

Endomorfismi autoaffini

Def. V spazio vettoriale euclideo o unitario

$f: V \rightarrow V$ endomorfismo

f è detto autoaffine se $\forall v, w \in V$ si ha

$$\langle f(v), w \rangle = \langle v, f(w) \rangle$$

$\xrightarrow{\text{prod. scalare}} \text{e herm.}$

In partic. $\langle f(v), v \rangle = \langle v, f(v) \rangle = \langle v, f(v) \rangle$: è reale $\forall v$

Prop. Sia B una base ortonormale di V .

f è autoaffine se e solo se:

• caso reale: $M_B(f)$ è simmetrica: ${}^t A = A$

• caso complesso: $M_B(f)$ è hermitiana: ${}^t \bar{A} = A$

Dim. Sia $A = M_B(f)$.

Allora, preso un vettore v , denoto (x_1, \dots, x_n) le sue coordinate rispetto a B , $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, e si ha che $f(v)$ ha coordinate Ax rispetto a B . Allora:

f è autoaffine $\Leftrightarrow \forall v, w \in V$

$$\langle f(v), w \rangle = \langle v, f(w) \rangle \Leftrightarrow \forall x, y \in \mathbb{C}^n$$

$$\langle Ax, y \rangle = \langle x, Ay \rangle \Leftrightarrow$$

$${}^t (\bar{A}x) y = {}^t x Ay$$

$${}^t \bar{x} {}^t \bar{A} y \Leftrightarrow {}^t \bar{A} = A$$

siccome la base è ortonorm. il prod. scalare è quello standard

Per questo motivo gli endom. autoaffini
reali ruotano anche altri simmetrici o
 operatori simmetrici (si veda anche in
 geom. dif., meccanica quantistica, ...)

Che cosa si può dire di autovalori e
 autovettori?

Prop. Sia $f: V \rightarrow V$ autoaffine. Allora

1) se λ è un autovalore di f , $\lambda \in \mathbb{R}$

(ovvero melcaso reale)

2) autovettori relativi ad autovalori distinti
 sono ortogonali (come per endom. ortog.)

Dim. 1) Sia $v \neq 0$ h.c. $f(v) = \lambda v$.
 f autoaff.

$$\text{Si ha: } \langle f(v), v \rangle = \langle v, f(v) \rangle$$

$$\langle \lambda v, v \rangle = \langle v, \lambda v \rangle$$

$$\lambda \langle v, v \rangle = \overline{\lambda} \langle v, v \rangle$$

Da $\langle v, v \rangle \neq 0$ segue $\lambda = \overline{\lambda}$ cioè $\lambda \in \mathbb{R}$.

2) Siano $\lambda \neq \mu$ autovalori, v, w autovettori
 relativi.
 f autoaff.

$$\langle f(v), w \rangle = \langle v, f(w) \rangle$$

$$\langle \lambda v, w \rangle$$

$$\langle v, \mu w \rangle$$

λ reale

$$\lambda \langle v, w \rangle$$

$$\mu \langle v, w \rangle$$

Quindi $(\lambda - \mu) \langle v, w \rangle = 0$.

Ma $\lambda - \mu \neq 0 \Rightarrow \langle v, w \rangle = 0$.

Teorema spettrale

V sp. rett. euclideo o unitario,
dim $V = n$ finita.

$f: V \rightarrow V$ endom. autoaggiunto

Allora \exists una base ortonormale B di autovettori di f e ogni autovalore è reale.

In particolare f è diagonalizzabile.

Dim. Distinguiamo caso reale e caso complesso. Quello complesso è più immediato.

$K = \mathbb{C}$ | Induzione su n .

$n = 1$ vero

Paso induttivo: siccome siamo su \mathbb{C} ,

$\exists \lambda$ autovalore di f (reale) sia $v_1 \neq 0$ con

$f(v_1) = \lambda v_1$. Supp. $\|v_1\| = 1$ (se non normalizzo)

Def. $W = v_1^\perp$. Allora dim $W = n - 1$

e $V = \langle v_1 \rangle \oplus W$. f ha inoltre

$f(W) \subseteq W$. (in W è invariante) Infatti sia $w \in W$:

cio' significa $\langle v_1, w \rangle = 0$. Considero

$\langle v_1, f(w) \rangle = \langle f(v_1), w \rangle = \langle \lambda v_1, w \rangle =$

$\lambda \langle v_1, w \rangle = 0$. Dunque $f(w) \in W$.

