_1 y_1 + \tilde{x}_2 y_2 + \hat{x}_2 y_2 - \tilde{x}_1 y_2 - \hat{x}_1 y_2$

• Invece, ottengo lo stesso caso:

$F((\tilde{x}_1, \tilde{x}_2), (y_1, y_2)) + F((\hat{x}_1, \hat{x}_2), (y_1, y_2)) = \tilde{x}_1 y_1 + \tilde{x}_2 y_2 - \tilde{x}_1 y_2 + \hat{x}_1 y_1 + \hat{x}_2 y_2 - \hat{x}_1 y_2$

Ordinando avanti nella dimostrazione ^{DELLA BILINEARITÀ} risulta che la forma data è bilineare. (continuare per esercizio)

• Nell'espressione analitica:

$x_1 y_1 + x_2 y_2 - x_1 y_2$

$1 = F((v_1, v_1)) \quad 1 = F((v_2, v_2)) \quad -1 = F((v_1, v_2)) \quad \text{e} \quad 0 = F((v_2, v_1))$

Esistono la base canonica in $\mathbb{R}^2 \Rightarrow [F]_{\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} F((e_1, e_1)) & F((e_1, e_2)) \\ F((e_2, e_1)) & F((e_2, e_2)) \end{pmatrix} =$

$$= \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ matrice associata} \\ \text{a forma bilineare} \\ \text{nella base canonica}$$

- Per $(x_1, x_2) \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = (x_1, -x_1+x_2) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = x_1x_1 - x_1x_2 + x_2x_2$

Ma legamo i vettori matrice* e base?
 Come lo fanno capire? Cambiando le coordinate.

Già B'_v in altra base di V : in che modo cambiano le coordinate dei vettori?

Nella base B_v le coordinate erano x_1, \dots, x_n cioè $[v]_{B_v} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$

$\Rightarrow [v]_{B'_v} = \begin{pmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix} \Rightarrow$ CONSIDERO LA MAPPA IDENTITÀ ASSOCIATA AL CAMBIO DI COORDINATE: $(V, B_v) \xrightarrow{id} (V, B'_v) \rightarrow \begin{pmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix} = [id]_{B'_v}^{B_v} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$

$$| F((v, w)) = [v]_{B_v}^T [F]_{B_v} [w]_{B_v} = |$$

\downarrow cambiando base
 $= [v]_{B'_v}^T [F]_{B'_v} [w]_{B'_v}$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = S \begin{pmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix} = [id]_{B'_v}^{B_v} \begin{pmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix}$$

ovvero:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = S \begin{pmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix} = [id]_{B'_v}^{B_v} \begin{pmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 [v]_{B'}^T \cdot [F]_B \cdot [w]_B &= \left([id]_{B'}^B \cdot [U]_{B'}^B \right)^T \cdot [F]_B \cdot \left([id]_{B'}^B \cdot [w]_{B'} \right) = \\
 &= [U]_{B'}^T \cdot \left([id]_{B'}^B \right)^T \cdot [F]_B \cdot [id]_{B'}^B \cdot [w]_{B'} = [U]_{B'}^T \cdot [F]_{B'} \cdot [w]_{B'}
 \end{aligned}$$

Queste uguaglianze sono dette *independente* dai vettori, ovvero sono vere $\forall v, w \in U$

da cui si ottiene $S = [id]_{B'}^B \Rightarrow [F]_{B'} = S^T [F]_B S$

DEFINIZIONE

Due matrici quadrate A, B si dicono congruenti se esiste una matrice $S \in M_{n \times n}$ invertibile / $B = S^T A S$

ESERCIZIO: Dimostrare che la relazione di congruenza tra matrici di ordine n è di equivalenza; scriveremo $A \sim B$

Una classe di equivalenza della relazione di equivalenza tra matrici individua un forms bilineare:

• Sono $A \sim B \Rightarrow$ cerchiamo la relazione tra i determinanti di tali matrici

Se $A \sim B \Rightarrow S^T A S \Rightarrow |B| = |S^T A S| = |S^T| |A| |S| = |S| |A| |S| = |S|^2 |A|$

$|B|$ e $|A|$ differiscono di un numero positivo \Rightarrow hanno lo

stesso segno

Proposizione

Due matrici congruenti hanno lo stesso rango

$$\begin{aligned}
 B &= S A \quad \text{invertibile} \Rightarrow \\
 \text{rg } B &= \text{rg } A
 \end{aligned}$$

Dimostrazione

(5)

Da fare considerando tale proposizione come un corollario della
proposizione: SE $B = SA, S$ invertibile $\Rightarrow \operatorname{rg} B = \operatorname{rg} A$

DEFINIZIONE: ESSENDO

Il rango - invariante per la classe di congruenza. \Rightarrow
Unico rango di
• Una forma bilineare - il rango di una delle matrici
ad essa associata in una base qualunque.

Definizione

Una forma bilineare si dice simmetrica se ~~si~~ \exists $F: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$,

$$F(v, w) = F(w, v) \quad \forall v, w \in V.$$

SE F E' UNA FORMA BILINEARE SIMMETRICA \Rightarrow

data $B = \{v_1, \dots, v_n\}$ base di $V \Rightarrow [F]_B = \begin{pmatrix} F(v_1, v_1) & F(v_1, v_2) & \dots & F(v_1, v_n) \\ F(v_2, v_1) & \dots & \dots & \dots \\ F(v_3, v_1) & \dots & \dots & \dots \\ F(v_n, v_1) & \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$

$\Rightarrow [F]_B$ e' simmetrica; ^{VALE} qualunque sia la base data.

Definizione

$F: U \times U \rightarrow \mathbb{R}$ e' detta DEFINITA POSITIVA se $F(v, v) > 0 \quad \forall v \neq 0$

SEMI DEFINITA POSITIVA se $F(v, v) \geq 0 \quad \forall v \in U$

DEFINITA NEGATIVA se $F(v, v) < 0 \quad \forall v \neq 0$

SEMI DEFINITA NEGATIVA se $F(v, v) \leq 0 \quad \forall v \in U$

INDEFINITA altrimenti