

Dato $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO \rightarrow AUTOVETTORI RELATIVI AD AUTOVALORI DIVERSI SONO ORTOGONALI.

Dimostrazione:

$$v_1 \rightarrow T(v_1) = \lambda_1 v_1 \quad v_1 \neq 0$$

$$v_2 \rightarrow T(v_2) = \lambda_2 v_2 \quad v_2 \neq 0$$

$\lambda_1 \neq \lambda_2$

$$T(v_1) \cdot v_2 = v_1 \cdot T(v_2)$$

$$(\lambda_1 v_1) \cdot v_2 = v_1 \cdot (\lambda_2 v_2)$$

$$\lambda_1 (v_1 \cdot v_2) = \lambda_2 (v_1 \cdot v_2)$$

$$(\lambda_1 - \lambda_2) (v_1 \cdot v_2) = 0 \Rightarrow v_1 \cdot v_2 = 0$$

c.v.d.

DATO $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO \rightarrow SE $U \subset \mathbb{R}^n$ È INVARIANTE PER T ALLORA U^\perp È SOTTOSPAZIO INVARIANTE PER T .

Dimostrazione:

$$v \in U \quad w \in U^\perp \quad T(v) \in U$$

TESI: $T(w) \in U^\perp \quad \forall w \in U^\perp$

$$\underbrace{T(v) \cdot w}_{=0} = v \cdot T(w) \Rightarrow v \cdot T(w) = 0 \Rightarrow T(w) \in U^\perp$$

c.v.d.

TEOREMA DI STRUTTURA PER GLI OPERATORI SIMMETRICI:

DATO $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO $\Rightarrow \exists B_{\perp n}$ BASE DI \mathbb{R}^n TALE CHE $[T]_{B_{\perp n}} = D$

DI MOSTRAZIONE: PER INDUZIONE SU n

1) VERIFICA PER $n=1$: $T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ $\Rightarrow [T]_e \Rightarrow (\alpha)$
 $x \mapsto \alpha x$

2) SUPPONIAMO VERO IL TEOREMA FINO ALLA DIMENSIONE $n=k$ E LO DIMOSTRIAMO PER $n=k+1$:

ABBIAMO DIMOSTRATO CHE MATRICI SIMMETRICHE REALI HANNO SOLO AUTOVALORI REALI $\Rightarrow \exists$ ALMENO UN AUTOVALORE REALE λ PER T E QUINDI SIA $v \neq 0$ AUTOVETTORE RELATIVO A λ CIOE $T(v) = \lambda v \Rightarrow$ CONSIDERO $\langle\langle v \rangle\rangle \subset \mathbb{R}^{k+1}$ SOTTOSPAZIO INVARIANTE PER T , 1-DIMENSIONALE. \Rightarrow PER QUANTO DIMOSTRATO $\langle\langle v \rangle\rangle^\perp$ E INVARIANTE PER T , CIOE $T|_{\langle\langle v \rangle\rangle^\perp} : \langle\langle v \rangle\rangle^\perp \rightarrow \langle\langle v \rangle\rangle^\perp$

E $T|_{\langle\langle v \rangle\rangle^\perp} = T$ SU SOTTOSPAZIO CONSIDERATO $\langle\langle v \rangle\rangle^\perp$ E QUINDI E

SIMMETRICO SU UNO SPAZIO k -DIMENSIONALE. $\Rightarrow \exists B'_{\perp n}$ DI $\langle\langle v \rangle\rangle^\perp$

TALE CHE $[T|_{\langle\langle v \rangle\rangle^\perp}]_{B'_{\perp n}} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_k \end{pmatrix} \Rightarrow$ SO CHE $\langle\langle v \rangle\rangle \oplus \langle\langle v \rangle\rangle^\perp = \mathbb{R}^{k+1}$

QUINDI $\left\{ \frac{v}{\|v\|} \right\} \cup B'_{\perp n} =$ BASE DI $\mathbb{R}^{k+1} = B_{\perp n}$

$B_{\perp n}$ E ORTONORMALE PERCHE I VETTORI SONO NORMALIZZATI E $\frac{v}{\|v\|}$ E ORTOGONALE AGLI ALTRI POICHE STA IN $(\langle\langle v \rangle\rangle^\perp)^\perp$ ALLORA:

$$[T]_{B_{\perp n}} = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \lambda_k \end{pmatrix}$$

c.v.d.

PROPOSIZIONE (COROLLARIO DEL TEOREMA): OGNI MATRICE SIMMETRICA REALE

(3)

È ORTOGONALMENTE DIAGONALIZZABILE (TEOREMA SPETTRALE).

VICEVERSA OGNI MATRICE REALE ORTOGONALMENTE DIAGONALIZZABILE È SIMMETRICA.

DI MOSTRO:

SIA A LA MATRICE $\Rightarrow \exists S$ ORTOGONALE TALE CHE $D = S^{-1}AS = S^TAS$

$\Rightarrow SD = SS^{-1}AS \Rightarrow SDS^{-1} = SS^{-1}ASS^{-1} (SS^{-1} = I) \Rightarrow A = SDS^{-1}$

$A = SDS^T \quad A^T = (SDS^T)^T = (S^T)^T D^T S^T = SDS^T = A \Rightarrow A^T = A$ c.v.d.

