

FORME LINEARI

$f: V \rightarrow \mathbb{R}$ forma lineare (ha ~~base~~ per codominio il campo)
con V sp. vett. n -dimensionali.

L'insieme di tali forme è indicato con il simbolo $\text{Hom}\{V, \mathbb{R}\}$.
Tale insieme con le operazioni di somma e moltiplicazione per α
uno ~~sc~~ scalare è uno sp. vettoriale.

$$\bullet (f_1 + f_2)(v) = f_1(v) + f_2(v) \quad \forall f_1, f_2 \in \text{Hom}(V, \mathbb{R}), v \in V \rightarrow \text{Somma}$$

$$\bullet (\alpha f)(v) = \alpha(f(v)) \quad \alpha \in \mathbb{R} \rightarrow \text{Moltip. per scalare}$$

Tale spazio è detto SPAZIO DUALE di V : V^* e V'

Vogliamo sapere la sua dimensione.

Cerco una base di V^* . Diciamo $B_V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ base di V

~~Definisco~~ le forme lineari $\varphi_1: V \rightarrow \mathbb{R}$, $\varphi_2: V \rightarrow \mathbb{R}$, $\varphi_3: V \rightarrow \mathbb{R}$, \dots

$$\begin{aligned} v_1 &\mapsto 1 \\ v_2 &\mapsto 0 \\ \vdots & \\ v_n &\mapsto 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_1 &\mapsto 0 \\ v_2 &\mapsto 1 \\ v_3 &\mapsto 0 \\ \vdots & \\ v_n &\mapsto 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_1 &\mapsto 0 \\ v_2 &\mapsto 0 \\ v_3 &\mapsto 1 \\ \vdots & \\ v_n &\mapsto 0 \end{aligned}$$

$$\dots, \varphi_n: V \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\begin{aligned} v_1 &\mapsto 0 \\ v_2 &\mapsto 0 \\ \vdots & \\ v_n &\mapsto 1 \end{aligned}$$



$$\varphi_i(v_j) = \begin{cases} 0 & \text{se } i \neq j \\ 1 & \text{se } i = j \end{cases}$$

$$\Rightarrow \varphi_i(v_j) = \delta_{ij} \text{ Delta } j \text{ di Kronecker}$$

Dato $v \in V$, $v = x_1 v_1 + \dots + x_n v_n$

$$\varphi_i(v) = \varphi_i(x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_n v_n) = x_1 \varphi_i(v_1) + x_2 \varphi_i(v_2) + \dots + x_n \varphi_i(v_n)$$

$$= x_i \Rightarrow \varphi_i(v) = x_i$$

Ma sono lin. indipendenti? Sì

$$\text{Pongo } \alpha_1 \varphi_1 + \alpha_2 \varphi_2 + \dots + \alpha_n \varphi_n = 0 \Rightarrow \sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i(v_1) = 0 \Rightarrow \alpha_1 \varphi_1(v_1) + \dots + \alpha_n \varphi_n(v_1) = 0 \Rightarrow \alpha_1 = 0$$

$$\Rightarrow \left(\sum_{j=1}^n \alpha_j \varphi_j \right)(v) = 0(v) = 0 \quad \forall v \in V$$

$$\left. \begin{aligned} \sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i(v_2) = 0 &\Rightarrow \alpha_2 = 0 \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i(v_n) = 0 &\Rightarrow \alpha_n = 0 \end{aligned} \right\}$$

E QUINDI ANCHE $\forall v_i \in B_V$ AVREMO:

Generano lo spazio V^* ?

Dato $f \in V^* \Rightarrow$ CERCHIAMO

$\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R} \mid f = \alpha_1 \varphi_1 + \dots + \alpha_n \varphi_n$? SE PONIAMO

~~Def~~ $f = \alpha_1 \varphi_1 + \alpha_2 \varphi_2 + \dots + \alpha_n \varphi_n$
Dato $v \in V \Rightarrow$ voglio che $f(v) = (\alpha_1 \varphi_1 + \dots + \alpha_n \varphi_n)(v) \quad \forall v \in V$
CONOSCIAMO

l'immagine di v_1 tramite f : $y_1 = f(v_1) \Rightarrow \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i \right)(v_1) = f(v_1)$

$$= \sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i(v_1) = \alpha_1 \Rightarrow \alpha_1 = y_1$$

①

COSÌ

$$y_2 = f(v_2) = \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i \right) (v_2) = \alpha_2$$

$$y_m = f(v_m) = \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i \right) (v_m) = \alpha_m$$

$$\Rightarrow f = y_1 \varphi_1 + y_2 \varphi_2 + \dots + y_m \varphi_m \quad \text{detta BASE DUALE}$$

$$\Rightarrow \{\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_n\} \text{ è base di } V^* \Rightarrow \dim V^* = n = \dim V$$

(Poiché abbiamo trovato che V^* e V hanno uguali dimensioni, \Rightarrow DALLA TEORIA SAPPIAMO CHE È POSSIBILE STABILIRE TRA ESSI UN ISOMORFISMO.)

