

Rappresentazione matriciale dell'applicazione lineare duale
(Significato intrinseco della trasposta di una matrice)

Esercizio. Sia

$$T : V \rightarrow W$$

un'applicazione lineare dallo spazio vettoriale $V = V_K^n$ allo spazio vettoriale $W = W_K^m$, entrambi sul campo K . Fissate basi $\mathbb{E} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$ di V e $\mathbb{F} = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_m)$ di W , la matrice $A = (a_{i,j}) \in M_{m,n}(K)$ associata a T in tali basi è definita dalla relazione matriciale

$$T(\mathbb{E}) = \mathbb{F}A,$$

dove $T(\mathbb{E}) = (T(\vec{e}_1), T(\vec{e}_2), \dots, T(\vec{e}_n))$ e il prodotto $\mathbb{F}A$ è inteso riga per colonne.

Se $V^* = \text{Hom}(V, K)$ e $W = \text{Hom}(W, K)$ sono i duali di V e di W con basi duali risp. $\mathbb{E}^* = (\vec{e}_1^*, \vec{e}_2^*, \dots, \vec{e}_n^*)$ e $\mathbb{F}^* = (\vec{f}_1^*, \vec{f}_2^*, \dots, \vec{f}_m^*)$, definite dalle relazioni

$$\vec{e}_i^*(\vec{e}_j) = \delta_{ij}, \quad \vec{f}_h^*(\vec{f}_k) = \delta_{hk},$$

l'applicazione lineare

$$T^* : W^* \rightarrow V^*,$$

definita, per $\eta \in W^*$ e $\vec{v} \in V$, dalla formula

$$T^*(\eta)(\vec{v}) = \eta(T(\vec{v}))$$

si dice **applicazione lineare duale** di $T : V \rightarrow W$.

Se $A^* = (a_{ij}^*) \in M_{n,m}(K)$ è la matrice associata a $T^* : W^* \rightarrow V^*$ nelle basi \mathbb{F}^* e \mathbb{E}^* , dimostrare che $A^* = A^t$, ovvero che $a_{ij}^* = a_{ji}$.

Svolgimento. Le matrici $A = (a_{ij})$ e $A^* = (a_{ij}^*)$ sono definite dalle relazioni

$$T(\vec{e}_i) = \vec{f}_1 a_{1i} + \vec{f}_2 a_{2i} + \dots + \vec{f}_m a_{mi}, \quad T^*(\vec{f}_k^*) = \vec{e}_1^* a_{1k}^* + \vec{e}_2^* a_{2k}^* + \dots + \vec{e}_n^* a_{nk}^*,$$

per $i = 1, \dots, n$ e $k = 1, \dots, m$. Risulta dunque per ogni tale i e k :

$$T^*(\vec{f}_k^*)(\vec{e}_i) = (\vec{e}_1^* a_{1k}^* + \vec{e}_2^* a_{2k}^* + \dots + \vec{e}_n^* a_{nk}^*)(\vec{e}_i) = a_{ik}^*,$$

e d'altra parte per la definizione dell'applicazione duale T^* :

$$T^*(\vec{f}_k^*)(\vec{e}_i) = \vec{f}_k^*(T(\vec{e}_i)) = \vec{f}_k^*(\vec{f}_1 a_{1i} + \vec{f}_2 a_{2i} + \dots + \vec{f}_m a_{mi}) = a_{ki}.$$

Dal confronto tra le ultime due formule si ha quindi per ogni $i = 1, \dots, n$ e ogni $k = 1, \dots, m$:

$$a_{ik}^* = a_{ki},$$

ovvero $A^* = A^t$.