

Calcolo dei determinanti

Ripassiamo il metodo di Laplace usando per calcolare $\det(A)$ con

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 4 \\ 2 & 5 & 10 \end{bmatrix}$$

Ricordiamo come funziona

- Si sceglie una riga oppure una colonna della matrice
- Si sviluppa il det. lungo quella riga o colonna tenendo conto della regola della scacchiera per la determinazione dei segni

$$\begin{bmatrix} + & - & + \\ - & + & - \\ + & - & + \end{bmatrix}$$

in pos in alto a sx

c'è sempre +

Scegliendo la prima riga si ottiene

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 4 \\ 2 & 5 & 10 \end{vmatrix} = +1 \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 5 & 10 \end{vmatrix} - 3 \begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 2 & 10 \end{vmatrix} + 2 \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 5 \end{vmatrix} =$$

$$= 1 \cdot (10 - 20) - 3(-8) + 2(-2) = -10 + 24 - 4 = 10$$

Scegliendo la seconda colonna si ottiene

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 4 \\ 2 & 5 & 10 \end{vmatrix} = -3 \begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 2 & 10 \end{vmatrix} + 1 \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 10 \end{vmatrix} - 5 \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} =$$

Sono uguali

$$= -3(-8) + 1(10 - 4) - 5(4) = 24 + 6 - 20 = 10$$

Teo di Binet

$$\text{dove } A, B \in \mathbb{C}^{n \times n} : \det(\lambda B) = \det(\lambda) \cdot \det(B)$$

Teorema

$$\text{data } \lambda \in \mathbb{C} : \det(\lambda^T) = \det(\lambda)$$

Esempio

Sia $\alpha \in \mathbb{R}$ e U :

$$U = \begin{bmatrix} 2 & \alpha \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

Scopri per quali valori la matrice $A = LU$ è nulla nei seguenti 2 casi:

$$L_1 = \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ -4 & 12 \end{bmatrix} \quad L_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 5 & 2 \end{bmatrix}$$

Soluzione

Per il teo di Binet $\det(LU) = \det(L)\det(U) = \det(L) \cdot (6 - \alpha)$

- Nel primo caso $\det(L_1) = 0 \Rightarrow \det(LU) = 0 \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$
- Nel secondo caso $\det(L_2) = 2 \Rightarrow \det(LU) = 2(6 - \alpha) = 0 \Leftrightarrow \alpha = 6$

Traccia, determinante, raggio spettrale e autovettori

Sia $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ una matrice di autovettori s_1, \dots, s_n

• Ciascun s_i compare nella lista un numero di volte pari alla sua
moltiplicità algebrica come radice del pol. caratteristico λ

$$\text{Traccia}(A) \stackrel{\text{def}}{=} \lambda_{11} + \lambda_{22} + \dots + \lambda_{nn} = s_1 + \dots + s_n$$

$$\det(A) = s_1 \cdots s_n$$

Iho • $\sigma(\lambda) \stackrel{\text{def}}{=} \text{raggio spettrale di } \lambda \stackrel{\text{def}}{=} \max(|s_1|, \dots, |s_n|) \geq 0$

Esempio

Sia A :

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & -1 & 0 \\ 0 & 1+i & 0 & 7 \\ 1 & -1 & 1 & -2i \\ 3 & -1 & 0 & -12 \end{bmatrix}$$

parte immaginaria

i) dimostrare che A possiede un autovettore s non reale $\rightarrow T_m(\lambda) \neq 0$

ii) dimostrare che A possiede un autovettore v con parte reale $\leq 2 \rightarrow \operatorname{Re}(\lambda) \leq 2$ parte reale

Soluzione

i) Traccia(λ) = -8 + i \Rightarrow siccome Traccia di A e' la somma degli autovalori di λ , deve esistere almeno un autovalore di A non reale

ii) deve esistere per forza un autovalore μ di A con $\operatorname{Re}(\mu) \leq -2$ perche' se tutti gli autovalori avessero parte reale > -2 allora Traccia(A) avrebbe parte reale > -8 infatti:

$$\begin{aligned}\operatorname{Re}(\operatorname{Traccia}(\lambda)) &= \operatorname{Re}(\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4) = \operatorname{Re}(\lambda_1) + \operatorname{Re}(\lambda_2) + \operatorname{Re}(\lambda_3) + \operatorname{Re}(\lambda_4) > \\ &> -2 + (-2) + (-2) + (-2) = -8\end{aligned}$$