$\lambda \in \mathbb{R}$

Allora $f|_W: W \rightarrow W$ è un endom. autoaff.
 cui posso applicare l'ip. induttiva; \exists in W
 v_1, \dots, v_n base ortonormale di auto vettori.
 $\Rightarrow B = (v_1, \dots, v_n)$ è la base cercata.

$$K = \mathbb{R}$$

Voglio dim. che f ha almeno un autovalore.
 Passo all'ambiente complesso.

Fisso una base ortonormale qualunque di V : B

e considero $A = M_B(f)$: matrice simmetrica reale,
 in particolare è hermitiana

$P_f(x) = P_A(x)$ ha coeff. reali, ha almeno una
 radice in \mathbb{C} ; sia λ una tale radice.

$$\lambda \text{ è un autovalore di } L_{\mathbb{C}}(A): \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$$

$$\begin{pmatrix} z_1 \\ \vdots \\ z_n \end{pmatrix} \rightarrow A \begin{pmatrix} z_1 \\ \vdots \\ z_n \end{pmatrix}$$

che è un endom. autoaffinito. ^{perché A è hermitiana} Per la prop.
 precedente allora $\lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow f$ ha

almeno un autovalore reale.

A questo punto la dim. continua e si
 conclude come nel caso $K = \mathbb{C}$. ■

Corollario. A matrice reale simmetrica (o
 complesso hermitiana). Allora \exists una
 matrice ortogonale reale (o unitaria

complese) tale che la seq. matrice sia diagonale a
valori reali: (29)

$$SAS = {}^tSAS \quad \text{caso reale}$$

$$\bar{S}AS = {}^t\bar{S}AS \quad \text{caso complesso}$$

Dim. Considero $L(A): K^n \rightarrow K^n$ ($K = \mathbb{R} \text{ o } \mathbb{C}$)

Per il teor. spettrale $\exists B$ base ortonormale
di autovettori di $L(A)$, e quindi:

$M_B(L(A))$ è diagonale e si ha

$$M_B(L(A)) = \bar{S}^{-1}AS = \bar{S}^{-1}M_B(L(A))S,$$

$$\text{dove } S = M_B^B(\text{id}_{K^n})$$

Essendo B, \bar{B} basi ortonormali, S è
matrice ortog., risp unitaria.

Inoltre sulla diagonale ci sono tutti
gli autovalori di $L(A)$, che sono tutti
reali.

Corollario 2 $f: V \rightarrow V$ endom.

autoaffine. Allora $V = \text{Aut}(f) \oplus \dots \oplus \text{Aut}(f)$

somma diretta ortogonale degli autospazi
di f .

Corollario 3 A matrice simmetrica reale.

Allora $P_A(x)$ ha tutte le sue radici in \mathbb{R} .

Come operare in pratica? Dato f , si costruisce $P_f(x)$, lo si fattorizza in fattori lineari:

$$P_f(x) = (x - \lambda_1)^{r_1} \cdots (x - \lambda_k)^{r_k}, \text{ con } \lambda_1, \dots, \lambda_k \in \mathbb{R}$$

e $r_i = m_a(\lambda_i) = m_g(\lambda_i) \quad \forall i$, perché sappiamo già che f è diagonalizzabile. Poi:

- \forall autovalore λ_i si determina $\text{Aut}(\lambda_i)$ risolvendo un sistema lineare omogeneo: si trova una sua base;
- si ortormalizza la base (per es. con Gram-Schmidt);
- si uniscono le k basi trovate.

