

DS-EQUIVALENZA

Titolo nota

05/09/2021

DS - equivalenza

V, W K -sp. v. $\dim V = n$ $\dim W = m$

$g, f \in \text{Hom}(V, W)$

$g \sim_{DS} f$ se $\exists (h, k) \in \text{GL}(V) \times \text{GL}(W)$ t.c. $g = k \circ f \circ h$

è una relazione di equivalenza
 \dim

$$1) f = (d \circ u) \circ f \circ (c \circ v)$$

$$2) g = k \circ f \circ h$$

$$f = k^{-1} \circ g \circ h^{-1}$$

$$3) g = k \circ f \circ h$$

$$c \circ v = k^{-1} \circ g \circ h^{-1} \Rightarrow c = (k^{-1} \circ h) \circ f \circ (h \circ h^{-1})$$

Versione matriciale

$A, B \in \mathcal{M}(m, n, \mathbb{K})$ $B \stackrel{ND}{\sim} A$ se $\exists P \in \text{GL}(n, \mathbb{K})$ e $Q \in \text{GL}(m, \mathbb{K})$
t.c. $B = QAP$

I seguenti fatti sono equivalenti.

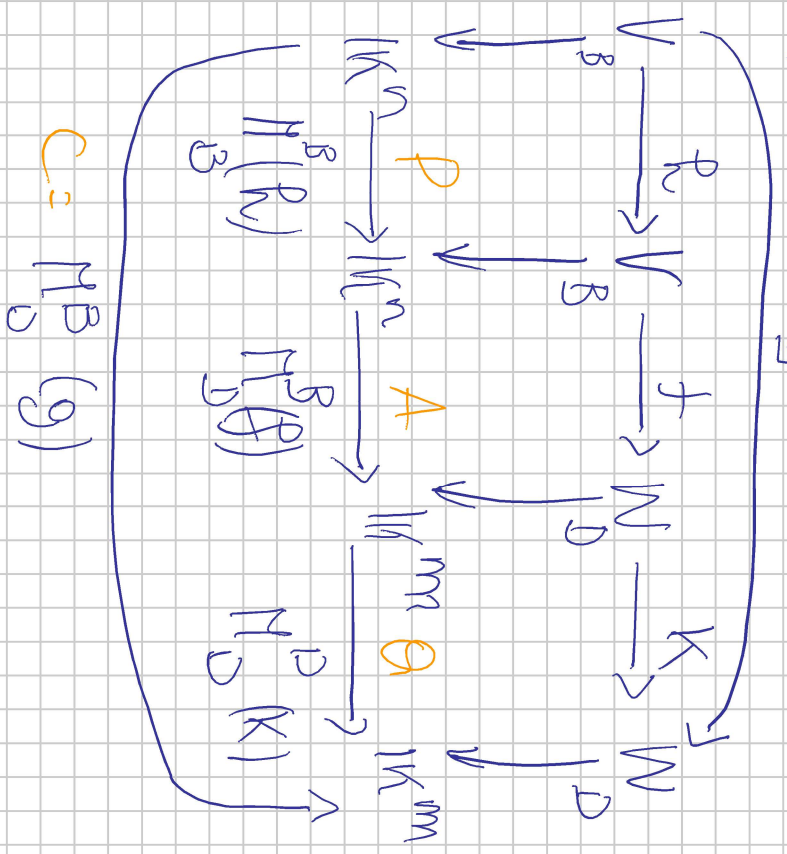
- 1) $g \stackrel{ND}{\sim} f$
- 2) f, B, D basi di V e W risp. t.c. $M_D^B(g) \stackrel{ND}{\sim} M_D^B(f)$
- 3) $\exists B, D$ basi di V e W risp. t.c. $M_D^B(g) \stackrel{ND}{\sim} M_D^B(f)$
- 4) $\exists B, B'$ basi di V e D, D' basi di W t.c. $M_D^B(g) = M_{D'}^{B'}(g)$

dim

1=>2

Se g $\sim_{DS} f \Rightarrow \exists (R, K) \in GL(V) \times GL(W)$ t.c.