DIMOSTRIAMO CHE:
 \forall due spazi vettoriali sono isomorfi tramite il morfismo

$$\begin{aligned} \phi: V &\rightarrow V^* \\ v_1 &\mapsto \varphi_1 \\ &\vdots \\ v_n &\mapsto \varphi_n \end{aligned}$$

$$\phi(v) = \phi\left(\sum_{i=1}^n \alpha_i v_i\right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i \phi(v_i) = \sum_{i=1}^n \alpha_i \varphi_i$$

Però ϕ è lineare (l'abbiamo costruito in modo che lo fosse)

ϕ è iniettivo?

$$\text{Ker } \phi = \left\{ v \in V \mid \phi(v) = 0 \right\} \stackrel{\text{SOLO}}{\Rightarrow} \phi\left(\sum \alpha_i v_i\right) = 0 \Rightarrow \sum \alpha_i \phi(v_i) = 0 \Rightarrow \sum \alpha_i \varphi_i = 0 \Rightarrow \alpha_i = 0 \forall i \Rightarrow v \text{ è il solo vettore nullo}$$

La base $\{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$ è la BASE DUALE della base $B_V = \{v_1, \dots, v_n\}$.
È possibile stabilire uno spazio duale anche dallo spazio duale V^* appena definito. Esso è detto SPAZIO BIDUALE (V^{**}).

Si verifica che V^{**} è isomorfo canonicamente a V . MENTRE L'ISOMORFISMO ϕ DIPENDE DALLA BASE SCELTA, E QUINDI NON È CANONICO!

Es: Sia V lo spazio vettoriale dei polinomi in una variabile con grado ≤ 2 . Consideriamo le funzioni polinomiali associate definite nell'intervallo $[0, 1]$.

$$V = \{ ax^2 + bx + c = f(x) \text{ con } x \in [0, 1] \} \Rightarrow \dim V = 3 \text{ e una sua base è } \{1, x, x^2\}$$

QUINDI $\dim V = 3 \Rightarrow$ ANCHE $\dim V^* = 3$
Considero le forme lineari su V e in particolare definisco ϕ_1, ϕ_2, ϕ_3 in questo modo: $\phi_1(f(x)) = \int_0^1 f(x) dx$, $\phi_2(f(x)) = f'(1)$, $\phi_3(f(x)) = f(0)$

(Per come sono definite, sappiamo già che l'integrale, la derivata e la funzione calcolata in un punto sono lineari)

Trovare la base DUALE di $\{\phi_1, \phi_2, \phi_3\}$. INNANZI TUTTO DIMOSTRIAMO CHE $\{\phi_1, \phi_2, \phi_3\}$ FORMANO UNA BASE DI V^*
Dimostriamo che ϕ_1, ϕ_2, ϕ_3 sono lin. indipendenti

POICHE $\dim V^* = 3$, SE DIMOSTRIAMO CHE SONO LIN. INDIPEDENTI SAPPIAMO CHE SONO ANCHE GENERATORI DI V^*

Dimostro che ϕ_1, ϕ_2, ϕ_3 sono lin. indep.

Per $\alpha_1 \phi_1 + \alpha_2 \phi_2 + \alpha_3 \phi_3 = 0 \Rightarrow \forall f(x) \in V \Rightarrow \left(\sum_{i=1}^3 \alpha_i \phi_i \right) (f(x)) = 0$
 $\Rightarrow \sum_{i=1}^3 \alpha_i \phi_i (f(x)) = 0 \Rightarrow \alpha_1 \int_0^1 f(x) dx + \alpha_2 f'(1) + \alpha_3 f(0) = 0$

$0 = \alpha_1 \int_0^1 (ax^2 + bx + c) dx + \alpha_2 (ax^2 + bx + c)'(1) + \alpha_3 (ax^2 + bx + c)(0)$
 $\alpha_1 \left(\frac{ax^3}{3} + \frac{bx^2}{2} + cx \right) \Big|_0^1 + \alpha_2 (2ax + b)(1) + \alpha_3 c = 0$

Le nostre variabili sono gli α_i

$\alpha_1 \left(\frac{a}{3} + \frac{b}{2} + c \right) + \alpha_2 (2a + b) + \alpha_3 c = 0$

Se $b=c=0$

Se $a=b=0 \Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 \frac{a}{3} + 2a\alpha_2 = 0 \\ \alpha_1 + \alpha_3 = 0 \end{cases}$
 Se $a=c=0 \Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 \frac{b}{2} + \alpha_2 b = 0 \\ \alpha_1 + \alpha_3 = 0 \end{cases}$

$\Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 + 6\alpha_2 = 0 \\ \alpha_1 + \alpha_3 = 0 \\ \alpha_1 + 2\alpha_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = 0$
 ha $\text{rg} = 3 \Rightarrow \dim \text{Sol } \Sigma = 0$
 L'unica soluzione è il vettore nullo

