

# APPLICAZIONI LINEARI CHE VIVONO NEGLI SPAZI EUCLIDEI

20/05/20

①

## OPERATORI

Dato un operatore  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , euclideo, si definisce OPERATORE AGGIUNTO di  $T$ , l'operatore  $T^*: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  tale che

$$T(u) \cdot v = u \cdot T^*(v) \quad \forall u, v \in \mathbb{R}^n$$

→ OPERATORI PARTICOLARI:

1) SIMMETRICO: l'operatore (~~invertibile~~)  $T$  tale che  $T^* = T$

2) ISOMETRICO: " INVERTIBILE  $T$  tale che  $T^* = T^{-1}$

(SE  $T^* = T$  L'OPERATORE È DETTO autoaggiunto)

↳ NON CAMBIA LA METRICA

→ operatore ISOMETRICO

UN OPERATORE  $T$  È DETTO ISOMETRICO

definizione: se è invertibile e  $T(u) \cdot v = T^{-1}(v) \cdot u \quad \forall u, v \in \mathbb{R}^n$

Proposizione: l'operatore isometrico  $T$  mantiene<sup>a)</sup> la distanza tra punti dello spazio  $\mathbb{R}^n$ ,<sup>b)</sup> la lunghezza dei vettori,<sup>c)</sup> la misura dell'angolo ~~tra~~ fra i vettori.

Dimostrazione:

$$b) \quad \|T(u)\|^2 = T(u) \cdot T(u) = u \cdot T^{-1}(T(u)) = u \cdot u$$

$$\|T(u)\|^2 = \|u\|^2$$

Inoltre:  $T(u) \cdot T(v) = u \cdot v$ : INFATTI:  $T(u) \cdot T(v) = u \cdot T^{-1}(T(v)) = u \cdot v$   
 $\forall u, v \in \mathbb{R}^n$

→ Dati i punti  $P$  e  $Q$  di  $\mathbb{R}^n \Rightarrow$  <sup>a)</sup>  $d(T(P), T(Q)) = \sqrt{T(v_Q - v_P) \cdot T(v_Q - v_P)}$   
 $= \sqrt{(v_Q - v_P) \cdot (v_Q - v_P)} = d(P, Q)$

Posto che se  $\alpha$  è l'angolo tra i vettori  $v$  e  $u$

②

$$\Rightarrow \cos \alpha = \frac{u \cdot v}{\|u\| \cdot \|v\|} \quad \text{che è posto}$$

Posto  $\beta$  l'angolo tra i trasformati  $T(u)$  e  $T(v)$

$$\Rightarrow \cos \beta = \frac{T(u) \cdot T(v)}{\|T(u)\| \cdot \|T(v)\|} = \frac{u \cdot v}{\|u\| \cdot \|v\|} = \cos \alpha$$

Proposizione:

1) Se  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  è operatore isometrico

$\Rightarrow T^{-1}$  è un operatore isometrico

2) Se  $U \subset \mathbb{R}^n$  è un sottospazio invariante per  $T$

$\Rightarrow U$  è sottosp. invariante per  $T^{-1}$

DIMOSTRAZIONE: DA FARE PER ESERCIZIO

Proposizione: Se  $U$  è sottospazio invariante per  $T \Rightarrow U^\perp$  è invariante per  $T$

Dimostrazione:  $T(U) \subseteq U \Rightarrow T(U^\perp) \subseteq U^\perp$  per  $T$

sia  $u \in U$  e  $w \in U^\perp \Rightarrow u \cdot w = 0$  TESI

$\Rightarrow$  devo dim. che  $\forall w \in U^\perp \Rightarrow T(w) \in U^\perp$

$\Rightarrow T(w) \cdot u = w \cdot T^{-1}(u) = 0 \quad \forall w \in U^\perp$

$\parallel$   
 $0 \Rightarrow T(w) \in U^\perp$  c.v.d

Quali sono gli autovalori di  $T$  isometrico?