$g = K \circ f \circ R$ Considero α diagramma



$$M_D^B(g) = M_D^D(K) M_D^B(f) M_B^B(R)$$

Dato $(R, K) \in GL(V) \times GL(W)$

$$\Rightarrow M_D^D(K) \in GL(m, m) \text{ e}$$

$$M_B^B(R) \in GL(n, n)$$

Quindi $M_D^B(g) \sim_{DS} M_D^B(f)$

2=23
DUID

3=21

Per hp $\Pi_D^B(g) \nu_D^B(f)$ e cioè $\exists (P, \theta) \in$

$\text{Gal}(g/K) \times \text{Gal}(m_j/K) \in \text{c.}$ $\Pi_D^B(g) = \theta \Pi_D^B(f) P$

Allora, $\exists ! k \in \text{Gal}(W) \text{ t.c. } \Pi_D^D(K) = \mathcal{Q}$

$\exists ! h \in \text{Gal}(V) \text{ t.c. } \Pi_D^B(R) = P$

$\Rightarrow g = k \circ f \Rightarrow g \nu_D^B f$

In francese nel diagramma di sopra

3 ⇒ 4

Io so che $M_D^B(g) \sim_{DS} M_D^B(f)$ e cioè

$$\begin{array}{ccccccc} M_D^B(g) & = & M_D^D(K) & M_D^B(f) & M_B^B(R) & & \\ \text{"} & & \text{"} & & \text{"} & & \\ C & & \otimes & & A & & \\ & & & & & & P \end{array}$$

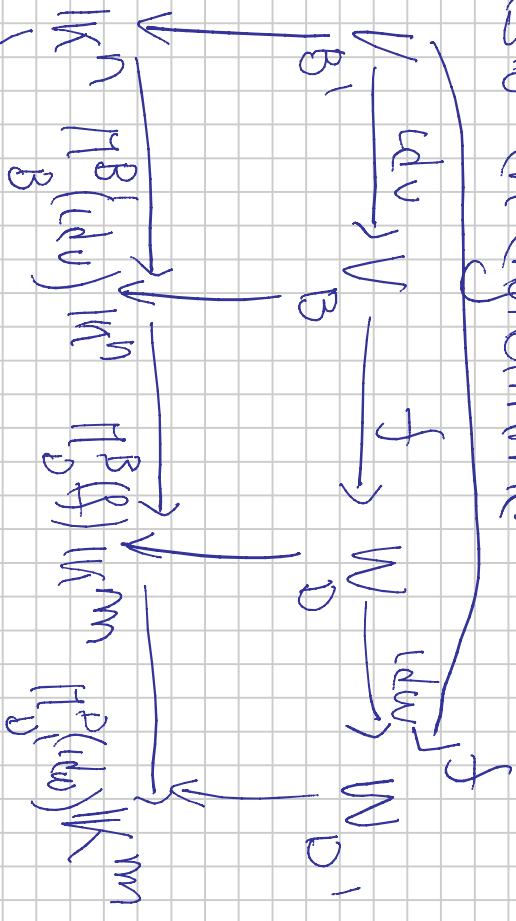
con Q e P invertibili

Uso la relazione ' e cioè ogni matrice invertibile (o posso interpretare come matrice commutamento di base.

$$\exists B, B' \text{ basi di } V \text{ t.c. } P = M_B^B(R) = M_{B'}^B(v)$$

$$\exists D, D' \text{ basi di } W \text{ t.c. } Q = M_D^D(K) = M_{D'}^D(w)$$

Ho questo diagramma



$$H_{D'}^{B'}(f) = H_D^D(cdv) \cdot H_D^B(f) \cdot H_B^{B'}(cdv)$$

da cui $H_{D'}^{B'}(f) = H_D^B(g)$

4 => 3

To so che $H_D^B(g) = H_{D'}^{B'}(f)$

$$H_{D'}^{B'}(f) = H_{D'}^D(\text{id}_W) H_D^B(f) H_B^{B'}(\text{id}_V)$$

$$\begin{array}{ccc} \text{Phi' dmo} & & \\ \text{Q} & \overset{\parallel}{=} & \text{A} \\ & & \text{P} \end{array}$$

$$\Rightarrow H_D^B(g) = Q H_D^B(f) P \quad \text{ma } Q \in \mathcal{F} \text{ sono met. comb.}$$

$$\text{di base } \Rightarrow \text{ sono invertibili } \Rightarrow H_{D'}^{B'}(f) \sim_{DS} H_D^B(f)$$

$$\text{ma per hp } H_{D'}^{B'}(f) = H_D^B(g) \Rightarrow H_D^B(g) \sim_{DS} H_D^B(f)$$

