

Dato $T: V \rightarrow V$ operatore (quando dominio e codominio coincidono)
 $\forall B_V$ basi di $V \Rightarrow$ le matrici associate a T in basi diverse
sono matrici quadrate legate dalla relazione $[T]_{B'_V} = S^{-1} [T]_{B_V} S$
con S matrice invertibile (matrice data dal cambiamento di
base in V).

DEFINIZIONE: $A, B \in M_{n \times n}$ si dicono simili se $\exists S \in M_{n \times n}$,
invertibile, tale che $B = S^{-1} A \cdot S$

simboli che indicano la relazione di similitudine tra matrici:
il più usato è " \equiv " (si legge "simile") perciò:

$$A \equiv B \Leftrightarrow \exists S \text{ invertibile } | B = S^{-1} A \cdot S$$

Perciò abbiamo dimostrato che matrici associate allo stesso operatore in basi diverse sono simili

Dimostriamo che la relazione di similitudine tra matrici quadrate è di equivalenza:

1) Riflessiva: date $A \equiv A$: $\exists S$ invertibile | $A = S^{-1} A \cdot S$?

2) Simmetria: se $A \equiv B \Rightarrow B \equiv A \Rightarrow \exists S | B = S^{-1} A \cdot S \Rightarrow \exists T \in M_{n \times n} \text{ invert.} | A = T^{-1} B \cdot T$?

3) transitiva: se $A \equiv B$ e $B \equiv C \Rightarrow A \equiv C$

1) Si! \exists con $S = I$ (matrice identità)

2) da $B = S^{-1} A \cdot S$ ricaviamo A :

$$\begin{aligned} B \cdot S^{-1} &= S^{-1} A \cdot S \cdot S^{-1} = S^{-1} A \\ &\downarrow \\ S \cdot B \cdot S^{-1} &= \underbrace{S \cdot S^{-1}}_I \cdot A = A \Rightarrow A = S \cdot B \cdot S^{-1} \end{aligned}$$

Perciò T esiste! ed è uguale a S^{-1}

(2)

Possiamo anche procedere sostituendo B in $A = T^{-1}BT$:

$$\begin{aligned} A &= T^{-1} \cdot S \cdot A \cdot S^{-1} \cdot T = (T^{-1} \cdot S^{-1})A \cdot (S \cdot T) \\ &= (S \cdot T)^{-1} \cdot A \cdot (S \cdot T) \Rightarrow S \cdot T = I \end{aligned}$$

3) $B = S^{-1}A \cdot S$ e $C = T^{-1}B \cdot T$ vogliamo dimostrare l'esistenza di un'altra matrice quadrata $R \in M_{n \times n}$ invertibile | $C = R^{-1}A \cdot R$

sostituisco B

$$\Rightarrow C = T^{-1}(S^{-1}A \cdot S) \cdot T = (T^{-1}S^{-1}) \cdot A \cdot (S \cdot T) = (S \cdot T)^{-1}A \cdot (S \cdot T)$$

quindi la matrice R che cercavo è uguale a $S \cdot T$ c.v.d.
pongo $R = S \cdot T$ e voglio verificarne l'invertibilità!
Il determinante deve essere $\neq 0$:

$$|R| = |S \cdot T| = |S| \cdot |T| \neq 0$$

~~perché $|S| \neq 0$ e $|T| \neq 0$~~

Se $|S|$ e $|T|$ sono diversi da 0, allora anche il loro prodotto sarà $\neq 0$!

Matrici simili hanno le stesse proprietà.

Il determinante di una matrice è INVARIANTE per similitudine cioè tutte le matrici delle stesse classi di similitudine hanno lo stesso determinante.

DIMOSTRIAMO questo [↑] PROPOSIZIONE:

Se $A \equiv B \Rightarrow |A| = |B|$ Infatti: $A \equiv B \Rightarrow B = S^{-1} \cdot A \cdot S$, S invertibile

$$\Rightarrow |B| = |S^{-1}A \cdot S| = |S^{-1}| \cdot |A| \cdot |S|$$

$$\begin{aligned} \neq 0 \text{ perché } &= \frac{1}{|S|} \cdot |A| \cdot |S| = |A| \\ \underline{S \text{ invertibile}} &\quad \text{sono numeri} \\ &\quad \text{non triplicati} \end{aligned}$$

c.v.d

(3)

Se il range è massimo per una matrice, è massimo per
qualsiasi altra matrice simile a quelle di partenza.
Se è massimo dunque tale, se non lo è ~~allora~~, cosa possiamo dire?
Vogliamo ora occuparci del range di matrici simili

PROPOSIZIONE: Date due matrici ~~quadratiche~~ A, S

S invertibile e quindi quadrata, $S \in M_{n \times n} \Rightarrow$ ~~range~~ ~~per A-S~~
~~per A-S~~ \Rightarrow prendiamo $A \in M_{k \times n}$ con $rg A = r$

$$\Rightarrow \underline{rg A \cdot S = r} \quad \text{con} \quad A \cdot S \in M_{k \times n}$$

