

OPERATORI SIMMETRICI

DEF: UN OPERATORE $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ È DETTO SIMMETRICO SE IL SUO OPERATORE AGGIUNTO T^* È T , CIOÈ SE $\forall u, v \in \mathbb{R}^n \quad T(u) \cdot v = u \cdot T(v)$

FISSIAMO UNA BASE ORTONORMALE $B_{\perp n}$ IN $\mathbb{R}^n \Rightarrow$ PONGO $A = [T]_{B_{\perp n}}$ DATI $u, v \in \mathbb{R}^n$

SIANO $[u]_{B_{\perp n}} = X, [v]_{B_{\perp n}} = Y$

$$[T(u)]_{B_{\perp n}} = [T]_{B_{\perp n}} [u]_{B_{\perp n}} = AX \quad \bar{e}$$

$$[T(v)]_{B_{\perp n}} = [T]_{B_{\perp n}} [v]_{B_{\perp n}} = AY \Rightarrow$$

$$\Rightarrow [T(u)]_{B_{\perp n}}^T \cdot [\cdot]_{B_{\perp n}} \cdot [v]_{B_{\perp n}} = (AX)^T \cdot I \cdot Y =$$

$$= X^T A^T Y = X^T \cdot I \cdot AY = X^T AY \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$$

$$\Rightarrow \boxed{A^T = A} \Rightarrow \text{LA MATRICE ASSOCIATA A } T$$

IN $B_{\perp n}$ È SIMMETRICA

PROPRIETÀ: Se V è sottospazio

(2)

INVARIANTE PER $T \Rightarrow V^\perp$ è INVARIANTE PER T

DIM: Se $w \in V^\perp \Rightarrow T(w) \in V^\perp \forall w \in V^\perp$

\Rightarrow Presi u, w su \mathbb{R}^n , con $u \in V$ e $w \in V^\perp$

$\Rightarrow T(u) \cdot w = u \cdot T(w)$ ESSENDO T SIMMETRICO;
POICHÉ

$T(u) \cdot w = 0 \Rightarrow u \cdot T(w) = 0 \Rightarrow T(w) \in V^\perp$

2) AUTOVETTORI RELATIVI AD AUTOVALORI
DIVERSI SONO ORTOGONALI

DIM SIANO λ_1, λ_2 AUTOVALORI DI T

CON $\lambda_1 \neq \lambda_2$ e v_1, v_2 AUTOVETTORI $\begin{cases} T(v_1) = \lambda_1 v_1 \\ T(v_2) = \lambda_2 v_2 \end{cases}$

e $T(v_2) = \lambda_2 v_2 \Rightarrow$ SO CHE $T(v_1) \cdot v_2 = v_1 \cdot T(v_2)$

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

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

$v_1 \cdot v_2 \neq 0$ PERCHÉ v_1 e v_2 SONO AUTOVETTORI e

QUINDI NON NULLI $\Rightarrow \lambda_1 - \lambda_2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2$ MA

PER IPOTESI $\lambda_1 \neq \lambda_2$, QUINDI $v_1 \cdot v_2 = 0$

$\Rightarrow v_1 \perp v_2$

SI RICORDA CHE LE MATRICI

(3)

SIMMETRICHE REALI HANNO SOLO RADICI
CARATTERISTICHE REALI PERTANTO UN
OPERATORE SIMMETRICO HA SOLO AUTOVALORI
REALI.

OSSERVAZIONE:

SE UN OPERATORE NON È SIMMETRICO
O ISOMETRICO, AUTOVETTORI RELATIVI AD
AUTOVALORI DIVERSI NON SONO SEMPRE \perp .

ES: IN \mathbb{R}^2 CON LA BASE CANONICA

CONSIDERO $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ ASSOCIATO ALLA

MATRICE $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 2 & 3-\lambda \end{vmatrix} = 0$

$$(2-\lambda)(3-\lambda) - 2 = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 5\lambda + 4 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{5 \pm \sqrt{25-16}}{2} = \begin{matrix} 4 \\ 1 \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow 2x = y \quad v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow y = -x \quad w = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow v \cdot w \neq 0 \Rightarrow \text{NON SONO } \perp$$

TEOREMA DI STRUTTURA PER
OPERATORI SIMMETRICI:

(4)

DATO $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO $\Rightarrow \exists B \perp_n$
ORTONORMALE DI \mathbb{R}^n t.c. $[T]_{B \perp_n} = D =$

$$= \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & \dots & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

