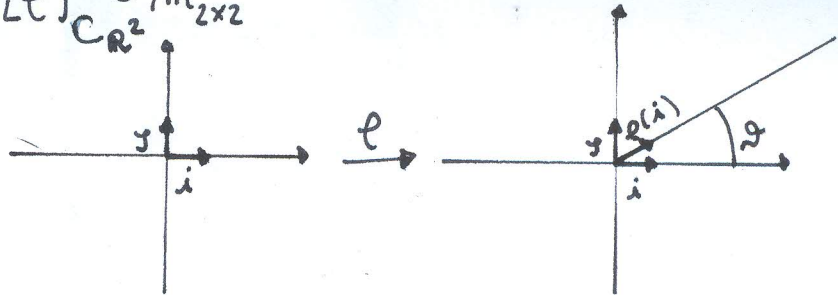


$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ f è una rotazione di angolo ϑ , con $0 < \vartheta < \pi$,
in verso antiorario: dare la $[f]_{\mathbb{C}\mathbb{R}^2}$

la matrice associata $[f]_{\mathbb{C}\mathbb{R}^2} \in M_{2 \times 2}$

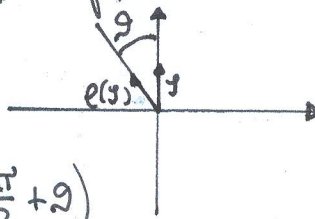
$$B_{\mathbb{R}^2} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$



Cerco la combinazione lineare di i e j che mi dia $f(i)$:

$$f(i) = i \cos \vartheta + j \sin \vartheta \Rightarrow \text{la prima colonna di } [f]_{\mathbb{C}\mathbb{R}^2} \text{ è } \begin{pmatrix} \cos \vartheta \\ \sin \vartheta \end{pmatrix}$$

$$f(j) = -i \sin \vartheta + j \cos \vartheta$$



$$= i \cos\left(\frac{\pi}{2} + \vartheta\right) + j \sin\left(\frac{\pi}{2} + \vartheta\right)$$

$$\Rightarrow \text{la seconda colonna è } \begin{pmatrix} -\sin \vartheta \\ \cos \vartheta \end{pmatrix}. [f]_{\mathbb{C}\mathbb{R}^2} = \begin{pmatrix} \cos \vartheta & -\sin \vartheta \\ \sin \vartheta & \cos \vartheta \end{pmatrix}$$

Non esistono sottospazi invarianti (non banali).

Definizione: Data $L: V \rightarrow V$ lineare, uno scalare $\lambda \in K$
(K è il campo su cui è definito V) è detto autovalore di L se
esiste $v \neq 0$ tale che $L(v) = \lambda v$. Tale vettore v è detto autovettore
relativo all'autovalore λ .

Osservazione: Dato λ autovalore, esistono infiniti autovettori ad esso
relativi. Infatti considero un vettore $w = m \cdot v$, con $m \in K$ (w multiplo di v).
 $L(w) = L(mv) = m L(v) = m(\lambda v) = \lambda(mv) = \lambda w$
× la linearità × p. commutativa

Abbiamo dimostrato che tutti i multipli di un autovettore relativo ad
un autovalore λ sono autovettori relativi allo stesso autovalore.

Esercizio: $E_\lambda = \{v \in V \text{ tali che } L(v) = \lambda v\} \cup \{0\}$ è un sottospazio vettoriale di V .

Da dimostrare: 1) Dati $v_1, v_2 \in E_\lambda \Rightarrow v_1 + v_2 \in E_\lambda$

(cioè dimostro che E_λ è chiuso rispetto alla somma)

2) Dato $v \in E_\lambda \Rightarrow kv \in E_\lambda$ (E_λ è chiuso rispetto al prodotto per uno scalare)

1) ipotesi: $L(v_1) = \lambda v_1$ e $L(v_2) = \lambda v_2$ tesi: $L(v_1 + v_2) = \lambda(v_1 + v_2)$

$$L(v_1 + v_2) = L(v_1) + L(v_2) = \lambda v_1 + \lambda v_2 = \lambda(v_1 + v_2) \quad \text{CVD}$$

2) $L(kv) = \lambda(kv)$ tesi

$$L(kv) = kL(v) = k(\lambda v) = \lambda(kv) \quad \text{CVD}$$

3) $0 \in E_\lambda$ per costruzione $\Rightarrow E_\lambda$ è un sottospazio vettoriale.

- E_λ è detto autospatio relativo all'autovalore λ . Per come è costruito, è chiaro che E_λ è un sottospazio invariante per L .
È vero anche il contrario? Viceversa, \exists sottospazi invarianti che non sono autospatii, quindi no.

