

AUTOVETTORI e AUTOVALORI

1

1) Sia $f: V \rightarrow V$ lineare $\dim V = n$

2) l'obiettivo è trovare una base B di V tale che $M_B(f)$ sia "più semplice possibile"

OPPURE

Sia A una matrice l'obiettivo è trovare una matrice simile ad A e "il più semplice possibile"

Lavoriamo su campo K

Def: 1) Sia $f: V \rightarrow V$ un'applicazione lineare

$\lambda \in K$ è un autovalore di f se esiste $v \in V, v \neq 0$ tale che

$$f(v) = \lambda v.$$

In questo caso v si dice autovettore di f

2) A matrice $n \times n$

$\lambda \in K$ è un autovalore di A se esiste $v \in K^n, v \neq 0$ tale che

$$Av = \lambda v$$

Oss 1) λ autovalore di A
 \iff
 λ autovalore di $L(A)$

λ autovalore di f
 \iff
 λ autovalore di $M_B(f)$

(2)

2) gli autovettori sono diversi da 0

Attenzione:

• per ogni $\lambda \in K$ $f(0) = \lambda 0$

ma non tutti i λ sono autovalori

• analogamente per ogni $\lambda \in K$ $A0 = \lambda 0$

IMPORTANTE

Esempio

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

2 è un autovalore $A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

e $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ è un autovettore per 2

(lungo la direzione $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ A moltiplica per 2)

0 è un autovalore $A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

e $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ è un autovettore per 0

(lungo la direzione $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ A moltiplica per 0)

(3)

$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ non è un autovettore di A

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \neq \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ per ogni } \lambda$$

1 non è un autovettore di A

Se $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ autovettore di A

$$A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x \\ 0 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} 2x = \lambda x; x=0 \\ y=0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ ASSURDO}$$

In questo caso la matrice è molto semplice ma capire usando semplicemente la definizione quali scalari sono autovettori può essere molto complicato per fortuna ci sono altri metodi.

Def $f: V \rightarrow V$ lineare

$$\begin{aligned} \text{Aut}(\lambda) &= \{ v \in V : f(v) = \lambda v \} \\ &= \{ \text{autovettori di } \lambda \} \cup \{ 0 \} \end{aligned}$$

$\text{Aut}(\lambda)$ si chiama autospazio di λ

(4)

Oss $\text{Aut}(\lambda)$ è un sottospazio di V

Dim \bullet $0 \in \text{Aut}(\lambda)$ ($f(0) = \lambda 0$)

\bullet $v_1, v_2 \in \text{Aut}(\lambda)$

$$f(\mu_1 v_1 + \mu_2 v_2) = \mu_1 f(v_1) + \mu_2 f(v_2)$$

$$= \mu_1 \lambda v_1 + \mu_2 \lambda v_2 = \lambda(\mu_1 v_1 + \mu_2 v_2)$$

$$\Rightarrow \mu_1 v_1 + \mu_2 v_2 \in \text{Aut}(\lambda) \quad \square$$

Oss λ è un autovalore $\Leftrightarrow \text{Aut}(\lambda) \neq \{0\}$
(sottospazio non banale)

Def $m_g(\lambda) = \dim(\text{Aut}(\lambda))$

si chiama m_g multiplicità geometrica di λ

Oss λ è un autovalore $\Leftrightarrow m_g(\lambda) \geq 1$

Oss $\lambda_1, \lambda_2 \in K$ $\lambda_1 \neq \lambda_2$

$$\text{Aut}(\lambda_1) \cap \text{Aut}(\lambda_2) = \{0\}$$

Dim $v \in \text{Aut}(\lambda_1) \cap \text{Aut}(\lambda_2)$

$$\Rightarrow f(v) = \lambda_1 v = \lambda_2 v$$

$$\Rightarrow (\lambda_1 - \lambda_2)v = 0$$

$$(\lambda_1 - \lambda_2) v = 0$$

due possibilità

$\lambda_1 - \lambda_2 = 0$
impossibile
perché
 $\lambda_1 \neq \lambda_2$

$$v = 0$$

Concludiamo $v \in \text{Aut}(\lambda_1) \cap \text{Aut}(\lambda_2) \Rightarrow v = 0$



Proposizione Sono v_1, \dots, v_m autovettori
di autovalori distinti $\lambda_1, \dots, \lambda_m$, allora v_1, \dots, v_m
sono linearmente indipendenti.

