

## Esercizio 2 (appello del 8/9/2009)

Sia  $\mathcal{B} = \{v_1, v_2, v_3\}$ , dove  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Si verifichi che  $\mathcal{B}$  è una base di  $\mathbb{C}^3$ . Si consideri l'applicazione lineare  $f : \mathbb{C}^3 \rightarrow \mathbb{C}^3$  tale che  $f(v_1) = v_2$ ,  $f(v_2) = v_3$ ,  $f(v_3) = v_2 + v_3$ .

1. Si trovi la matrice  $B$  associata a  $f$  rispetto alla base canonica sul dominio e sul codominio.
2. Il vettore  $w = v_1 + v_3$  appartiene all'immagine di  $f$ ? Se sì, si trovi un vettore  $v \in \mathbb{C}^3$  tale che  $f(v) = w$ .

### Soluzione:

Innanzitutto ricordiamo: la matrice  $B$  associata a  $f$  rispetto a una certa base  $\mathcal{B}_1$  sul dominio e una certa base  $\mathcal{B}_2$  sul codominio si trova esprimendo le immagini dei vettori della base  $\mathcal{B}_1$  come combinazioni lineari dei vettori della base  $\mathcal{B}_2$  e mettendo nelle varie colonne i coefficienti così ottenuti (nella prima colonna i coefficienti del primo vettore di  $\mathcal{B}_1$  e così via).

Nel caso specifico conveniva calcolare prima la matrice  $A$  associata a  $f$  rispetto alla base  $\mathcal{B}$  che si trova facilmente mettendo nella prima colonna i coefficienti di  $f(v_1)$  rispetto a  $\mathcal{B}$ , quindi 0, 1, 0, nella seconda colonna i coefficienti di  $f(v_2)$  rispetto a  $\mathcal{B}$ , quindi 0, 0, 1 e nella terza colonna i coefficienti di  $f(v_3)$  rispetto a  $\mathcal{B}_1$ , quindi 0, 1, 1. Sulla matrice

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

così ottenuta va adesso applicato il cambio di base:

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

dove  $M$  è la matrice del cambio di base da  $\mathcal{B}$  alla base canonica, quindi la matrice le cui colonne contengono i coefficienti ottenuti esprimendo i vettori di  $\mathcal{B}$  come combinazioni lineari della base canonica, in altre parole: le colonne di  $M$  sono i tre vettori  $v_1, v_2, v_3$ . Resta quindi da calcolare la matrice inversa  $M^{-1}$  e moltiplicare le tre matrici. Si ottiene

$$B = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

C'è anche un modo semplice di controllare il risultato: se si calcola  $B v_i$ , il risultato dev'essere  $f(v_i)$  per ogni  $i$ .

(Nota: Se invece  $f$  fosse stata data attraverso le immagini  $f(e_1), f(e_2), f(e_3)$  della base canonica, la matrice associata a  $f$  rispetto alla base canonica su dominio e codominio si sarebbe determinata subito prendendo come colonne i tre vettori  $f(e_1), f(e_2), f(e_3)$ .)

Per la domanda “Il vettore  $w = v_1 + v_3$  appartiene all’immagine di  $f$ ? ” si considera il sistema lineare  $Bx = w$ . Infatti le colonne di  $B$  generano l’immagine di  $f$ , quindi decidere se un vettore appartiene all’immagine equivale a decidere se lo si può scrivere come combinazione lineare delle colonne di  $B$ , ovvero se il sistema ha soluzione. Si considera quindi la matrice completa  $(B \mid w)$  e si applica il Teorema di Rouché - Capelli.

In questo caso c’era anche un modo più semplice di rispondere: l’immagine di  $f$  è anche generata dai vettori  $f(v_1) = v_2$ ,  $f(v_2) = v_3$ ,  $f(v_3) = v_2 + v_3$ , quindi si trattava di dire se  $w = v_1 + v_3 \in \langle v_2, v_3 \rangle$ , e la risposta è sicuramente no, perché altrimenti  $v_1$  sarebbe combinazione lineare di  $v_2, v_3$  e  $\mathcal{B}$  non sarebbe una base.

**Esercizi simili: vedi Foglio 6, Esercizio n. 18, oppure Esercizi addizionali, n. 44 .**