Esempio

$$A = \frac{1}{15} \begin{pmatrix} 10 & 5 & 10 \\ 5 & -14 & 2 \\ 10 & 2 & -11 \end{pmatrix} \text{ simmetrica reale}$$

$$P_A(x) = \begin{vmatrix} \frac{10}{15} - x & \frac{5}{15} & \frac{10}{15} \\ \frac{5}{15} & \frac{-14}{15} - x & \frac{2}{15} \\ \frac{10}{15} & \frac{2}{15} & \frac{-11}{15} - x \end{vmatrix} =$$

$$= \frac{1}{(15)^3} \begin{vmatrix} 10-15x & 5 & 10 \\ 5 & -14-15x & 2 \\ 10 & 2 & -11-15x \end{vmatrix} =$$

$$= \frac{1}{(15)^3} \left[-15^3 x^3 - (15)^2 15x - \overbrace{(15 \cdot 4 - 110 - 140)}^{-96} 15x + 1540 + 100 + 100 + 100(14+15x) + 4(15x-10) + 25(11+15x) \right] =$$

$$= \frac{1}{(15)^3} \left[-15^3 x^3 - 15^3 x^2 + (96 + 100 + 4 + 25) \cdot 15x + 1540 + 200 + 1400 + 40 + 275 \right] =$$

$$= \frac{1}{(15)^3} \left[-15^3 x^3 - 15^3 x^2 + \underbrace{225}_{15^2} \cdot 15x + \frac{3375}{15^3} \right] =$$

$$= -x^3 - x^2 + x + 1 = -x^2(x+1) + x+1 = -(x+1)(x^2-1) =$$

$$= -(x+1)^2(x-1) \Rightarrow \lambda_1 = 1, \kappa_1 = 1; \lambda_2 = -1, \kappa_2 = 2.$$

$$\text{Aut}(1): \begin{pmatrix} -5 & 5 & 10 \\ 5 & -29 & 2 \\ 10 & 2 & -26 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = 0$$

$$\begin{pmatrix} -5 & 5 & 10 \\ 5 & -29 & 2 \\ 10 & 2 & -26 \\ 5 & 1 & -13 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -5 & 5 & 10 \\ 0 & -24 & 12 \\ 0 & 6 & -3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$2x_2 = x_3, \quad x_1 = x_2 + 2x_3 = \frac{x_3}{2} + 2x_3 = \frac{5}{2}x_3$$

$$(x_1, x_2, x_3) = \left(\frac{5}{2}x_3, \frac{x_3}{2}, x_3 \right) = x_3 \left(\frac{5}{2}, \frac{1}{2}, 1 \right)$$

$$\text{Aut}(1) = \left\langle \left(5, \overset{\mu_1}{1}, 2 \right) \right\rangle$$

$$v_1 = \frac{(5, 1, 2)}{\sqrt{25+1+4}} = \frac{(5, 1, 2)}{\sqrt{30}}$$

$$\text{Aut}(-1) \begin{pmatrix} 25 & 5 & 10 \\ 5 & 1 & 2 \\ 10 & 2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = 0$$

$$5x_1 + x_2 + 2x_3 = 0$$

$$x_1 = -\frac{1}{5}x_2 - \frac{2}{5}x_3 \quad \left(\begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{matrix} \right) = \left(-\frac{1}{5}x_2 - \frac{2}{5}x_3, x_2, x_3 \right) =$$

$$= x_2 \left(-\frac{1}{5}, 1, 0 \right) + x_3 \left(-\frac{2}{5}, 0, 1 \right)$$

$$\text{Aut}(-1) = \left\langle \left(-1, \overset{\mu_2}{5}, 0 \right), \left(-2, \overset{\mu_3}{0}, 5 \right) \right\rangle$$

base non orthonormale

1) Orthonormaliser Aut(-1) von Gram-Schmidt.

$$v_2 = \frac{\mu_2}{\|\mu_2\|} = \frac{(-1, 5, 0)}{\sqrt{26}}$$

$$\tilde{\mu}_3 = \langle v_2, \mu_3 \rangle v_2 = \left\langle \frac{(-1, 5, 0)}{\sqrt{26}}, (-2, 0, 5) \right\rangle v_2 =$$

$$= \frac{2}{\sqrt{26}} \left(\frac{-1}{\sqrt{26}}, \frac{5}{\sqrt{26}}, 0 \right) = \left(-\frac{1}{13}, \frac{5}{13}, 0 \right)$$

$$\mu_3 - \tilde{\mu}_3 = (-2, 0, 5) - \left(-\frac{1}{13}, \frac{5}{13}, 0 \right) = \left(-\frac{25}{13}, -\frac{5}{13}, 5 \right)$$

