

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 Bv_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 .