Dim per induzione

$m=1$ v_1 autovettore $\Rightarrow v_1 \neq 0$ da cui la tesi

passo induttivo: supponiamo vero la tesi per $m-1$

vettori

Supponiamo

$$\mu_1 v_1 + \dots + \mu_m v_m = 0$$

\Rightarrow

$$f(\mu_1 v_1 + \dots + \mu_m v_m) = 0$$

\Rightarrow

$$\mu_1 f(v_1) + \dots + \mu_m f(v_m) = 0$$

\Rightarrow

$$\mu_1 \lambda_1 v_1 + \dots + \mu_m \lambda_m v_m = 0$$

6

$$\lambda_m (\underbrace{\mu_1 v_1 + \dots + \mu_m v_m}_0) - (\underbrace{\lambda_1 \mu_1 v_1 + \dots + \lambda_1 \mu_m v_m}_0) = 0$$

\Rightarrow

$$(\lambda_m \mu_1 - \lambda_1 \mu_1) v_1 + (\lambda_m \mu_2 - \lambda_2 \mu_2) v_2 + \dots + (\underbrace{\lambda_m \mu_m - \lambda_m \mu_m}_0) v_m = 0$$

\Rightarrow

$$(\lambda_m - \lambda_1) \mu_1 v_1 + \dots + (\lambda_m - \lambda_{m-1}) \mu_{m-1} v_{m-1} = 0$$

applico ipotesi induttiva $(v_1, \dots, v_{m-1}$ lin. indep.)

e ottengo

$$\left\{ \begin{array}{l} (\lambda_m - \lambda_1) \mu_1 = 0 \\ \vdots \\ (\lambda_m - \lambda_{m-1}) \mu_{m-1} = 0 \end{array} \right.$$

$\xrightarrow{\text{autovalori distinti}} \mu_1 = \dots = \mu_{m-1} = 0$
 $(\lambda_m - \lambda_i) \neq 0$ per $i \neq m$

Avevamo supposto

$$\underbrace{\mu_1 v_1 + \dots + \mu_{m-1} v_{m-1}}_0 + \mu_m v_m = 0$$

$$\Rightarrow \mu_m v_m = 0 \Rightarrow \mu_m = 0$$



Oss: $f: V \rightarrow V$ endomorfismo

(7)

$$1) \text{Aut}(0) = \text{Ker}(f)$$

In particolare f non è invertibile se e solo se
 0 è un autovalore di f .

$$2) \text{Aut}(\lambda) = \text{Ker}(f - \lambda \text{Id}_V : V \rightarrow V)$$

↑
endomorfismo di V

Dim $v \in \text{Aut}(\lambda) \Leftrightarrow f(v) = \lambda v \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow f(v) - \lambda v = 0 \Leftrightarrow f(v) - \lambda \text{Id}(v) = 0$$

$$\Leftrightarrow (f - \lambda \text{Id})(v) = 0 \Leftrightarrow v \in \text{Ker}(f - \lambda \text{Id}) \quad \square$$

da questa osservazione è automatico
che $\text{Aut}(\lambda)$ è un sottospazio di V

Sia A una matrice

Oss: $\text{Aut}(\lambda) = \text{Ker}(L(A) - \lambda \overbrace{L(\text{Id}_k)}^{\text{Id}_{k \times k}})$