$$v_3 = \frac{u_3 - \tilde{u}_3}{\|u_3 - \tilde{u}_3\|}$$

$$\|u_3 - \tilde{u}_3\| = \sqrt{\frac{25^2}{13^2} + \frac{5^2}{13^2} + 5^2} = \frac{5}{13} \sqrt{25 + 1 + 169} =$$

$$= \frac{5}{13} \sqrt{195}$$

$$v_3 = \frac{13}{5 \sqrt{195}} \left(-\frac{25}{13}, -\frac{5}{13}, 5 \right) =$$

$$= \frac{1}{\sqrt{195}} (-5, -1, 13)$$

Metodo alternativo

2) Cerco un vettore (x_1, x_2, x_3) ortog. sia a u_1 sia a u_2 :

$$\begin{cases} 5x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 \\ -x_1 + 5x_2 = 0 \end{cases} \quad \begin{pmatrix} 5 & 1 & 2 \\ -1 & 5 & 0 \end{pmatrix}$$

una soluzione è $(-10, -2, 26) = 2(-5, -1, 13)$.

Poi normalizzo $\frac{(-5, -1, 13)}{\sqrt{25+1+169}} = \frac{(-5, -1, 13)}{\sqrt{195}}$.

La matrice S è la seguente:

$$S = \begin{pmatrix} \frac{5}{\sqrt{30}} & \frac{-1}{\sqrt{26}} & \frac{-5}{\sqrt{195}} \\ \frac{1}{\sqrt{30}} & \frac{5}{\sqrt{26}} & \frac{-1}{\sqrt{195}} \\ \frac{2}{\sqrt{30}} & 0 & \frac{13}{\sqrt{195}} \end{pmatrix}$$

ortogonale, con
colonne le coordinate
di v_1, v_2, v_3 .

Quello che abbiamo fatto nel secondo caso è il prodotto esterno o ^{o wedge} rettoriale di 2 vettori di \mathbb{R}^3 ;

è un'applicazione $x: \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$
 $(x, y) \longrightarrow x \times y$ opp.
 $x \wedge y$

def. da $x \times y = \begin{pmatrix} |x_2 & x_3| \\ |y_2 & y_3| \end{pmatrix}, - \begin{pmatrix} |x_1 & x_3| \\ |y_1 & y_3| \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} |x_1 & x_2| \\ |y_1 & y_2| \end{pmatrix}$

che si usa scrivere $\begin{vmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix}$, dove $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$

base canonica (sviluppo di Laplace secondo la I riga).

Proprietà Il prodotto esterno di 2 vettori in \mathbb{R}^3 è:

- 1) bilineare
- 2) antisimmetrico
- 3) $x \times y = 0 \iff x, y$ sono lin. dipendenti.
- 4) $x \times y$ è ortogonale sia a x sia a y , e dunque al piano generato da x e y .

Dim. 1) 2) 3) seguono dal fatto che le coordinate di $x \times y$ sono i minori 2×2 della matrice $\begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{pmatrix}$.

La 4) segue dallo sviluppo dei determinanti nulli $\begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix}$ e $\begin{vmatrix} y_1 & y_2 & y_3 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix}$.

On. che si ha anche:

$$\langle x \times y, z \rangle = \begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{vmatrix} \text{ ed } \vec{e} \text{ nullo}$$

se e solo se x, y, z sono lin. dipendenti. È
detto prodotto misto di x, y, z e denotato (x, y, z) .

Calcoliamo la norma di $x \times y$:

$$\begin{aligned} \|x \times y\|^2 &= \overset{\text{cos}^2 \theta}{\|x\|^2 \|y\|^2} - \langle x, y \rangle^2 = \\ &= \|x\|^2 \|y\|^2 - \|x\|^2 \|y\|^2 \cos^2 \theta = \\ &= \|x\|^2 \|y\|^2 (1 - \cos^2 \theta) = \\ &= \|x\|^2 \|y\|^2 \sin^2 \theta. \end{aligned}$$

θ angolo
di x e y

Perciò $\|x \times y\| = \|x\| \|y\| \sin \theta$ perché θ è
angolo.

coincide con l'area del parallelogramma di
lati i vettori x e y .