

Geometria 28/3/19

2×2 un solo autoval non diagonale \Rightarrow non diagonalizzabile.

Oss: se f è diagonalizzabile $\exists B$ t.c. $[f]_B = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow P_f(t) = \det(tI_n - [f]_B)$$

$$= \det \begin{pmatrix} t - \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & t - \lambda_n \end{pmatrix} = (t - \lambda_1) \dots (t - \lambda_n)$$

$\Rightarrow P_f(t)$ ha le radici $\lambda_1, \dots, \lambda_n$.

Fatto: un polinomio in $\mathbb{C}[t]$ di grado n ha sempre n radici (con molteplicità). Per $\mathbb{R}[t]$ non è vero.

Es: $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$; $P_A(t) = \det \begin{pmatrix} t & -1 \\ 1 & t \end{pmatrix} = t^2 + 1$
ha radici $\pm i \notin \mathbb{R}$.

$\Rightarrow A$ non è "diagonalizzabile su \mathbb{R} "

$\hookrightarrow \exists M \in M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ t.c.

$M^{-1} \cdot A \cdot M$ diagonale

Fatto: invece su \mathbb{C} tale A è diagonalizzabile

$\hookrightarrow \exists M \in M_{2 \times 2}(\mathbb{C})$ t.c. $M^{-1} \cdot A \cdot M = \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix}$

Prop: dato V sp. vet. di dim. n su K e $f: V \rightarrow V$
 se $p_f(t)$ ha radici $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in K$ distinte
 allora f è diagonalizzabile.

Dico: λ_j radice di $p_f(t) \Rightarrow \lambda_j$ autovalore
 $\Rightarrow \exists v_j \neq 0$ t.c. $f(v_j) = \lambda_j \cdot v_j$ (v_j autovettore).

Basta provare che t.c. $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ sono base, anzi basta
 provare che sono lin. indep. Provo per induz. finita su
 $k=1, \dots, m$ che v_1, \dots, v_k sono lin indep.

$k=1$: $v_1 \neq 0$ ok

Supponiamo v_1, \dots, v_k lin. indep. e proviamo che lo sono
 v_1, \dots, v_k, v_{k+1} . Per assurdo, se non lo sono ho
 $v_{k+1} \in \text{Span}(v_1, \dots, v_k)$ cioè

$$v_{k+1} = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k$$

Applico f \Leftrightarrow

$$f(v_{k+1}) = \alpha_1 f(v_1) + \dots + \alpha_k f(v_k)$$

$$\parallel \qquad \qquad \parallel \qquad \qquad \parallel$$

$$\qquad \qquad \lambda_1 v_1 \qquad \qquad \lambda_k v_k$$

$$\lambda_{k+1} \cdot v_{k+1}$$

$$\Rightarrow \lambda_{k+1} (\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k) = \lambda_1 \alpha_1 v_1 + \dots + \lambda_k \alpha_k v_k$$

$$\alpha_1 (\lambda_1 - \lambda_{k+1}) v_1 + \dots + \alpha_k (\lambda_k - \lambda_{k+1}) v_k = 0$$

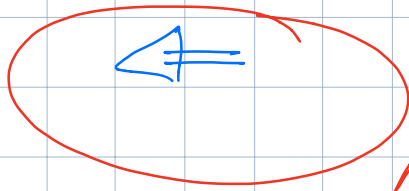
comb. lin. di v_1, \dots, v_k con risultato nullo

Per ipotesi induttiva $\alpha_j \cdot (\lambda_j - \lambda_{k+1}) = 0 \quad j=1, \dots, k$

$\Rightarrow \alpha_j = 0 \quad j=1 \dots k$

$\Rightarrow v_{k+1} = 0$ Assunto. ▣

n autovetori distinti \Rightarrow diagonalizzabile



Non è vera

Es: $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 7 \end{pmatrix}$ diagonalizzabile, autovetori 1, 7
(autovetore 1 doppio).

Che fare se non sono distinti?

Def: se λ è autovetore di f allora:

- multiplicità algebrica la mult. di λ come radice di $p_f(t)$
- autospazio di λ $= \{v : f(v) = \lambda v\}$
 $= \{ \text{autovet. rel. a } \lambda \} \cup \{0\}$
 $= \text{Ker}(A \cdot \text{id}_V - f)$

• multiplicità geometrica la dim. di tale autospazio.

$$\underline{\text{Es:}} \quad A = \begin{pmatrix} 5 & -2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$\begin{aligned} \phi_A(t) &= \det \begin{pmatrix} t-5 & 2 \\ -2 & t-1 \end{pmatrix} = t^2 - 6t + 5 + 4 \\ &= t^2 - 6t + 9 = (t-3)^2 \end{aligned}$$

A ha il solo autoval. 3 con mult. alg. = 2.

$$\text{Autospazio: } \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} 5 & -2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 3 \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : \begin{array}{l} 5x - 2y = 3x \\ 2x + y = 3y \end{array} \right\}$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : x = y \right\} = \text{Span} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

→ mult. geom. di 3 è 1.