Esercizio

Con lo stesso ragionamento usato per dimostrare che A ha almeno un autoval. con parte reale ≤ -2 , dimostriamo che A ha almeno un autovalore con parte immaginaria $\geq \frac{1}{2}$

Esercizio

Considerare

$$A = \begin{bmatrix} \sqrt{3}/2 & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & \sqrt{3}/2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 5 & 10 \\ 0 & -3 & -7 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}$$

i) calcolare gli autovalori di A e B

ii) Verifichiamo che per B , come per ogni matrice triangolare, gli autovalori sono gli elementi diagonali

iii) Calcolare Traccia, determinante e raggio spettrale di A e B

iv) Verificate che sia per A che per B la somma degli autovalori e' uguale alla Traccia e il prodotto degli autovalori e' uguale al det.

Matrici invertibili

Una matrice $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ si dice invertibile se esiste una matrice $B \in \mathbb{C}^{n \times n}$ t.c.

$$AB = BA = I$$

In tal caso, la matrice B è unicamente determinata, si chiama matrice inversa di A e si denota con A^{-1}

Teorema

Una matrice $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ è invertibile $\Leftrightarrow \det(A) \neq 0 \Leftrightarrow 0$ non è autovalore di A

Teorema

Dette $A, B \in \mathbb{C}^{n \times n}$, si ha che:

$$AB \text{ è invertibile} \Leftrightarrow A, B \text{ sono invertibili} \text{ e } (AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

Verifica

$$(B^{-1}A^{-1})(AB) = B^{-1}A^{-1}AB = B^{-1}I = B^{-1}B = I$$

Esempio ~ calcolo dell'inversa della matrice

Verificare che

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -2 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

è invertibile e calcolare A^{-1}

Soluzione

$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -2 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \end{vmatrix} = +1 \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} - 0 \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} + 4 \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} = 3 + 4 \cdot 5 = 23 \neq 0$$

Quindi esiste un'inversa $\rightsquigarrow \det(A) \neq 0$

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \end{vmatrix}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -2 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -2 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 4 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & -1 \\ -2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 4 \end{vmatrix}$$

=

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -2 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{23} \begin{vmatrix} 4 & -8 & 3 \\ 9 & 5 & 1 \\ -1 & +2 & 5 \end{vmatrix} = A^{-1}$$

Esercizio

Stabiliere quali delle seguenti matrici sono invertibili e calcolarne l'inversa

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} -2 & 4 & 1 \\ -1 & 2 & 7 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 2 & 0 \\ -1 & 2 & 1 & -1 \\ -1 & -3 & -3 & 2 \\ -1 & 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Matrici diagonalizzabili

$$\begin{bmatrix} \underline{x}_1 & \dots & \underline{x}_n \end{bmatrix} \rightsquigarrow \text{colonne}$$

Una matrice $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ si dice diagonalizzabile se esistono una matrice invertibile $X \in \mathbb{C}^{n \times n}$ e matrice diagonale $D \in \mathbb{C}^{n \times n}$ t.c.:

$$\rightsquigarrow \text{diag}(s_1, \dots, s_n)$$

$$A = XDX^{-1} \quad (*)$$

Nella (*) c'è scritto che $\forall i=1, \dots, n$ l'elemento diagonale s_i di D è un autovalore di A con il corrispondente autovettore $\underline{x}_i = i\text{-esima colonna di } X$

Dim

Moltiplichiamo a destra la (*) per X :

$$AX = XDX^{-1}X = XDX \quad \text{che sono uguali perché } AX = XDX$$

Guardiamo ora la prima colonna di AX e XD

$$(AX)_{(1)} = A\underline{x}_1 = s_1 \underline{x}_1 \quad \text{1^a colonna}$$

$$(XD)_{(1)} = XD_{(1)} = X \begin{bmatrix} s_1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} = s_1 X_{11} = s_1 \underline{x}_1$$