Sia  $\lambda$  autovalore di  $T \Rightarrow \exists$  autovettori  $v$  di  $\mathbb{R}^n \mid T(v) = \lambda v$

e  $v \neq 0 \Rightarrow T(v) \cdot T(v) = \lambda^2 v \cdot v$

$\parallel$   
 $v \cdot T^{-1}(T(v)) = v \cdot v$

$$\Rightarrow \frac{\lambda^2 \cdot v \cdot v}{v \cdot v} = v \cdot v \quad \forall v \in U^\perp$$

$\forall v$  autovettore relativo a  $\lambda$

$$\lambda^2 = 1 \Rightarrow \lambda = \pm 1 \quad \Leftarrow$$

Proposizione: Sia  $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  isometrico

$\Rightarrow$  ~~autovettori~~ <sup>autovettori</sup> relativi ~~di~~ ed autovalori diversi sono

ORTOGONALI  
DIMOSTRAZIONE: (DA FARE PER ESERCIZIO)

Diamo una base ortonormale di  $\mathbb{R}^n$ ,  $\beta_{\mathbb{I}_n}$  (fissata nel dominio e nel codominio di  $T$ )  
 $\rightarrow$  come è fatta la matrice  $A \in M_{n \times n}$

associata a  $T$  nelle base  $\beta_{\mathbb{I}_n}$  cioè ~~che~~  $A = [T]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}$  ?

$\rightarrow$  considero  $v, w \in \mathbb{R}^n \Rightarrow [v]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  e  $[w]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow [T(v)]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} = A \cdot [v]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} \text{ e } [T(w)]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} = A \cdot [w]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow T(v) \cdot T(w) &= [T(v)]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}^T \cdot [T(w)]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} = [T(v)]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}^T \cdot I \cdot [T(w)]_{\beta_{\mathbb{I}_n}} \\ &\stackrel{L}{\Rightarrow} \boxed{B = I} \\ &= (A[v]_{\beta_{\mathbb{I}_n}})^T \cdot (A[w]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}) = \underbrace{[v]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}^T \cdot A^T \cdot A \cdot [w]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}}_{=} \end{aligned}$$

$$\text{Ma } T(v) \cdot T(w) = v \cdot w = \underbrace{[v]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}^T \cdot I \cdot [w]_{\beta_{\mathbb{I}_n}}}_{=}$$

$$\Rightarrow \boxed{A^T \cdot A = I} \Rightarrow \underline{\underline{A \text{ \u00e9 ortogonale}}}$$

$\Rightarrow$  la matrice associata ad un operatore isometrico in una base ortonormale \u00e9 ORTOGONALE

(ricordando che i vettori riga/colonna di  $A$  sono ortonormali)

$\rightarrow$  Se  $A$  \u00e9 ortogonale  $\Rightarrow \det A = \pm 1$ ; infatti  $A^T \cdot A = I$

$$\begin{aligned} |A^T \cdot A| &= |I| = |A^T| \cdot |A| = \\ &= \underline{\underline{|A|^2 = 1}} \end{aligned}$$

Le radici caratteristiche reali di  $A$  ortop. sono  $\pm 1$



Quali sono i possibili operatori isometrici su  $\mathbb{R}$ !

(4)

$\mathbb{R} \xrightarrow{n=1} \mathbb{R}$  essendo  $T$  lineare  $T(x) = \alpha x$

$\Rightarrow \alpha$  è un autovalore  $\Rightarrow \alpha = 1$  oppure  $\alpha = -1$

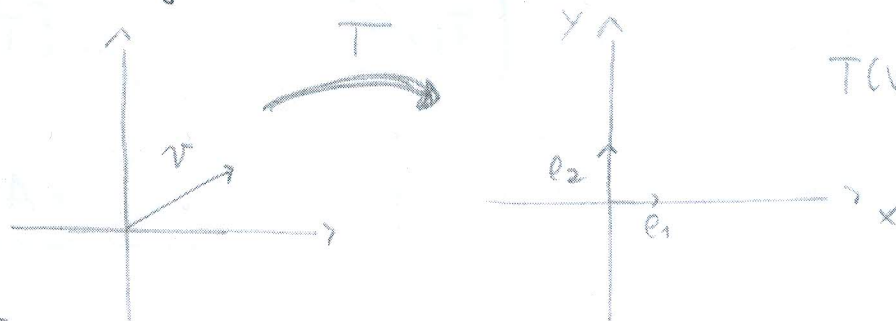
1)  $T(x) = x$  identità

2)  $T(x) = -x$  simmetria rispetto all'origine

} LE UNICHE  
APP. LINEARI  
OPERATORI  
ISOMETRICI  
in  $\mathbb{R}$

Quali sono i possibili operatori isometrici su  $\mathbb{R}^2$ ?

$T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  scelgo una base  $\rightarrow$  canonica



matrice associata a  $T$ :

$$[T]_e = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \text{ ortogonale}$$

Classificare tali matrici supponendole ortogonali : ESERCIZIO