Dim $v \in \text{Aut}(\lambda) \Leftrightarrow Av = \lambda v \Leftrightarrow L(A)v = \lambda \text{Id}_k v$

$$\Leftrightarrow L(A)v - \lambda L(\text{Id}_k)v = 0 \Leftrightarrow (L(A) - \lambda L(\text{Id}_k))v = 0$$

$$\Leftrightarrow v \in \text{Ker}(L(A) - \lambda L(\text{Id}_k)) \quad \square$$

• Altro modo di vedere autovalori

(8)

$$\text{Aut}(\lambda) = \left\{ \begin{array}{l} \text{soluzioni del sistema lineare omogeneo} \\ (A - \lambda E_n) x = 0 \end{array} \right\}$$

Descriviamo un metodo per trovare gli autovalori

• $f: V \rightarrow V$ endomorfismo

λ autovalore di $f \Leftrightarrow \text{Aut}(\lambda) = \text{Ker}(f - \lambda \text{Id}_V) \neq \{0\}$

$\Leftrightarrow f - \lambda \text{Id}_V$ non è iniettivo

$\Leftrightarrow f - \lambda \text{Id}_V$ non è biettivo

$\Leftrightarrow \det(f - \lambda \text{Id}_V) = 0$

Oss:
Gli autovalori di f sono gli zeri delle seguenti funzioni:

$$K \rightarrow K$$

$$\lambda \rightarrow \det(f - \lambda \text{Id}_V)$$

Oss B base di V $M_B(f) = A$

$$\det(f - \lambda \text{Id}_V) = \det(M_B(f - \lambda \text{Id}_V))$$

$$= \det(M_B(f) - \lambda \text{Id}_V)$$

$$= \det(A - \lambda E_n)$$

9

Se $A = (a_{ij})$ definiamo $(b_{ij}) = A - \lambda E_n$

(cioè $b_{ij} = a_{ij} - \lambda \delta_{ij}$)

$$(b_{ij}) = \begin{pmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mm} - \lambda \end{pmatrix}$$

$$\det(A - \lambda E_n) = \sum_{\mathcal{L} \in S_n} \text{sgn}(\mathcal{L}) \underbrace{b_{1\mathcal{L}(1)} \dots b_{n\mathcal{L}(n)}}_{\text{polinomi in } \lambda}$$

$$= \underbrace{(a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) \dots (a_{nn} - \lambda)}_{\mathcal{L} = \text{Id}} + \text{polinomi in } \lambda \text{ di grado } \leq n-2$$

(se uno dei $b_{i\mathcal{L}(i)}$ non sta sulle diagonali olement un altro non sta)

$$= (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} (a_{11} + \dots + a_{nn}) \lambda^{n-1} + a_{n-2} \lambda^{n-2} + \dots + a_1 \lambda + \det A$$

$\det(A - 0E_n) = \det A$

La somma degli elementi sulle diagonali
ha un nome particolare

(10)

Def: A matrice $n \times n$

$$\text{traccia}(A) = a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn}$$

le tracce della matrice A

Def Il polinomio $\det(f - \lambda \text{Id}_V)$
viene chiamato polinomio caratteristico
di f ed indicato con $p_f(\lambda)$

Proposizione: $f: V \rightarrow V$ endom, $\dim V = n$ e \mathcal{B} base di V

$$p_f(\lambda) = (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} (\text{traccia } M_{\mathcal{B}} f) \lambda^{n-1} + \dots + d_1 \lambda^1 + \det(M_{\mathcal{B}} f)$$

è un polinomio di grado n in λ

Proposizione: gli autovalori di f
sono esattamente gli zeri di $p_f(\lambda)$

Analogamente si definisce il polinomio (11)
caratteristico per una matrice A .

$$P_A(x) = \det(A - x \text{Id})$$

Valgono proprietà analoghe sui coefficienti e
Proposizioni gli autovalori di A sono esattamente
gli zeri di $P_A(x)$.

