

①

• FORMA BILINEARE: $F: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ con $V =$ spazio vettoriale n -dimensionale F è bilineare se verifica:

$$\left[\begin{array}{l} - F(v_1 + v_2, w) = F(v_1, w) + F(v_2, w) \\ - [F(v, w_1 + w_2) = F(v, w_1) + F(v, w_2)] \end{array} \right.$$

$$\left[\begin{array}{l} - F(\alpha v, w) = \alpha F(v, w) \\ - [F(v, \beta w) = \beta F(v, w)] \end{array} \right.$$

$$\forall v, v_1, v_2, w, w_1, w_2 \in V \quad e \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

es $V = \mathbb{R}$

$$\begin{array}{l} - F: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \rightarrow xy \end{array}$$

th: \bar{e} forma bilineare?
 \bar{e} applic. lineare?

$$\text{dim: } \left. \begin{array}{l} F(x_1 + x_2, y) = (x_1 + x_2)y \\ F(x_1, y) + F(x_2, y) = x_1y + x_2y \end{array} \right\} \text{COINCIDONO}$$

$$\left. \begin{array}{l} F(x, y_1 + y_2) = x(y_1 + y_2) \\ F(x, y_1) + F(x, y_2) = xy_1 + xy_2 \end{array} \right\} \text{COINCIDONO}$$

$$\left. \begin{array}{l} F(\alpha x, y) = (\alpha x)y = \alpha(xy) = \alpha F(x, y) \\ F(x, \beta y) = x(\beta y) = \beta(xy) = \beta F(x, y) \end{array} \right\} \text{COINCIDONO}$$

②

\Rightarrow l'applicazione \bar{e} bilineare.

VEDIAMO SE \bar{e} LINEARE

$$F(V_1 + V_2) = F(V_1) + F(V_2)$$

$$\forall V_1, V_2 \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}$$

$$F(\alpha V) = \alpha F(V)$$

$$\forall V \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} \text{ e } \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

$$F(V_1 + V_2) = F((x_1, y_1) + (x_2, y_2)) = F((x_1 + x_2, y_1 + y_2)) =$$

$$\begin{matrix} | \\ \neq \\ | \end{matrix} (x_1 + x_2)(y_1 + y_2) \quad \left(\begin{matrix} \nearrow \\ \nearrow \end{matrix} \text{ VETTORE SOMMA DATO DALLA SOMMA delle COORDINATE} \right)$$

$$F(V_1) + F(V_2) = F((x_1, y_1)) + F((x_2, y_2)) = x_1 y_1 + x_2 y_2$$

\Rightarrow l'applicazione non \bar{e} lineare

PERTANTO LA BILINEARITA' $\not\Rightarrow$ LINEARITA'.

● MATRICE ASSOCIATA AD UN'APPLICAZIONE.

Fissiamo una base B_V su V con $B_V = \{v_1, v_2, \dots, v_m\} \Rightarrow$

Ogni SI PUÒ SCRIVERE vettore $V = \sum_{i=1}^m x_i v_i$ con $[V]_{B_V} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = X$

$\underbrace{\hspace{10em}}$ vettore delle B_V coordinate nelle base date.

Prendiamo un'applicazione F .

Se $F: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ \bar{e} forma bilineare su V

$$\Rightarrow \text{poni } V = \sum_{i=1}^m x_i v_i \text{ e } W = \sum_{i=1}^m y_i v_i \text{ elementi di } V$$

$$\Rightarrow F(V, W) = F\left(\sum_{i=1}^m x_i v_i, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) =$$