(QUINDI OGNI MATRICE
SIMMETRICA REALE È
ORTOGONALMENTE
DIAGONALIZZABILE)

DIM: PER INDUZIONE SU $n = \dim \mathbb{R}^n$

1) VERIFICA PER $n=1$

$$T: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto \alpha x \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

$$[T]_e = (\alpha) \quad \text{DIAGONALE}$$

2) CASO $n=2 \Rightarrow [T]_e = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}$

CERCO GLI AUTOVALORI $\begin{vmatrix} a-\lambda & b \\ b & c \end{vmatrix} = 0$

$$(a-\lambda)(c-\lambda) - b^2 = 0 \Rightarrow \lambda^2 - \lambda(a+c) + ac - b^2 = 0$$

$$\lambda = \frac{(a+c) \pm \sqrt{(a+c)^2 - 4ac + 4b^2}}{2} = \frac{(a+c) \pm \sqrt{(a-c)^2 + 4b^2}}{2}$$

$$(a-c)^2 + 4b^2 \geq 0 \quad \text{sempre} \quad \forall a, b, c \in \mathbb{R}$$

SE $(a-c)^2 + 4b^2 > 0 \Rightarrow \exists \lambda_1, \lambda_2$

CON $\lambda_1 \neq \lambda_2 \Rightarrow T$ È DIAGONALIZZABILE PERCHÉ MOLTIPLICITÀ ALGEBRICHE E GEOMETRICHE COINCIDONO. (E SONO UGUALI AD 1)

SE $(a-c)^2 + 4b^2 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} a-c=0 \\ b=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a=c \\ b=0 \end{cases}$

$\Rightarrow [T]_e = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix}$ È GIÀ DIAGONALE

3) SUPPONIAMO VERIFICATO IL TH FINO A $\dim = n-1$ E DIMOSTRIAMO PER $\dim = n$, CIOÈ $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ SIMMETRICO

SI A λ_0 AUTOVALORE DI T E v_0 SUO

AUTOVECTORE $\Rightarrow V = \langle\langle v_0 \rangle\rangle$ È SOTTOSP. INVARIANTE PER T DI DIMENSIONE 1

$\Rightarrow V^\perp$ È SOTTOSP. DI DIMENSIONE $n-1$

INVARIANTE PER T , CIOÈ $T|_{V^\perp}: V^\perp \rightarrow V^\perp$

E $T|_{V^\perp}$ È SIMMETRICO $\Rightarrow \exists B_n$ DI V^\perp

TALC CHE $[T|_{V^\perp}]_{B_{\perp n}} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_{n-1} \end{pmatrix}$ (6)

\Rightarrow PRENDO COME BASE DI \mathbb{R}^n $(n-1) \times (n-1)$

$B' = \left\{ \frac{V_0}{\|V_0\|} \right\} \cup B_{\perp n}$ È BASE ORTONORMALE

DI $\mathbb{R}^n \Rightarrow [T]_{B'} = \begin{pmatrix} \lambda_0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_1 & & 0 \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_{n-1} \end{pmatrix}$ C.V.D.

PROPOSIZIONE UNA MATRICE REALE $A \in M(\mathbb{R})_{n \times n}$

È ORTOGONALMENTE DIAGONALIZZABILE \Leftrightarrow È SIMMETRICA

DIMOSTRAZIONE \Leftarrow GIÀ DIMOSTRATO NEL TH DI STRUTTURA.

\Rightarrow SIA $A \in M(\mathbb{R})_{n \times n}$ ORTOGONALMENTE DIAGONALIZZABILE, CIOÈ $\exists S$ ORTOGONALE

TALC CHE $D = S^{-1} A S \Rightarrow A = S D S^{-1}$

$\Rightarrow A^T = (S D S^{-1})^T = (S^{-1})^T D^T S^T = (S^T)^T D^T S^{-1} =$

$= S D S^{-1} = A \Rightarrow A = A^T \Rightarrow$ SIMMETRICA

C.V.D.