Esempio 1

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

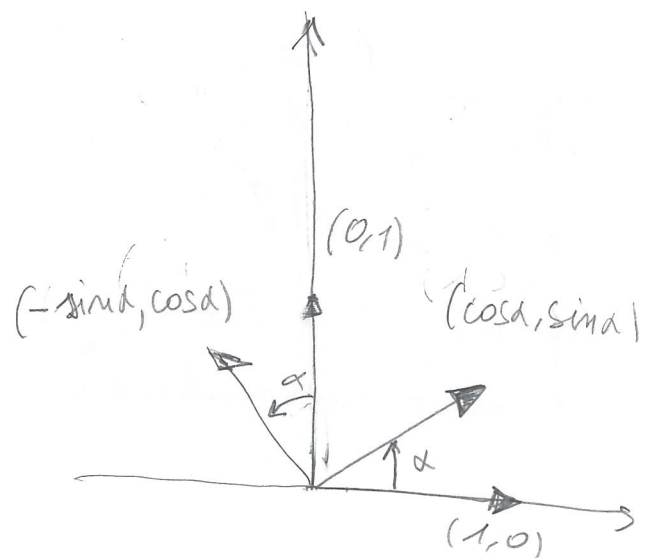
$$P_A(x) = \det(A - x \text{Id}) = \begin{vmatrix} 2-x & 0 \\ 0 & -x \end{vmatrix} = -x(2-x)$$

$$\{\text{autovalori di } A\} = \{2, 0\}$$

Esempio 2 rotazione attorno all'origine di
un angolo α .

Matrice rispetto alle basi standard:

$$R_\alpha = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$



calcolo il polinomio caratteristico:

$$P(z) = \det(R_\alpha - z \cdot E_2) = \det \begin{pmatrix} \cos \alpha - z & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha - z \end{pmatrix} \quad (12)$$

$$= (\cos \alpha - z)^2 + \sin^2 \alpha$$

$$= z^2 - 2z \cos \alpha + 1$$

risolvo

$$z^2 - 2z \cos \alpha + 1 = 0$$

$$\frac{\Delta}{4} = \cos^2 \alpha - 1 \leq 0$$

1^a possibilità $\cos^2 \alpha - 1 < 0$

\Rightarrow nessun zero reale di $p(z)$

\Rightarrow nessun autovalore reale

(in nessuna direzione agisce come il prodotto per uno scalare fisso)

2^a possibilità $\cos^2 \alpha - 1 = 0$

$$\alpha = 0$$

$$R_\alpha = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

è l'identità

$$p(z) = z^2 - 2z + 1 = (z-1)^2$$

l'unico autovalore è 1

$$\alpha = \pi$$

$$R_\alpha = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$p(z) = z^2 + 2z + 1 = (z+1)^2$$

l'unico autovalore è

-1

Se consideriamo P_d nel campo complesso \mathbb{C} ?