③ APPLICHIAMO RIPETUTAMENTE LE PROPRIETÀ DELLA BILINEARITÀ

$$\begin{aligned}
 &= F\left(x_1 v_1, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) + F\left(x_2 v_2, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) + \dots + F\left(x_m v_m, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) \\
 &= x_1 F\left(v_1, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) + x_2 F\left(v_2, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) + \dots + x_m F\left(v_m, \sum_{i=1}^m y_i v_i\right) \\
 &= x_1 \left(F(v_1, y_1 v_1) + F(v_1, y_2 v_2) + \dots + F(v_1, y_m v_m) \right) + \\
 &\quad + x_2 \left(F(v_2, y_1 v_1) + F(v_2, y_2 v_2) + \dots + F(v_2, y_m v_m) \right) + \\
 &\quad + \dots + x_m \left(F(v_m, y_1 v_1) + F(v_m, y_2 v_2) + \dots + F(v_m, y_m v_m) \right) \\
 &= x_1 y_1 F(v_1, v_1) + x_1 y_2 F(v_1, v_2) + \dots + x_m y_m F(v_m, v_m)
 \end{aligned}$$

Costruiamo la matrice seguente

$$\begin{pmatrix}
 F(v_1, v_1) & F(v_1, v_2) & \dots & F(v_1, v_m) \\
 F(v_2, v_1) & F(v_2, v_2) & \dots & F(v_2, v_m) \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
 F(v_m, v_1) & F(v_m, v_2) & \dots & F(v_m, v_m)
 \end{pmatrix}_{m \times m} =$$

$$= [F]_{B_V}$$

$$\Rightarrow \text{Poniamo } [v]_{B_V} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = X \text{ e } [w]_{B_V} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = Y$$

\(\Rightarrow\) si dimostra facilmente che:

$$F(v, w) = X^T [F]_{B_V} Y = \underbrace{[v]_{B_V}^T}_{\substack{\text{matrice} \\ 1 \times m}} \cdot \underbrace{[F]_{B_V}}_{\substack{\text{matrice} \\ m \times m}} \cdot \underbrace{[w]_{B_V}}_{\substack{\text{matrice} \\ m \times 1}}$$

4

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

$$\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \right) \rightarrow x_1 y_2 - 2x_1 y_1 + 3x_2 y_1$$

Fissiamo la base canonica in \mathbb{R}^2 , scriviamo la matrice F nella base canonica e

$$\Rightarrow [F]_e = \begin{pmatrix} F(e_1, e_1) & F(e_1, e_2) \\ F(e_2, e_1) & F(e_2, e_2) \end{pmatrix}$$

Calcolo le quattro immagini:

$$F(e_1, e_1) \quad e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$F\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = (1 \cdot 0) - 2(1 \cdot 1) + 3 \cdot (0 \cdot 1) = -2$$

$$F\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = (1 \cdot 1) - 2(1 \cdot 0) + 3(0 \cdot 0) = 1$$

$$F\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = (0 \cdot 0) - 2(0 \cdot 1) + 3(1 \cdot 1) = 3$$

$$F\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = (0 \cdot 1) - 2(0 \cdot 1) + 3(0 \cdot 1) = 0$$

$$\Rightarrow [F]_e = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow F(v, w) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \end{pmatrix}_{1 \times 2} \cdot \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}_{2 \times 2} \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = (-2x_1 + 3x_2, x_1 + 0x_2) \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} =$$

$$= -2x_1 y_1 + 3x_2 y_1 + x_1 y_2 \equiv \text{applicazione ~~na~~ mista}$$

\Rightarrow vale il viceversa.



5

Data una matrice quadrata $A \in M_{m \times m}$

\Rightarrow considerato lo sp. vettor. \mathbb{R}^m ed una sua base B ,

\Rightarrow posso costruire l'applicazione $F: \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$
 $(x, y) \mapsto x^T A y$

con $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$ e $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix}$

th: F è bilineare?

$F((x_1 + x_2), y) = F(x_1, y) + F(x_2, y)$

$(x_1 + x_2)^T A y = (x_1^T + x_2^T) A y = \underbrace{x_1^T A y}_{F(x_1, y)} + \underbrace{x_2^T A y}_{F(x_2, y)}$

VERIFICATA UNA CONDIZIONE DI BILINEARITA'.

es)

Verifica le restanti ~~condizioni~~ ^{PROPRIETA'} riguardo la bilinearita' di F .