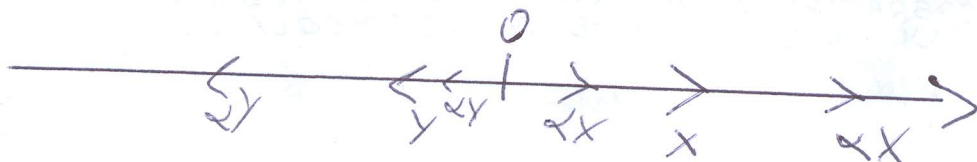
TRASFORMAZIONI GEOMETRICHE ASSOCIATE AD 7

OPERAZORI SIMMETRICI

$$T: \mathbb{R} \mapsto \mathbb{R}$$

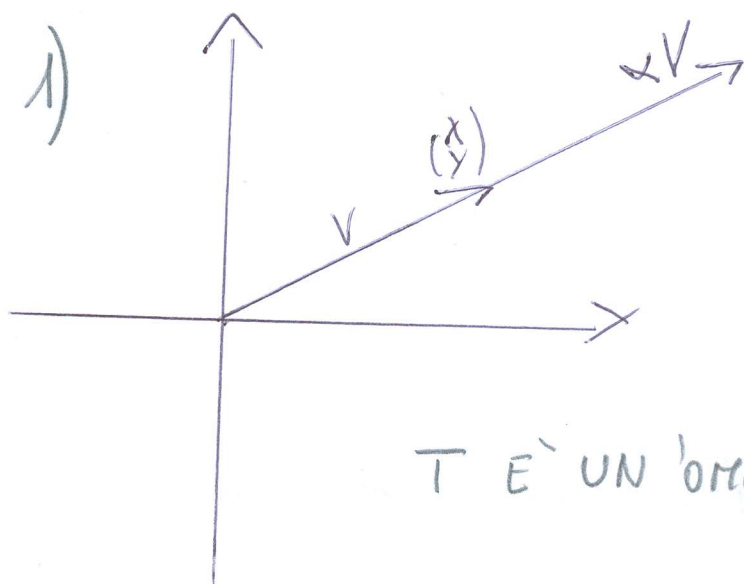
OMOTETIA DI RAPPORTO α

$$x \mapsto \alpha x$$



$$T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \quad \exists B \perp n \quad \text{t.c.} \quad [T]_{B \perp n}^{-1} = \begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \alpha \end{pmatrix}$$

oppure $\alpha \begin{pmatrix} x & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}$

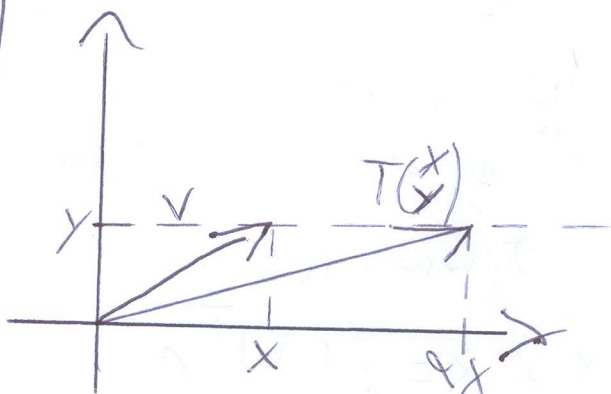


$$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

T È UN'OMOTETIA DI RAPPORTO α .

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

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



OMOTETIA
RISPETTO
AD ~~UNA~~ UNA
RETTA : L'ASSE X

$\begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix} \rightarrow$ l'operatore T associato è la

(8)

composizione di due operatori che sono
 due omotetie lungo direzioni

α e β rispetto a rette \perp . Analogamente
 in \mathbb{R}^n un operatore simmetrico è la composizione di omotetie lungo
 direzioni a due a due perpendicolari.

$A \in M(\mathbb{R})$
 $n \times n$

simmetrica è associata

A
 un operatore
 simm.

una forma
 quadratica
 su
 \mathbb{R}^n

\Rightarrow ho dim che $\exists D, S \mid D = S^T A S$

\Rightarrow ho dim che $\exists D', S' \mid D' = S'^{-1} A S'$

se prendo S ortogonale $\Rightarrow S^T = S^{-1} \Rightarrow D = D'$

cioè la matrice D (simile ad A) è anche
 la matrice congruente ad A che ci serve
 per trovare le forme canoniche delle

forme quadratiche: infatti, posto $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ coordinato
 di \mathbb{R}^n nella base iniziale, $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$ coordinato nella
 base finale ed S la matrice di passaggio ortogonale

$\Rightarrow x^T A x = (S y)^T A (S y) = y^T (S^T A S) y = y^T (S^{-1} A S) y = y^T D y =$
 = forma canonica di $Q(x)$