$\Rightarrow \phi_1, \phi_2, \phi_3$ DEFINISCONO UNA BASE DI V^*

~~Cerco~~ Cerco la base duale di $\{\phi_1, \phi_2, \phi_3\}$ (Sono nel biduo le CHE E' ISOM. A V)

$v_1 = a_1 x^2 + b_1 x + c_1, v_2 = a_2 x^2 + b_2 x + c_2, v_3 = a_3 x^2 + b_3 x + c_3$ TALI CHE: Sono le imprevzioni che dobbiamo fare

① $\begin{cases} \phi_1(v_1) = \phi_1(a_1 x^2 + b_1 x + c_1) = 1 \\ \phi_2(v_1) = 0 \\ \phi_3(v_1) = 0 \end{cases}$; ② $\begin{cases} \phi_1(v_2) = 0 \\ \phi_2(v_2) = 1 \\ \phi_3(v_2) = 0 \end{cases}$; ③ $\begin{cases} \phi_1(v_3) = 0 \\ \phi_2(v_3) = 0 \\ \phi_3(v_3) = 1 \end{cases} \Rightarrow$

①: $\begin{cases} \frac{a_1}{3} + \frac{b_1}{2} + c_1 = 1 \\ 2a_1 + b_1 = 0 \\ c_1 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{a_1}{3} - a_1 = 1 \\ b_1 = -2a_1 \\ c_1 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a_1 = -\frac{3}{2} \\ b_1 = 3 \\ c_1 = 0 \end{cases} \Rightarrow v_1 = -\frac{3}{2}x^2 + 3x$

$v_2 = \frac{3}{4}x^2 - \frac{1}{2}x$
 $v_3 = \frac{3}{2}x^2 - 3x + 1$

ANALOGAMENTE RISOLVENDO ② e ③ OTTENIAMO v_1, v_2, v_3 E' LA BASE CERCATA.
FORME BILINEARI

DEF: Sia V uno sp. vett. n -dimensionale su un campo $K \Rightarrow$ si dice FORMA BILINEARE un'applicazione $\varphi: V \times V \rightarrow K$ tale che

- $\varphi(v_1 + v_2, w) = \varphi(v_1, w) + \varphi(v_2, w) \quad \forall v_1, v_2, w \in V$
- $\varphi(\alpha v, w) = \alpha \varphi(v, w) \quad \forall v, w \in V \text{ e } \alpha \in K$

} linearità delle prime componenti

E ANALOGAMENTE SULLA SECONDA COMPONENTE: ③

$$\cdot \varphi((v, w_1 + w_2)) = \varphi((v, w_1)) + \varphi((v, w_2))$$

$$\cdot \varphi((v, \beta w)) = \beta \varphi((v, w)) \quad \forall v, w, w_1, w_2 \in V \text{ e } \beta \in K$$

Li domandiamo se le forme bilinear ~~si~~ siano lineari. Considera-
mo il seguente esempio.

Es: Sia $V = \mathbb{R}^2$ $\varphi: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ $\bar{\varphi}$ bilineare?

$$\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \right) \mapsto (x_1 y_1 + x_2 y_2)$$

DI MOSTRIAMO LA BILINEARITA':

$$\varphi(\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2, w) = \varphi\left(\alpha_1 \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + \alpha_2 \begin{pmatrix} \tilde{x}_1 \\ \tilde{x}_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) = \varphi\left(\begin{pmatrix} \alpha_1 x_1 + \alpha_2 \tilde{x}_1 \\ \alpha_1 x_2 + \alpha_2 \tilde{x}_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) =$$

$$= (\alpha_1 x_1 + \alpha_2 \tilde{x}_1) y_1 + (\alpha_1 x_2 + \alpha_2 \tilde{x}_2) y_2$$

lin
ta \Leftarrow
Componente

$$\alpha_1 \varphi((v_1, w)) + \alpha_2 \varphi((v_2, w)) = \alpha_1 \varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) + \alpha_2 \varphi\left(\begin{pmatrix} \tilde{x}_1 \\ \tilde{x}_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) =$$

$$= \alpha_1 (x_1 y_1 + x_2 y_2) + \alpha_2 (\tilde{x}_1 y_1 + \tilde{x}_2 y_2)$$

Analogamente si dimostra la linearità per la seconda componente.

OSSERVAZIONE

[In generale una forma bilineare non è lineare].

Verificare se $\varphi((v_1, w_1) + (v_2, w_2)) = \varphi((v_1, w_1)) + \varphi((v_2, w_2))$

PER L'ESEMPIO DATO SOPRA

~~$$\varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 + \tilde{x}_1 \\ x_2 + \tilde{x}_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) = (x_1 + \tilde{x}_1) y_1 + (x_2 + \tilde{x}_2) y_2 = (x_1 y_1 + x_2 y_2) + (\tilde{x}_1 y_1 + \tilde{x}_2 y_2) = \varphi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right) + \varphi\left(\begin{pmatrix} \tilde{x}_1 \\ \tilde{x}_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}\right)$$~~