ESEMPIO $L: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto (x, 0)$$

Abbiamo trovato due sottospazi invarianti non banali: $y=0$ e $x=0$

Sono autospatii? E se sì, a quali autovalori sono relativi?

Considero $y=0$. I vettori di tale retta hanno coordinate $(x, 0)$

$$\Rightarrow \text{prendo } v = \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} \text{ e cerco } L(v) = L\left(\begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} = v$$

$\Rightarrow y=0$ è un autospatio relativo all'autovalore 1

$$\text{Considero } x=0. \text{ Se } v \in \text{retta } x=0 \Rightarrow v = \begin{pmatrix} 0 \\ y \end{pmatrix} \Rightarrow L(v) = L\left(\begin{pmatrix} 0 \\ y \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow x=0$ è un autospatio relativo a $\lambda=0$ c.v.d.

OSSERV.

L'autospatio relativo all'autovalore 0 è il nucleo dell'applicazione, e viceversa il nucleo, se esiste ed è $\neq 0$, è sempre l'autospatio relativo a $\lambda=0$. Ovvero $\ker L = E_0$.

- Se ho un autovettore, può essere riferito a due autovalori diversi? Cioè è possibile trovare λ e $\mu \in K$ con $\lambda \neq \mu$ tali che dato $v \in V$, $L(v) = \lambda \cdot v$ e $L(v) = \mu \cdot v$? Poiché $L(v) = L(v) \Rightarrow \lambda v = \mu v \Rightarrow \lambda v - \mu v = 0$

$$\Rightarrow (\lambda - \mu)v = 0 \quad v \text{ non è nullo poiché è un autovettore.}$$

$$\Rightarrow \lambda - \mu = 0 \Rightarrow \lambda = \mu \text{ Dunque la risposta è no!}$$

- Proposizione: Autovettori relativi ad autovalori distinti sono linearmente indipendenti.

Dimostrazione per induzione sul numero di autovettori:

1) verifica nel caso del numero naturale più basso possibile: $n=1$

Ho un solo autovettore: ovvio.

2) Si suppone verificata la proposizione fino a $n-1$ e la dimostriamo per n vettori.

Siano v_1, \dots, v_n autovettori relativi agli autovalori $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ con $\lambda_i \neq \lambda_j \forall i \neq j$.

Devo dimostrare che data $\sum_{j=1}^n \alpha_j v_j = 0 \Rightarrow \alpha_j = 0 \forall j$.

So che $L(v_j) = \lambda_j v_j \forall j=1, \dots, n$ con L applicazione lineare.

$$\text{Considero } L\left(\sum_{j=1}^n \alpha_j v_j\right) = L(0) = 0 \Rightarrow \text{per la linearità di } L, L\left(\sum_{j=1}^n \alpha_j v_j\right) = \sum_{j=1}^n \alpha_j L(v_j) =$$

Moltiplico entrambi i membri per $\lambda_n \neq 0$

$$\Rightarrow \lambda_n \cdot \sum_{j=1}^n \alpha_j v_j = \lambda_n \cdot 0 = 0 \Rightarrow \sum_{j=1}^n \lambda_n \alpha_j v_j = 0$$

$$\Rightarrow \text{pongo a sistema: } \begin{cases} \alpha_1 \lambda_1 v_1 + \alpha_2 \lambda_2 v_2 + \dots + \alpha_n \lambda_n v_n = 0 \\ \alpha_1 \lambda_n v_1 + \alpha_2 \lambda_n v_2 + \dots + \alpha_n \lambda_n v_n = 0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{Sottraggo membro 2} \\ \text{membro 1e prima} \\ \text{equazione della seconda} \end{array}$$

Raccolgo $\alpha_1 v_1, \alpha_2 v_2$ etc. Ottengo: $\alpha_1 v_1 (\lambda_1 - \lambda_n) + \alpha_2 v_2 (\lambda_2 - \lambda_n) + \dots + \alpha_{n-1} v_{n-1} (\lambda_{n-1} - \lambda_n) = 0$

Per ipotesi (fino a $n-1$ la proposizione era dimostrata) v_1, \dots, v_{n-1} sono linearmente indipendenti. $\Rightarrow \alpha_j (\lambda_j - \lambda_n) = 0 \forall j=1, \dots, n-1$ ma $\lambda_j - \lambda_n \neq 0 \forall j$

$$\Rightarrow \alpha_j = 0 \forall j=1, \dots, n-1 \Rightarrow \sum_{j=1}^n \alpha_j v_j = 0 \text{ si riduce a } \alpha_n v_n = 0 \text{ (poiché tutti gli } \alpha_j \forall j=1, \dots, n-1 \text{ sono nulli) ma } v_n \neq 0 \Rightarrow \alpha_n = 0 \Rightarrow \alpha_j = 0 \forall j=1, \dots, n. \text{ C.V.D.}$$