Lezione 15: Determinanti.

Chiamiamo

$$P(x_1, \dots, x_n) = \prod_{i < j} (x_i - x_j)$$

il polinomio di Vandermonde. Sia

$$\sigma: \{1, \ldots, n\} \to \{1, \ldots, n\}$$

una permutazione. Allora

$$e(\sigma) = \frac{P(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(n)})}{P(x_1, \dots, x_n)}$$
(E1)

si chiama il segno di σ . In particolare, poiche $P(x_{\sigma(1)}, \ldots, x_{\sigma(n)})$ e $P(x_1, \ldots, x_n)$ hanno gli stessi fattori a meno del segno,

$$e(\sigma) = +1 \text{ oppure } -1$$
 (E2)

Esempio: Sia

$$\sigma: \{1, 2\} \to \{1, 2\}, \quad \sigma(1) = 2, \ \sigma(2) = 1$$
 (E3)

Allora

$$P(x_1, x_2) = (x_1 - x_2), \qquad e(\sigma) = \frac{x_{\sigma(1)} - x_{\sigma(2)}}{x_1 - x_2} = \frac{x_2 - x_1}{x_1 - x_2} = -1$$
 (E4)

Esempio: Sia $\sigma: \{1, \ldots, n\} \rightarrow \{1, \ldots, n\}$ è la funzione identità. Allora:

$$e(\sigma) = \frac{P(x_{\sigma(1)}, \dots, x_{\sigma(n)})}{P(x_1, \dots, x_n)} = \frac{P(x_1, \dots, x_n)}{P(x_1, \dots, x_n)} = 1$$
 (E5)

<u>Definizione</u>: Sia S_n l'insieme di tutti le funzioni iniettive $\{1,\ldots,n\} \to \{1,\ldots,n\}$. Sia $A=(a_{ij})$ una matrice $n\times n$. Allora,

$$\det(A) = \sum_{\sigma \in S_n} \prod_{i=1}^n e(\sigma) a_{i\sigma(i)}$$
(E6)

si chiama il determinante di A.

Esempio: Sia $A = (a_{ij})$ una matrice 2×2 . Allora, $S_2 = \{\iota, \sigma\}$ dove ι è la funzione identità e σ è la funzione (E3). Quindi

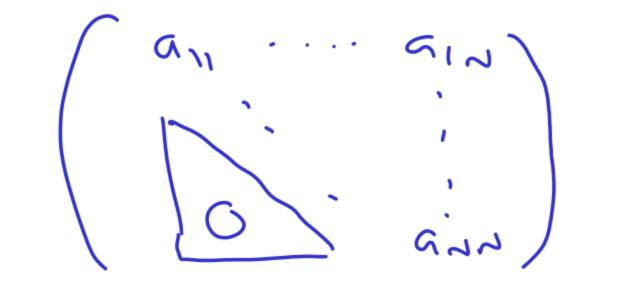
$$\det(A) = e(\iota)a_{1\iota(1)}a_{2\iota(2)} + e(\sigma)a_{1\sigma(1)}a_{2\sigma(2)}$$

$$= a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$
(E7)

L'equazione (E7) spesso si scrive così

$$\det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = ad - bc$$

<u>Esempio</u>: Una matrice quadrata nella quale gli elementi sottostanti alla diagonale principale sono uguali a zero si dice matrice triangolare superiore.



Sia $A = (a_{ij})$ una matrice trangolare superiore. Sia $\sigma : \{1, ..., n\} \rightarrow \{1, ..., n\}$ una funzione iniettiva.

(Esercizio per studenti): Se σ non è la funzione identità allora esiste un $i \in \{1, ..., n\}$ tali che $\sigma(i) < i$.