Prop: se λ è autoval di f allora
 $1 \leq m.g.(\lambda) \leq m.a.(\lambda)$

Dica: poniamo $m.g.(\lambda) = k$. Cioè \exists base v_1, \dots, v_k di
 $\{v : f(v) = \lambda v\}$. Completo a base \mathcal{B} di V :

$k \geq 1$ poiché tale autospazio è $\neq \{0\}$

$$[f]_{\mathcal{B}} = \left(\begin{array}{ccc|cc} \lambda & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & \lambda & & \\ \hline & & & x & \\ & & & & y \end{array} \right) \Bigg\}^k$$

$\overbrace{\quad}^k$

$$\Rightarrow P_f(t) = \det \left(t \cdot I_m - \begin{pmatrix} \lambda I_k & X \\ 0 & Y \end{pmatrix} \right)$$
$$= \det \begin{pmatrix} (t-\lambda)I_k & -X \\ 0 & t \cdot I_{m-k} - Y \end{pmatrix}$$

Esercizio: $\det \begin{pmatrix} \underbrace{A}_P & \underbrace{B}_Q \\ \underbrace{0}_P & \underbrace{C}_Q \end{pmatrix} \stackrel{IP}{=} \det(A) \cdot \det(C)$

Attenzione: $\det \begin{pmatrix} \underbrace{A}_P & \underbrace{B}_P \\ \underbrace{C}_P & \underbrace{D}_P \end{pmatrix} \stackrel{IP}{=} \det(A) \cdot \det(D) - \det(B) \cdot \det(C)$

Falso

$$\Rightarrow P_f(t) = (t-\lambda)^k \cdot P_Y(t)$$

sempre $P_f(t)$ ha la radice λ con mult. almeno k (di più se $P_Y(t)$ ha anch'essa radice λ).



Teo: sia V uno sp. vet. su K di dim. n , $f: V \rightarrow V$ lin.

Allora f è diagonalizzabile se e solo se:

- $P_f(t)$ ha n radici contate con mult. \leftarrow
- per ciascuna mult. geom. = mult. alg.

sempre vero
in \mathbb{C} .

Riatta per veder se $f: V \rightarrow V$ è diago.:

(1) prendo \mathcal{B} base di V e trovo $A = [f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}$
(spero in parte da A)

(2) calcolo $P_A(t) = \det(t \cdot I_n - A)$

(3) trovo tutte le radici di $P_A(t)$

(4) se sono in \mathbb{R} e qualcuna non è in \mathbb{R} : No
(su \mathbb{C} non serve verificare)

(5) se sono n distinte: Sì

(6) per ciascuna radice λ con mult. > 1 (m.a.)
calcolo la relativa mult. geom.

- se ho sempre m.g. = m.a. Sì

- se per qualcuno ho m.g. $<$ m.a. No

"dimo Teo"

f diago $\Rightarrow n$ radici in \mathbb{C} con m.g. = m.a.

$$\text{ovvio: } \exists \mathcal{B} \text{ b.c. } [f]_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}} = \left(\begin{array}{c|c|c} \lambda_1 \dots \lambda_1 & & \\ \hline & \lambda_2 \dots \lambda_2 & \\ & & \dots \end{array} \right) \left. \begin{array}{l} \} m_1 \\ \} m_2 \end{array} \right.$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{m_1} \quad \underbrace{\hspace{10em}}_{m_2} \quad \dots$

$$m_j = m.a.(\lambda_j) \quad \text{autosp}(\lambda) = \text{Span}(v_1, \dots, v_{m_j})$$

$$\Rightarrow m.g.(\lambda_1) = m_1$$

viceversa Come lo dicevo del caso di autoval. distinti
 provando che se unisco basi degli autospazi
 trovo una base di V . "Q.E.D."

Oss: Se $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ sono le radici (ripetute con mult.)
 di $P_A(t)$ (anche $\lambda_j \in \mathbb{C}$ nel caso di $A \in M_{\text{reale}}(\mathbb{R})$)
 allora ho $P_A(t) = (t - \lambda_1) \cdots (t - \lambda_m)$
 $= t^m - \underbrace{(\lambda_1 + \dots + \lambda_m)}_{\text{tr}(A)} t^{m-1} + \dots + (-1)^m \underbrace{\lambda_1 \cdots \lambda_m}_{\det(A)}$

\Rightarrow la somma delle radici è la traccia
 il prodotto è il det.