\rightarrow tutte l. indipendenti

DIMOSTRAZIONE: Dette $C_S^1, C_S^2, \dots, C_S^m$ le colonne di S

\Rightarrow le colonne di $A \cdot S$ sono: $AC_S^1, AC_S^2, \dots, AC_S^m$

ESEMPIO: prendiamo $S = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ $A = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 3/4 \\ 1/5 & -\sqrt{3} \end{pmatrix}$ facciamo il prodotto

$A \cdot S$

$$\begin{pmatrix} \cancel{1} \cdot \cancel{1} + 2 \cdot 3 & \cancel{1} \cdot 2 + 2 \cdot 4 \\ \cancel{3} \cdot \cancel{1} + 4 \cdot 3 & \cancel{3} \cdot 2 + 4 \cdot 4 \end{pmatrix}$$

↓

$$A \cdot S = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \cdot 1 + \frac{3}{4} \cdot 3 & \sqrt{2} \cdot 2 + \frac{3}{4} \cdot 4 \\ \frac{1}{5} \cdot 1 + \sqrt{3} \cdot 3 & \frac{1}{5} \cdot 2 - \sqrt{3} \cdot 4 \end{pmatrix}$$

$$A \cdot C_S^1$$

$$A \cdot C_S^2$$

mettiamo in evidenza la
1^a colonna: è proprio
A • la prima colonna :

$$\begin{pmatrix} \sqrt{2} & 3/4 \\ 1/5 & \sqrt{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} + 3 \cdot \frac{3}{4} \\ \frac{1}{5} + 3\sqrt{3} \end{pmatrix} = 1 \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ A & A \end{pmatrix}$$

$rg S \rightarrow$ MASSIMO
perciò il $rg S$ corrisponde al
 $rg A \cdot S$

PERTANTO:

Le colonne di $A \cdot S$ sono combinazioni lineari delle colonne di A quindi
non si è cambiato il numero di colonne l. indipendenti.

$$\Rightarrow rg A \cdot S = rg A$$

c.v.d

(4)

Pertanto COROLARIO

la dimostrazione viene effettuata sulle basi delle proposizioni precedenti

$$A \equiv B \Rightarrow \text{rg} A = \text{rg} B$$

$$A \equiv B \Leftrightarrow \exists S \text{ invertibile } | B = S^{-1} A S$$

$$\text{rg} A \cdot S \subseteq \text{rg} A \text{ e } \text{rg} B = \text{rg} S^{-1} A S = \text{rg} A$$

Per le proposizioni precedenti

c.v.d.

Definizione srl $T: V \rightarrow V$ un operatore, dim $V = m$ vogliamo studiare sottospazi : srl V che sono invarianti per T .

Pre W un sottospazio vettoriale di V ($W \subset V$), allora W si dice INVARIANTE per T se $T(W) \subseteq W$

ESEMPIO 1)

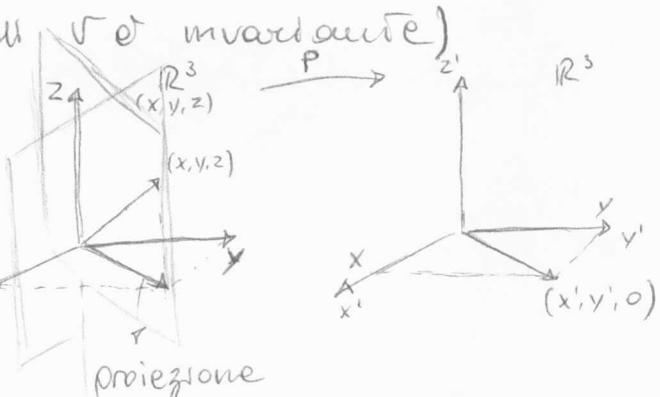
Se prendo $\text{id}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$
 $v \mapsto v$

ogni sottosp. di \mathbb{R}^3 è invariante per id.
(ogni sottospazio è operato da fatti di base)

PROPRIETÀ: il vettore nullo e tutto lo spazio vettoriale V , dominio dell'applicazione T , sono SEMPRE sottospazi invarianti.

detto BANALI, $\nexists T: V \rightarrow V$
• Per $\text{id}: V \rightarrow V$ ogni sottospazio di V è invariante
ESEMPIO 2): $P: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ (PROIEZIONE)
 $(x,y,z) \mapsto (x,y,0)$

SONO SOTTOSPAZI INVARIANTI:

(1) i pianipassanti per l'asse z (asse $\begin{cases} x=0 \\ y=0 \end{cases}$)
loro eq: $\alpha x + \beta y = 0$;(2) tutte le rette ^{PER ORIGIN} che appartengono al piano $z=0$ sono invarianti
$$\begin{cases} z=0 \\ ax+by+cz=0 \end{cases} \rightarrow$$
 stanno tutte in questo piano $z=0$.
(3) i vettori ^{DLL'ASSE Z} vengono mandati tutti all'origine, che appartiene alla retta
$$\begin{cases} x=0 \\ y=0 \end{cases} \rightarrow$$
 perciò questa ^{RGTTA} è invariante
(4) IL PIANO $z=0$