La dim. dell'immagine e quindi il rango è invariante rispetto per la DS - equivalenza

$$\text{Se } g \text{ DS } f \Rightarrow \dim(\text{Im}(g)) = \dim(\text{Im}(f))$$

$$\overset{\text{rk}}{\text{rk}}(g) = \text{rk}(f)$$

dim

$$\Rightarrow g \text{ DS } f \Rightarrow g = K \circ f \circ h \quad \text{con } K \in \text{GL}(W) \text{ e } h \in \text{GL}(U)$$

$\text{Im } f = \text{Im}(f \circ h)$ e h è isomorfismo preservou (e dim.

$$\dim(\text{Im } f) = \dim(\text{Im}(f \circ h)) = \dim(K \cdot \text{Im}(f \circ h)) = \dim(K \cdot \text{Im } f)$$

$$\text{Im } g = \text{Im}(K \cdot \text{Im } f) \Rightarrow \dim \text{Im } g = \dim(K \cdot \text{Im } f)$$

$$\Rightarrow \dim \operatorname{Im} f = \dim \operatorname{Im} g.$$

$$\Leftrightarrow \text{Sia } \dim \operatorname{Im} f = \dim \operatorname{Im} g = r \leq m \quad f, g \in \operatorname{Hom}(V, W)$$

$$\dim V = n \quad \dim W = m$$

Sia $Z = \{z_1, \dots, z_r\}$ base di $\operatorname{Ker} f$

Estendo Z a base B di V $B = \{z_1, \dots, z_r, v_1, \dots, v_r\}$ ^{con} $\operatorname{Ker} f = n$.

So che $\{f(v_1), \dots, f(v_r)\} = T$ è una base di $\operatorname{Im} f$.

Estendo T a base D di W $D = \{f(v_1), \dots, f(v_r), w_1, \dots, w_f\}$

$$\text{Considero } M_D^B(f) = \left(\begin{array}{c|c} I_r & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right) \quad \text{con } r + j = m$$

è una matrice $m \times n$ la cui forma dipende solo da $\dim(\operatorname{Im} f) = r$

Rifacciamo la costruzione per g e otteniamo che.

$$H_{D_1}^{B_1}(g) = \left(\begin{array}{c|c} I_r & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right) \Rightarrow H_D^B(f) = H_{D_1}^{B_1}(g) \Rightarrow g \stackrel{NS}{=} f$$

Versione matriciale

Se $\text{rank } A = r \Rightarrow \exists (P, Q) \in \text{GL}(n, K) \times \text{GL}(m, K)$ t.c.

$$QAP = \left(\begin{array}{c|c} I_r & 0 \\ \hline 0 & 0 \end{array} \right)$$

$\text{rank } A = \text{rank } A^T$

I dimostrazione

premessa

$$1) \text{rank } A = \dim(\text{Span}(A_1, \dots, A_n))$$

$$2) A^T = B \quad (B_1^t, \dots, B_n^t) = \underbrace{(A_1^t, \dots, A_n^t)}_{\text{right}}$$

$$3) \text{rank } A^T = \dim(\text{Span}(B_1^t, \dots, B_n^t)) = \dim(\text{Span}(A_1, \dots, A_n))$$

$\xrightarrow{\text{dim}}$

$$\text{Se } \text{rank } A = n \Rightarrow A \sim_{DS} \begin{pmatrix} I_n & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \exists M, N \text{ invertibili t.c.}$$

$$A = M J N$$

$$A^T = (M J N)^T = N^T J^T M^T \Rightarrow N^T J^T M^T$$

\swarrow

$$\text{rank } J^T = n = \text{rank } J$$

N^T, M^T sono invertibili

$$\Rightarrow A^T \text{ vds } J_T^T \quad \xrightarrow{\quad} \Rightarrow \text{rk}(A)^T = \text{rk} \cdot J_T^T = r = \text{rk}(A)$$

dim che M^T e N^T sono invertibili

Sia $M \in \text{GL}(n, \mathbb{K}) \Rightarrow \exists M^{-1} \in \text{GL}(n, \mathbb{K})$ t.c. $M M^{-1} = I$

$$(M M^{-1})^T = I^T$$

$$\overset{||}{(M^{-1})^T} M^T = I$$

$$\text{ma anche } M \cdot M^{-1} = I$$

Per unicit  dell'inverso $(M^t)^{-1} = (M^{-1})^T \Rightarrow M^T \in \text{GL}(n, \mathbb{K})$