Ricordo: $A \in M_{m \times m}(\mathbb{R})$ è simmetrica se ${}^t A = A$
 $M \in M_{m \times m}(\mathbb{R})$ è ortogonale se ${}^t M \cdot M = I_m$
 ovvero se le colonne di M sono base ortonormale

Teo (spettrale):

A simmetrica \iff diagonalizzabile tramite matrice ortogonale
 cioè: $\exists M$ ortog. t.c. $M^{-1} \cdot A \cdot M$ è diago

cioè: A ammette una base ortonormale di autovettori

"spettrale": lo spettro che scoprono la luce trova gli autovettori di un opportuno operatore simmetrico sulle funzioni d'onda

Dico: \Leftarrow (poco interessante e facile):

Se A è diago. tramite ortog. $\exists M$ t.c. ${}^t M = M^{-1}$ e

$$M^{-1} \cdot A \cdot M = D \quad D \text{ diagonale}$$

$$\Rightarrow A = M \cdot D \cdot M^{-1}$$

$$\Rightarrow A = M \cdot D \cdot {}^t M$$

$$\Rightarrow {}^t A = {}^t ({}^t M) \cdot {}^t D \cdot {}^t M = M \cdot D \cdot {}^t M$$

$\Rightarrow A$ simm.

\Rightarrow Supponiamo $A \in M_{m \times m}(\mathbb{R})$ simm.

Dimostriamo per induz. su m che è diagonalizzabile.

(tutti)

Affermo che A ha almeno un autov. λ reale.

Prendo $\lambda \in \mathbb{C}$ autov. complesso (radice in \mathbb{C} di $p_A(t)$)

e un relativo autovettore $v \in \mathbb{C}^m$ ($v \neq 0$):

$$\langle Av | v \rangle_{\mathbb{C}^m} = \langle \lambda v | v \rangle_{\mathbb{C}^m} = \lambda \cdot \|v\|_{\mathbb{C}^m}^2$$

$$\langle v | A^t v \rangle_{\mathbb{C}^m} = \langle v | Av \rangle_{\mathbb{C}^m} = \langle v | \lambda v \rangle_{\mathbb{C}^m} = \bar{\lambda} \cdot \|v\|_{\mathbb{C}^m}^2$$

$$\Rightarrow \lambda = \bar{\lambda} \Rightarrow \lambda \in \mathbb{R}$$

Scelgo un autovalore $\lambda \in \mathbb{R}$, prendo v autovettore con $\|v\|=1$
e completo tale v a una base N ortogonale:
dunque ${}^t N = N^{-1}$ e

$$\underbrace{N^{-1}}_{{}^t N} \cdot A \cdot N = \left(\begin{array}{c|c} \lambda & y \\ \hline 0 & B \end{array} \right) \quad \begin{array}{l} y \in \mathbb{M}_{1 \times (n-1)} \\ B \in \mathbb{M}_{(n-1) \times (n-1)} \end{array}$$

Traspongo:

$$\underbrace{{}^t N}_A \cdot \underbrace{{}^t A}_A \cdot N = \left(\begin{array}{c|c} \lambda & 0 \dots 0 \\ \hline {}^t y & {}^t B \end{array} \right)$$

dunque $\begin{pmatrix} \lambda & y \\ 0 & B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ {}^t y & {}^t B \end{pmatrix} \Rightarrow y=0, {}^t B=B$

dunque $\exists N$ ortog. t.c. ${}^t N \cdot A \cdot N = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & B \end{pmatrix}$
 $B \in \mathbb{M}_{(n-1) \times (n-1)}$ Simm.

Per ipotesi induttiva $\exists X \in \mathbb{M}_{(n-1) \times (n-1)}$ ${}^t X = X^{-1}$ t.c.
 ${}^t X \cdot B \cdot X = D$ diagonale

$$\underbrace{{}^t \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & X \end{pmatrix}}_{M=M^{-1}} \cdot \underbrace{{}^t N \cdot A \cdot N}_{M} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & X \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & {}^t X \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & B \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & X \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & {}^t X B X \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & D \end{pmatrix}$$



Prop: data $A \in M_{m \times m}(\mathbb{R})$ simmetrica,
 $\langle \cdot | \cdot \rangle_A$ è def. pos $\iff A$ ha tutti gli autoval. pos.

