

$u_1 \dots u_n \rightarrow u'_1 \dots u'_n$ due basi di uno stesso spazio X
 base "vecchie" base "nuova"

$$u'_j = M_{ij} u_i = \sum_{i=1}^n M_{ij} u_i$$

M matrice di
cambio base

u'_j vettore j -esimo della base nuova M_{ij} è la coordinata
di u'_j rispetto a u_i

$$u'_1 = \sum \alpha_i u_i$$

\uparrow M_{i1}

$$\{e^t, e^{-t}\} \rightarrow \{\sinh t, \cosh t\}$$

$$\left(\begin{array}{cc} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{array} \right)$$

$\sinh t = \frac{1}{2}e^t - \frac{1}{2}e^{-t}$
 $\cosh t = \frac{1}{2}e^t + \frac{1}{2}e^{-t}$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\alpha_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array}$$

La soluzione con Gauss-Jordan di questo sistema (quello che si trova a n membri) è la matrice di cambio base

$x \in H$ euclideo reale o complesso (c'è un prodotto scalare)

e_1, e_2, \dots, e_n ^{interni} ortogonali, cioè

$$e_i \cdot e_j = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i = j \end{cases}$$

$$\longrightarrow x = \sum_{i=1}^n x_{e_i} = \sum_{i=1}^n \frac{x \cdot e_i}{|e_i|^2} e_i$$

Eulero-Fourier

Proiettare su una base ortogonale

se $|e_i| = 1 \quad \forall i \quad (e_i \cdot e_i = 1)$

$x = \sum_1^n (x \cdot e_i) e_i$ base ortogonale

$\sum_1^n \frac{x \cdot e_i}{|e_i|^2} e_i$

$\rightarrow x \left(\frac{e_i}{|e_i|} \right) \frac{e_i}{|e_i|}$ $\frac{e_i}{|e_i|}$ *versore*

$|e_i| = 1 \quad \forall i$
 $e_i = \frac{e_i}{|e_i|}$

$A: X \rightarrow Y \quad 0 < \dim X < \infty \quad e_1, \dots, e_n$ base di X qualunque

$A(X) = \langle \underbrace{A(e_1), A(e_2), \dots, A(e_n)}_{\text{generatori di Im } A} \rangle$

non è detto
 siano
 indep

$A(x) \equiv 0$
 $\forall x$

X Spazio vettoriale su \mathbb{R} (\mathbb{C}) vedi diu

$$\text{In } X \text{ è definita } + \quad x, y \in X \rightarrow \underline{x+y}$$

$$\lambda \in \mathbb{R} \quad x \in X \rightarrow \lambda x$$

(\mathbb{C})

in modo che valgono gli
assiomi 8)

Spazio Euclideo = Spazio vettoriale + prodotto scalare

AL. 2.2 ?

Th. complementi $(X = \mathbb{R}^3)$ $\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \} \cup \{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \}$
AL (3.11)

$u_1 \dots u_n$ DIPENDENTI se

$\exists \lambda_1 \dots \lambda_n$ NON
TUTTI NULLI tal
che $\sum \lambda_i u_i = 0$

Uno d'essi
è combinazione
degli altri

$\lambda_1 \neq 0$ $\lambda_1 u_1 = - \sum_{i=2}^n \lambda_i u_i$

$$u_1 = \sum_{i=2}^n -\frac{\lambda_i}{\lambda_1} u_i$$

u_1 è combin. di $u_2 \dots u_n$

$$A(x, y, z) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

base $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$
 $u_1 \quad u_2 \quad u_3$

$$A(u_1) = A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$x \text{ (I)} + y \text{ (II)} + z \text{ (III)}$$

$$A(u_2) = A \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$A(u_3) = A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ -3 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$Ax = \begin{pmatrix} x_1 A_1 + x_2 A_2 + \dots + x_n A_n \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{ccc|cc} 1 & 1 & -1 & 1 & 1 & -3 \\ 1 & -1 & -1 & -1 & -3 & -3 \\ -1 & -1 & -1 & -3 & -3 & -3 \end{array}$$

Gauss Jordan
 \leftarrow

di trova le matrici
 es. AL-6.2 \leftarrow
 Ten. AL-6.4 \leftarrow

$$A(u) = u''' - 3u'' \quad \left\{ \begin{array}{l} e^t, e^{-t} \\ u_1, u_2 \end{array} \right\} \quad \left\{ \begin{array}{l} \sin ht, \cos ht \\ v_1, v_2 \end{array} \right\}$$

$$A(u_1) = e^t - 3e^t = -2e^t$$

$$A(u_2) = -e^{-t} - 3e^{-t} = -4e^{-t}$$

La I colonna della matrice di A è formata dalle coordinate di $-2e^t$ rispetto a $\{\sin ht, \cos ht\}$

$$e^t = \sin ht + \cos ht \Rightarrow$$

$$A(u_1) = -2e^t = \underline{-2} \overset{v_1}{\sin ht} - \underline{2} \overset{v_2}{\cos ht}$$

$$A(u_2) = -4e^{-t} = \underline{+4} \sin ht - \underline{4} \cos ht$$

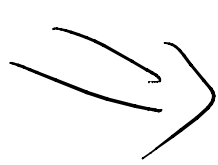
Matrice Assoc. $\sin ht = \frac{e^t - e^{-t}}{2}$

$$\begin{pmatrix} -2 & 4 \\ -2 & -4 \end{pmatrix}$$

$$\cos ht = \frac{e^t + e^{-t}}{2}$$

$$e^{-t} = \cos ht - \sin ht$$

$$A: X \rightarrow Y \quad \dim X > \dim Y$$



Grassmann.

$$\dim \ker A + \overbrace{\dim A(X)}^{\leq} = \overbrace{\dim X}^{\leq}$$

$$\quad \quad \quad \geq 0 \quad \quad \quad \leq \dim Y$$

$$n > 0 \Leftrightarrow n \geq 1$$

$$A(X) \subseteq Y$$

$$A \text{ is injective} \Leftrightarrow \ker A = \{0\}$$

$$A \text{ is bijective} \Rightarrow A \text{ is injective}$$