SIA $A \in M_{n \times n}(\mathbb{R})$ SIMMETRICA $\Rightarrow \exists T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO t.c. $[T]_{B_{L_n}} = A$

$\Downarrow \exists Q: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ FORMA QUADRATICA t.c. $[Q]_{B_{L_n}} = A$

SAPPIAMO CHE $\exists \tilde{B}_{L_n}$ t.c. $\exists S$ INVERTIBILE ORTOGONALE E D DIAGONALE

t.c. $D = S^{-1}AS$ E CHE $\exists \hat{B}_{L_n}$ E UNA MATRICE \hat{D} t.c. $\hat{D} = S^TAS$

\Rightarrow ESSENDO S ORTOGONALE $\Rightarrow D = S^TAS$ E DONQUE $D = \hat{D}$ È LA

MATRICE CHE CI DÀ LA FORMA CANONICA DELLA FORMA QUADRATICA

IL LEGAME TRA L'OPERATORE T E LA FORMA QUADRATICA Q

ASSOCIATE ALLA STESSA MATRICE È IL SEGUENTE: $Q(v) = T(v) \cdot v$

INFATTI SE $[v]_{B_{L_n}} = X$ E $[T(v)]_{B_{L_n}} = [T]_{B_{L_n}} [v]_{B_{L_n}} = AX \Rightarrow$

$T(v) \cdot v = (AX)^T \cdot I \cdot X = X^T A^T \cdot I \cdot X = X^T A X = Q(v)$

DIAGONALIZZO A MEDIANTE S ORTOGONALE $\Rightarrow [v]_{\hat{B}_{L_n}} = SX$

$[T(v)]_{\hat{B}_{L_n}} = [T]_{\hat{B}_{L_n}} [v]_{\hat{B}_{L_n}} = DSX \Rightarrow \cancel{DSX^T \cdot I \cdot X} = \cancel{X^T S^T D I X} = \cancel{X^T S^T D X}$

$(DSX)^T \cdot I \cdot SX = X^T S^T D^T \cdot I \cdot SX = X^T S^T D S X \Rightarrow A \sim D \Rightarrow D \text{ \u00c8 LA}$
 MATRICE DIAGONALE CHE DEFINISCE LA
 FORMA CANONICA DELLA FORMA QUADRATICA

INTERPRETAZIONE GEOMETRICA DEGLI OPERATORI SIMMETRICI IN \mathbb{R}^n

1) $n=1 \quad T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $x \mapsto \alpha x$



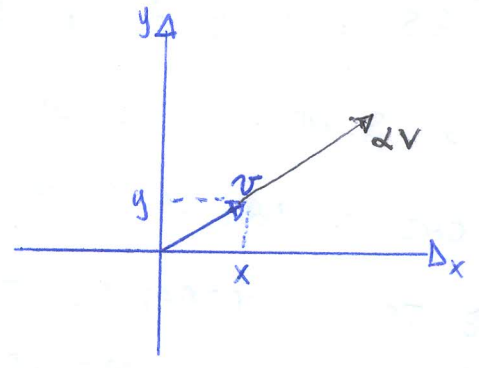
OMOTETIA DI RAPPORTO α

- SE $\alpha > 1 \Rightarrow T$ \u00c8 UNA DILATAZIONE
- SE $0 < \alpha < 1 \Rightarrow T$ \u00c8 UNA CONTRAZIONE
- SE $\alpha < 0 \Rightarrow$ " SIMMETRIE RISPETTO ALL'ORIGINE ~~CONTRAZIONE~~
 E LORO COMPOSIZIONI CON DILATAZIONI
 O CONTRAZIONI.

2) $n=2 \quad T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \Rightarrow \exists B_{\perp n}$ t.c. $[T]_{B_{\perp n}} \Rightarrow \begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \alpha \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$
 $\hookrightarrow \begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}$

$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

OMOTETIA DI RAPPORTO α NEL PIANO



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

$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x \\ y \end{pmatrix}$ OMOTETIA DI RAPPORTO α LUNGO L'ASSE X

$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ \beta y \end{pmatrix}$ OMOTETIA DI RAPPORTO β LUNGO L'ASSE y

QUINDI $\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}$ COMPOSIZIONI DI OMOTETIE LUNGO GLI ASSI COORDINATI

STESSI RISULTATI PER $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO

Definizione: SI DICE QUADRICA IN \mathbb{R}^n IL LUOGO DEI PUNTI LE CUI

COORDINATE SODDISFANO UN'EQUAZIONE DI SECONDO GRADO:

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j + \sum_{k=1}^n b_k x_k + c = 0 \quad \text{DOVE } \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = X \text{ È VETTORE GENERICO DI } \mathbb{R}^n$$

VETTORE DELLE COORDINATE DI \mathbb{R}^n

E $a_{ij}, b_k, c \in \mathbb{R} \quad \forall i, j, k = 1, \dots, n$

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j = X^T A X \Rightarrow (a_{ij}) = A \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

$$\sum_{k=1}^n b_k x_k = B^T X = (b_1, \dots, b_n) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

QUINDI POSSIAMO SCRIVERE L'EQUAZIONE MATRICIALMENTE:

$$X^T A X + B^T X + c = 0$$

QUADRICA IN \mathbb{R} : $a x^2 + b x + c = 0$ (2 PUNTI REALI \checkmark 2 PUNTI COMPLESSI)

QUADRICA IN \mathbb{R}^2 : $a_{11} x^2 + a_{12} x y + a_{22} y^2 + b_1 x + b_2 y + c = 0$ CURVE NEL PIANO
DETE CONICHE

QUADRICA IN \mathbb{R}^3 : $a_{11} x_1^2 + a_{12} x_1 x_2 + a_{13} x_1 x_3 + a_{22} x_2^2 + a_{23} x_2 x_3 + a_{33} x_3^2 + b_1 x_1 + b_2 x_2 + b_3 x_3 + c = 0$