Dimo: $\exists M$ l.c. ${}^t M = M^{-1}$ e ${}^t M \cdot A \cdot M = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_m \end{pmatrix}$.

$$\begin{aligned} \langle \cdot | \cdot \rangle_A \text{ def. pos} &\iff \langle x | x \rangle_A > 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^m \\ &\iff \langle My | My \rangle_A > 0 \quad \forall y \in \mathbb{R}^m \\ &\iff {}^t(My) \cdot A \cdot My > 0 \quad \forall y \in \mathbb{R}^m \\ &\iff {}^t y \cdot {}^t M \cdot A \cdot M \cdot y > 0 \quad \forall y \in \mathbb{R}^m \\ &\iff {}^t y \cdot \begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_m \end{pmatrix} y > 0 \quad \forall y \in \mathbb{R}^m \\ &\iff \lambda_1 y_1^2 + \dots + \lambda_m y_m^2 > 0 \quad \forall y \in \mathbb{R}^m \\ &\iff \lambda_1, \dots, \lambda_m > 0. \quad \square \end{aligned}$$

Data A simm. pongo $d_j = \det \left(\begin{matrix} \text{sottomatrice delle} \\ \text{prime } j \text{ righe e} \\ \text{colonne di } A \end{matrix} \right)$.

The diagram shows three matrices of size $m \times m$ (represented by dots for the elements). The first matrix has a red box around the top-left 1×1 submatrix, labeled d_1 . The second matrix has a red box around the top-left 2×2 submatrix, labeled d_2 . The third matrix has a red box around the top-left 3×3 submatrix, labeled d_3 .

Convenzione: $d_0 = 1$.

Teo: Se $d_1, \dots, d_{m-1} \neq 0$ allora

$$\{ \text{segni degli autovalori di } A \} = \left\{ \text{sgn} \left(\frac{d_j}{d_{j-1}} \right) : j=1, \dots, m \right\}.$$

Corr: data A simm. ho

$\{l.j.\}_A$ è def. pos. $\iff d_j > 0 \quad j=1, \dots, m$

Es: $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 3 & 10 & -1 \\ 4 & -1 & 2 \end{pmatrix}$

$d_1 = 1 > 0 \quad d_2 = 10 - 9 > 0$

$d_3 = 20 - 12 - 12 - 160 - 18 - 1 < 0 \implies$ non è def. pos.

Interpretazione degli autovalori di A simm.

Il primo teo spettrale: A simm \implies autoval. reali.
(serve: almeno uno).

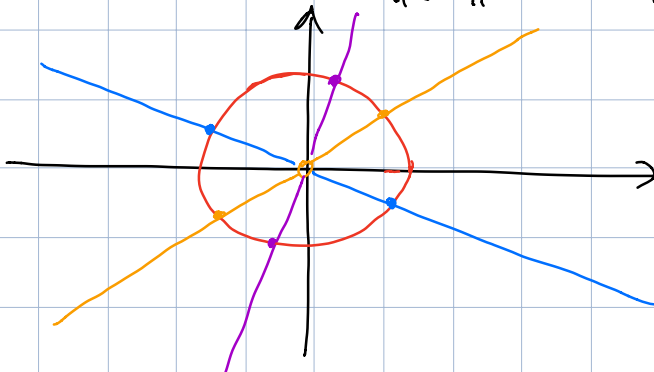
\hookrightarrow dimo alternativa:

Date $A \in M_{\text{max}}(\mathbb{R})$ simm. considero

$$f: \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x) = \frac{\langle Ax | x \rangle}{\|x\|^2}$$

Nota: $f(tx) = \frac{\langle A \cdot tx | tx \rangle}{\|tx\|^2} = \frac{t^2 \langle Ax | x \rangle}{t^2 \|x\|^2} = f(x)$.



i valori assunti da f sono gli stessi assunti
 sulle sfera unitaria $S^{m-1} = \{x \in \mathbb{R}^m : \|x\|=1\}$.

Sapete: $f: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ continua
 intervallo chiuso e limitato $\Rightarrow f$ ha max e min

Fatto: vale analogo in ogni dim. In particolare
 S^{m-1} è chiuso e limitato.

Conclusione: la max f assume max e min.

Sia f il max o min e $x \in S^{m-1}$ il punto
 in cui f assume. So che $\frac{\partial f}{\partial x_j}(x) = 0 \quad j=1 \dots m$.

$$f(x) = \frac{\langle Ax|x \rangle}{\|x\|^2} = \frac{\sum_{i,m=1}^m a_{im} x_i x_m}{\sum_{i=1}^m x_i^2}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_j}(x) = \frac{\sum_{i,m=1}^m a_{im} (\delta_{ij} x_m + x_i \delta_{mj}) \cdot \cancel{\|x\|^2} - 2x_j \langle Ax|x \rangle}{\cancel{\|x\|^4}}$$

$$= \left(\sum_{m=1}^m a_{jm} x_m + \sum_{i=1}^m a_{ij} x_i \right) - 2x_j \cdot f$$

come l'altra

$$= 2(Aa)_j - 2a_j \cdot f = 0 \quad j=1 \dots m$$

$$\Rightarrow Ax = \lambda \cdot x$$

\Rightarrow il max o min λ di f è autovalore
e il pto in cui è assunto è autovettore di f .