$$P(x) = x^2 - 2x \cos d + 1$$

$$\frac{\Delta}{4} = \cos^2 d - 1$$

$$x_{1,2} = \cos d \pm \sqrt{\cos^2 d - 1} = \cos d \pm \sqrt{-\sin^2 d}$$

$$= \cos d \pm i \sin d = e^{\pm id}$$

Autovettori complessi $e^{\pm id}$

Esempio 3

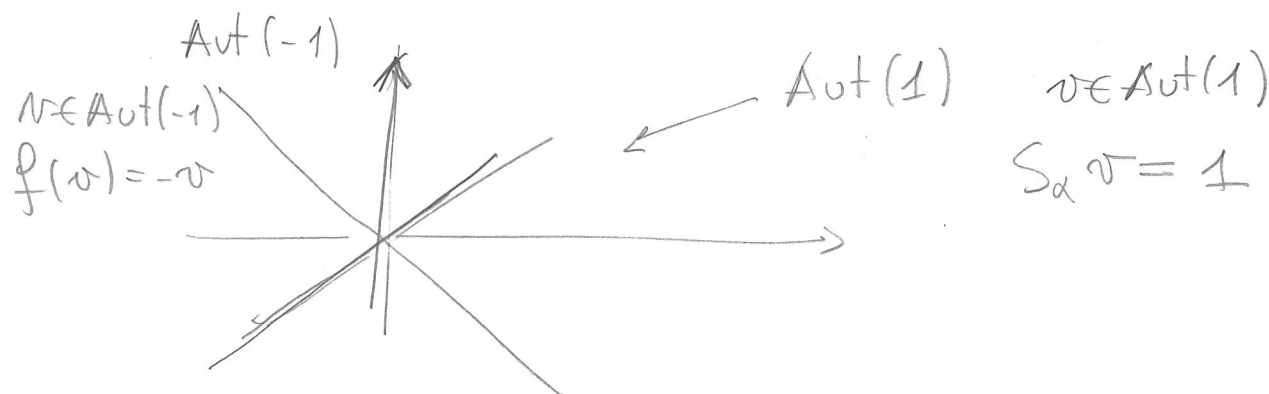
$$S_d = \begin{pmatrix} \cos d & \sin d \\ \sin d & -\cos d \end{pmatrix}$$

$$\det(S_d - x I_d) = (\cos d - x)(-\cos d - x) - \sin^2 d$$

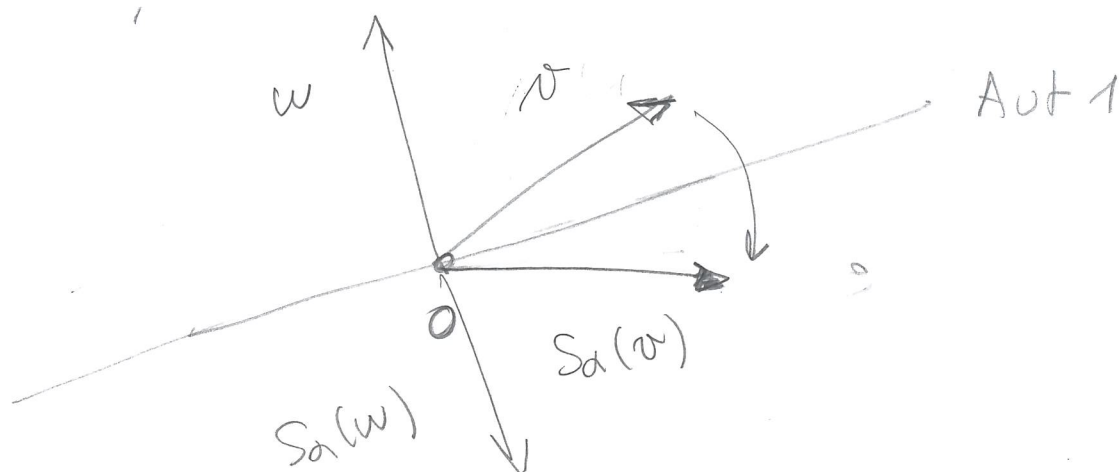
$$= +x^2 - \cos^2 d - \sin^2 d$$

$$= x^2 - 1$$

Autovettori : $\{+1, -1\}$



Con qualche calcolo aggiuntivo si scopre che S_α rappresenta la riflessione di \mathbb{R}^2 rispetto ad $\text{Aut } 1$



Esercizio A, B due matrici simili.

$$P_A(x) = P_B(x)$$

Dim A, B simili $\Rightarrow \exists C$ invertibile

tale che $A = C^{-1}BC$

$$P_A(x) = \det(A - xE_m) = \det(C^{-1}BC - xC^{-1}E_mC)$$

$$= \det(C^{-1}(B - xE_m)C)$$

$$= \det C^{-1} \det(B - xE_m) \det C$$

$$= \det(B - xE_m) \quad \square$$

Oss Questo implica che matrici simili hanno lo stesso determinante e la stessa traccia.