Osserva che (poiché A è una matrice triangolare superiore):

$$\sigma(i) < i \implies a_{1\sigma(1)} a_{2\sigma(2)} \cdots a_{i\sigma(i)} \cdots a_{n\sigma(n)} = 0$$
 (E8)

Poiche σ era un elemento arbitrario di S_n – {identità},

$$\det(A) = \sum_{\sigma \in S_n} e(\sigma) a_{1\sigma(1)} \cdots a_{n\sigma(n)} = a_{11} a_{22} \cdots a_{nn}$$
(E9)

In particolare,

$$\det(I_n) = 1, \qquad I_n = \text{matrice identità } n \times n$$
 (E10)

<u>Teorema</u>: L'equazione (E6) per det(A) è l'unica funzione $A \mapsto d(A)$ sulle matrici quadrate tale che:

- (1) d(I) = 1 se I è la matrice identità.
- (2) d(A) è una funzione lineare delle righe di A.
- (3) Se due righe adiacenti di A sono uguali allora d(A) = 0.

Il teorema implica che l'applicazione delle mosse di Guass a una matrice *A* abbia il seguente effetto sul determinante:

- (a) Se un multiplo scalare di una riga di A viene aggiunto a un'altra riga di A, il determinante rimarrà lo stesso: $R_j \mapsto R_j + \lambda R_i$
- (b) Se vengono scambiate due diverse righe di A, il determinante verrà moltiplicato per -1: $R_i \leftrightarrow R_j$
- (c) Se una riga di A è moltiplicata per uno scalare s diverso da zero, il determinante verrà moltiplicato per $s: R_j \mapsto sR_j$

Corollario: Se A e B sono due matrici che sono legate da una sequenza di mosse di Gauss allora

$$\det(A) = \lambda \det(B), \qquad \lambda \neq 0 \tag{E11}$$

poiché per (a)-(c), una mossa di Gauss cambia il determiante per uno scalare diverso di zero.

Corollario: det(A) è diverso di zero se e solo se A è una matrice invertibile.

Per vedere questo, sia A una matrice $n \times n$. Nota che A può essere messa in forma triangolare superiore A' utilizzando una sequenza di mosse di Gauss. Quindi, $\operatorname{rk}(A) = \operatorname{rk}(A') = n$ se e solo se ciascuno elemento della diagonale principale di A' è diverso da zero.

Esempio:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \mapsto R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \mapsto R_3 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 2 & 8 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{R_3 \mapsto R_3 - 2R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = A'$$

$$\xrightarrow{R_3 \mapsto R_3 - 2R_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = A'$$

$$\xrightarrow{\text{Totale: (1)(1)(1)}} = 1$$

Poiché siamo giunti da A ad A' utilizzando solo l'operazione di aggiunta di una riga a un'altra riga, e questa operazione non cambia il determinante,

$$\det(A) = \det(A') = 2$$

Esempio:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftrightarrow R_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = A'$$
 Moltiplicatore

poiché scambiamo due diverse righe,

$$\det(A) = -\det(A') = -1$$

Nota: Una matrice quadrata può essere trasformata nella forma triangolare superiore senza utilizzare l'operazione (c)

$$R_j \mapsto \lambda R_j$$

di moltiplicazione di una riga per uno scalare diverso da zero.

Pagina 3

Teorema: Siano A e B due matrici $n \times n$. Allora,

$$\det(AB) = \det(A)\det(B) \tag{E12}$$

In particolare, se A una matrice invertible allora,

$$1 = \det(A^{-1}A) = \det(A^{-1})\det(A) \implies \det(A^{-1}) = 1/\det(A)$$
 (E13)

<u>Teorema</u>: Sia *A* una matrice quadrata. Allora,

$$\det(A^t) = \det(A) \tag{E14}$$

Così pure se A una matrice ortogonale,

$$1 = \det(A^t A) = \det(A^t) \det(A) = \det(A)^2 \implies \det(A) = \pm 1$$
 (E15)

Entrambi i teoremi possono essere dimostrati utilizzando il fatto che una matrice invertibile è prodotto di matrici elementari. [Ricorda che una matrice elementare è una matrice ottenuta applicando una mossa di Gauss alla matrice dell'identità.]

Determiante di una mappa lineare.

Supponiamo che $L: U \to U$ è una mappa lineare e la dimensione di U è finita. Sia A la matrice di L relativa la base B di U. Sia A' la matrice di L relativa una altra base B' di U. Allora esiste una matrice invertible P tale che

$$A' = P^{-1}AP \tag{E16}$$

Quindi,

$$\det(A') = \det(P^{-1}AP) = \det(P^{-1})\det(A)\det(P) = \det(A)$$
 (E17)

Così,

$$\det(L) = \det(A) = \det(A') \tag{E18}$$

è ben definita, indipendentemente della scelta della base di U. Chiamiamo (E18) il determinante di L.