Le valgono anche le altre ~~condizioni~~ ^{CONDIZIONI},

$\Rightarrow F$ è forma bilineare ~~...~~

VERIFICARE POI CHE $[F]_B \equiv A!$ \Rightarrow POSSIAMO AFFERMARE

$\Rightarrow \exists$ corrispondenza biunivoca tra l'insieme delle forme bilineari su V , $Bil(V) = \{ \text{forme bilineari } F: V \times V \rightarrow \mathbb{R} \}$, e

$M_{m \times m}$, una volta fissata la base B di V

$h: Bil(V) \rightarrow M_{m \times m}$

$F \mapsto [F]_B$ DIRETTA

~~...~~ INVERSA

$$\textcircled{6} \quad e, g: \mathcal{M}_{n \times n} \longrightarrow \text{Bil}(V)$$

$$A \longmapsto X^T A Y \quad \text{è l'inverso cioè } g = h^{-1}$$

2) ~~g~~ h è BIUNIVOCA, SE È FISSATA LA BASE IN V . PERCIÒ

si può lavorare sia con le matrici, sia con le applicazioni bilineari.

Se cambio base cosa succede?

Sia $F: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ forma bilineare

B_1 e B_2 basi di V

\Rightarrow abbiamo $[F]_{B_1}$ e $[F]_{B_2}$

Cerchiamo il legame tra le matrici ottenute nelle due basi B_1, B_2

Dat. $v, w \in V \Rightarrow$ poniamo $X_1 = [v]_{B_1}$, $X_2 = [v]_{B_2}$,
 $Y_1 = [w]_{B_1}$, $Y_2 = [w]_{B_2}$

Supponiamo che \exists una matrice invertibile S

$$X_2 = S X_1 \quad \text{e} \quad Y_2 = S Y_1$$

$$\Rightarrow F(v, w) = X_2^T \cdot [F]_{B_2} \cdot Y_2 = S X_1^T \cdot [F]_{B_2} \cdot S Y_1$$

$$\stackrel{u}{=} X_1^T [F]_{B_1} Y_1$$

//

$$= S X_1^T \cdot [F]_{B_2} \cdot S Y_1 = X_1^T S^T [F]_{B_2} S Y_1 =$$

$$= X_1^T \left[S^T [F]_{B_2} S \right] Y_1 \quad \Rightarrow \quad \boxed{[F]_{B_1} = S^T [F]_{B_2} S}$$

per l'arbitrarietà di v e w ,

⑦ PROPOSIZIONE

Due matrici quadrate A e $B \in M_{n \times n}$ sono associate alla stessa forma bilineare in basi diverse

$\Leftrightarrow \exists$ una matrice invertibile $S \in M_{n \times n}$,
con $S / B = S^T A S$

A e B in questo caso sono dette CONGRUENTI

Def: Due matrici $A, B \in M_{n \times n} / \exists S$ invertibile /
 $B = S^T A S$, si dicono CONGRUENTI.

es

Dimostrare che: la relazione di congruenza, tra matrici quadrate, è di EQUIVALENZA.

\Rightarrow $\left\{ \begin{array}{l} \text{SIMMETRICA} \\ \text{TRANSITIVA} \\ \text{REFLESSIVA} \end{array} \right.$

Ad ogni classe di equivalenze di matrici congruenti, corrisponde una forma bilineare su uno spazio vettoriale V , fissata una sua base B_V

Il determinante di due matrici congruenti è un invariante?

Se $B = S^T A S$ $\det A \equiv \det B$?

$|B| = |S^T A S| = \underbrace{|S^T|}_{|S|} \cdot |A| \cdot |S| = |S| \cdot |A| \cdot |S| = |S|^2 \cdot |A|$

$|B| \neq |A|$ perché differiscono per un quadrato. \Rightarrow positivo

\Rightarrow abbiano una classe positiva e una negativa.