Promemoria

$a_{11} \ a_{12} \ a_{13}$	$x_{11} \ x_{12} \ x_{13}$
$a_{21} \ a_{22} \ a_{23}$	$x_{21} \ x_{22} \ x_{23}$
$a_{31} \ a_{32} \ a_{33}$	$x_{31} \ x_{32} \ x_{33}$

 $= \begin{bmatrix} \bullet \\ \bullet \\ \bullet \end{bmatrix} \quad \cdots \quad \begin{bmatrix} \\ \\ \end{bmatrix}$

$$\text{Avendo } A\underline{x}_1 = s_1 \underline{x}_1$$

$\Rightarrow \underline{x}_1$ è l'autovettore di A relativo ad s_1

In generale $\forall i=1, \dots, n$:

$$\begin{aligned} (AX)_{(i)} &= A\underline{x}_i^{(i)} = s_i \underline{x}_i \\ (XD)_{(i)} &= XD_{(i)} = s_i \underline{x}_i \end{aligned} \Rightarrow A\underline{x}_i = s_i \underline{x}_i \Rightarrow \underline{x}_i \text{ è autovettore di } A \text{ con autovalore } s_i$$

Teorema

Se $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ possiede n autovalori distinti allora A è diagonalizzabile

Matrici hermitiane e simmetriche

Dato $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$, indichiamo con A^* la matrice trasposta coniugata di A

Teorema

date A, B matrici moltiplicabili:

$$(AB)^T = B^T A^T \quad e \quad (AB)^* = B^* A^*$$

Def

$A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ si dice hermitiana se $A = A^*$

Oss

Nel caso in cui le componenti di A sono reali si ha $A^T = A^*$ e dunque A è hermitiana $\Leftrightarrow A$ è simmetrica $\Leftrightarrow A^T = A$

Oss

Gli elementi diagonali di una matrice hermitiana A sono uguali ai loro coniugati per via dell'uguaglianza $A^* = A$ e dunque sono reali

Teo

Gli autovettori di una matrice hermitiana sono reali

Dim

Sia $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ hermitiana e sia λ un autovettore di A , dimostro che λ è reale

Prendo $x \neq 0$ autovettore di λ corrispondente a λ :

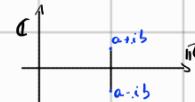
$$\lambda \underline{x} = \lambda \underline{x} \Rightarrow \underline{x}^* \lambda \underline{x} = \underline{x}^* \lambda \underline{x} = \lambda (\underline{x}^* \underline{x}) = \lambda \sum_{i=1}^n \bar{x}_i x_i = \lambda \sum_{i=1}^n |x_i|^2 \Rightarrow \lambda = \frac{\underline{x}^* \lambda \underline{x}}{\sum_{i=1}^n |x_i|^2}$$

prod. scalare

$\lambda > 0$

Promemoria

$$z = a + ib, \quad \overline{z} = \overline{a+ib} = a - ib$$



$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2-3i \\ 1+i & i \end{bmatrix} \quad A^* = \begin{bmatrix} 1 & 1-i \\ 2+3i & -i \end{bmatrix}$$

$$(a+ib)(\overline{a+ib}) = (a+ib)(a-ib) = a^2 - (ib)^2 = a^2 + b^2 = |a+ib|^2$$

Dimostriamo che il numeratore $\underline{x}^* \underline{\lambda} \underline{x}$ e' reale perche' uguale al suo complesso coniugato:

$$\overline{\underline{x}^* \underline{\lambda} \underline{x}} = \left(\underbrace{\underline{x}^* \underline{\lambda} \underline{x}}_{\text{colore}} \right)^* = \underbrace{\underline{x}^* \underline{\lambda}^*}_{\text{colore}} \left(\underbrace{\underline{x}^*}_{\text{colore}} \right)^* = \underline{x}^* \underline{\lambda} \underline{x}$$

per def $\lambda = \lambda^*$ \Rightarrow λ hermitiana