Nota: Dobbiamo avere $L: U \to U$. Il determiante di $T: U \to V$ non è ben definito, indipendentemente della scelta della base di U e V. L'equazione (E18) è ben definita solo perché $\det(P)$ e $\det(P^{-1})$ si cancellano.

Esempio: Sia U lo spazio vettoriale di polinomi grado minore o uguale a 3 nella variable x. Sia

$$L(f) = (1 - x^2)\frac{d^2f}{dx^2} - x\frac{df}{dx} + 2f$$

su U. La matrice di L relative la base $\{1, x, x^2, x^3\}$ è

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -7 \end{pmatrix}$$

Allora,

$$\det(L) = \det(A) = 28$$

Nota: Ricorda che il fattoriale è la funzione $n \mapsto n!$ sugli interi non-negativi tali che 0!=1 e

$$n! = n(n-1)\cdots(1), \qquad n \ge 1$$

L'insieme

$$S_n = \{ \text{ funzioni iniettive} : \{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\} \}$$

ha n! elementi: Per costruire un elemento f di S_n , ci sono n scelte per f(1). Poiché f è iniettiva, ci sono (n-1) scelte per f(2), eccetera.

 $50! = 3.0414093201713378043612608166064768844377641568960512 \times 10^{64}$

Di conseguenza, la definizione (E6) del determinante

$$\det(A) = \sum_{\sigma \in S_n} e(\sigma) a_{1\sigma(1)} a_{2\sigma(2)} \cdots a_{n\sigma(n)}$$

è utile principalmente per le costruzioni teoriche. Invece, calcolare il determinate di una matrice $n \times n$ utilazzando le mosse di Gauss richiede circa $2n^3/3$ operazioni aritmetiche.

Nota: Sia $f: \{1, ..., n\} \rightarrow \{1, ..., n\}$ una permutazione. Sia A la matrice di f dalla lezione 13:

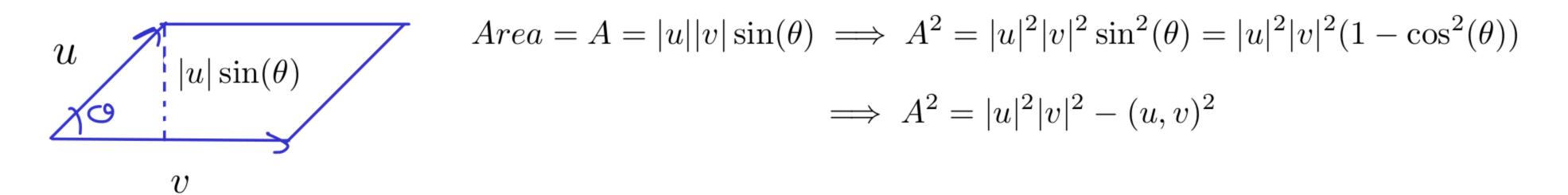
$$A(e_j) = e_{f(j)}$$

Segue direttamente dall'equazione (E6) che $\det(A) = e(f)$, il segno di f .

La geometria del determinante

Richiamo dalla lezione 7

Area di un parallelogramma:



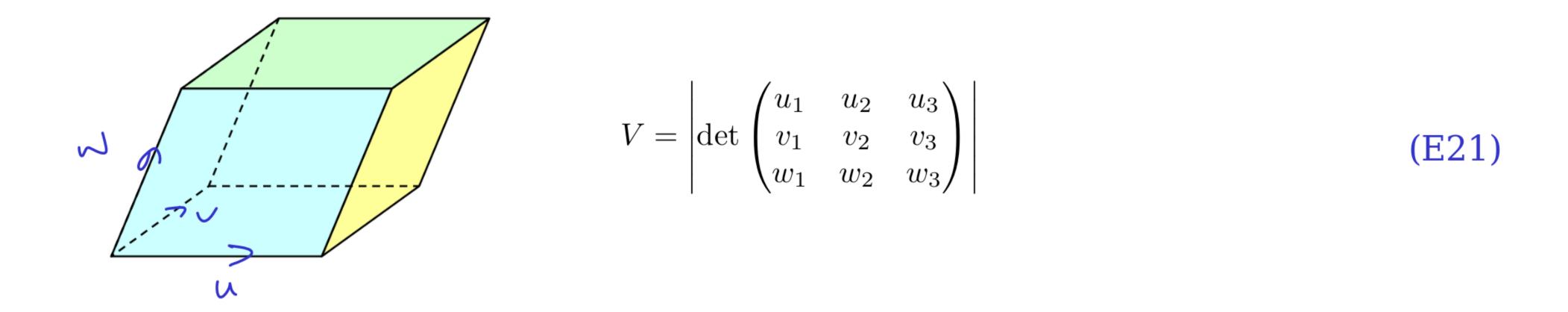
Se u = (a, b) e v = (c, d) troviamo che

$$A^{2} = |u|^{2}|v|^{2} - (u,v)^{2} = (ad - bc)^{2}$$
(E19)

Se M è la matrice con le righe u e v, (E19) diventa

$$|\det(M)| = |\det\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}| = |ad - bc| = \text{Area del paralleogramma}$$
 (E20)

Volume di un parallelepipedo



In generale, sia M una matrice $n \times n$ con righe m_1, m_2, \ldots, m_n Allora

$$|\det(M)| =$$
 "n-volume" di $\left\{ \sum_{j=1}^{n} t_{j} m_{j} \mid 0 \le t_{j} \le 1, \ j = 1, \dots, n \right\}$

Il risultante

Il risultante R(p,q) di due polinomi

$$p(x) = p_n x^n + \dots + p_0, \qquad q(x) = q_m x^m + \dots + q_0$$

è il determinante della matrice $(n+m) \times (n+m)$ ottenuta iniziando dalla riga $(p_n \cdots p_0 \ 0 \cdots 0)$ e permutandola ciclicamente m volte, seguita dalla riga $(q_m \cdots q_0 \ 0 \cdots 0)$ che è permutata ciclicamente n volte

$$R(f,g) = \det \begin{pmatrix} p_n & \cdots & p_0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & p_n & \cdots & p_0 & 0 \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \cdots & \vdots & \vdots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & p_n & \cdots & p_0 \\ q_m & \cdots & q_0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & q_m & \cdots & q_0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \cdots & \vdots & \vdots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & q_m & \cdots & q_0 \end{pmatrix}$$

La proprietà chiave della risultante è che p e q hanno una radice comune sui numeri complessi se e solo se R(p,q)=0.

<u>In altre parole</u>: Possiamo determinare se due polinomi hanno una radice comune senza cercare di fattorizzare i due polinomi!

In particolare, supponiamo che

$$f(x) = (x - r)^m q(x)$$

dove m > 1. Allora, f(r) = f'(r) = 0. Viceversa, se f non ha radici multiple, allora $f \in f'$ non hanno una radice comune.

Esempio: $f(x) = ax^2 + bx + c$, f'(x) = 2ax + b, $a \ne 0$

$$R(f, f') = \det \begin{pmatrix} a & b & c \\ 2a & b & 0 \\ 0 & 2a & b \end{pmatrix}$$

Applicare l'eliminazione gaussiana:

$$\begin{pmatrix} a & b & c \\ 2a & b & 0 \\ 0 & 2a & b \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \mapsto R_2 - 2R_1} \begin{pmatrix} a & b & c \\ 0 & -b & -2c \\ 0 & 2a & b \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \mapsto R_3 + \frac{2a}{b}R_2} \begin{pmatrix} a & b & c \\ 0 & -b & -2c \\ 0 & 0 & b - \frac{4ac}{b} \end{pmatrix}$$

$$\implies R(f, f') = -a(b^2 - 4ac)$$

Poiché $a \neq 0$, f ha una radice multipla se e solo se $b^2 - 4ac = 0$, che è esattamente ciò che dice la formula quadratica.