

Def 4.3: Sia  $f: V \rightarrow V$  un endomorfismo con autovettore  $\lambda$ .  
 L' **autospazio** associato all'autovettore  $\lambda$  è:

$$V_\lambda := \{v \in V : f(v) = \lambda v\}$$

Prop 4.4: Sia  $f: V \rightarrow V$  un endomorfismo.

- 1) Se  $\lambda$  è autovettore, allora  $V_\lambda$  è un sottospazio vettoriale.
- 2) Se  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  sono autovettori distinti con autovettori  $v_1, \dots, v_n$  allora  $\{v_1, \dots, v_n\}$  è lui. indipendente.

Dim: 1) Sia  $u, v \in V_\lambda$  e  $\alpha \in \mathbb{R}$

$$f(u+v) = f(u) + f(v)$$

$$= \lambda(u+v)$$

$$f(\alpha v) = \alpha f(v) = \lambda(\alpha v)$$

2) Per esercizio con 2 vettori.

Faciamo lo stesso con 3 vettori.

In generale per induzione.

Prendiamo  $\lambda, \mu, \nu$  con  
autovettori  $v, u, w$ .

Dato:

$$av + bu + cw = 0$$

Supponiamo  $c \neq 0$ . Allora

$$w = -\frac{a}{c}v - \frac{b}{c}u.$$

$$f(w) = vw = -\frac{av}{c}v - \frac{bu}{c}u$$

$$\begin{aligned} f(w) &= f\left(-\frac{a}{c}v - \frac{b}{c}u\right) \\ &= -\frac{a\lambda}{c}v - \frac{b\mu}{c}u. \end{aligned}$$

Dovendo essere uguali si ha:

$$-\frac{av}{c}v - \frac{bu}{c}u = -\frac{a\lambda}{c}v - \frac{b\mu}{c}u$$

Equivalentemente:

$$a(v-\lambda)v + b(v-\mu)u = 0$$

Perche'  $v-\lambda \neq 0 \neq v-\mu$ ,  
allora  $a = b = 0$  e quindi  $c = 0$

Dom: Come si calcolano  
ogni autovalsi di  
un endomorfismo?

Def 4.5: Dato  $A \in M_n(\mathbb{R})$   
il polinomio  
caratteristico di

$A$  è:

$$P_A(t) := \det(A - tI_n)$$

Es:  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

$$P_A(t) = \det \begin{pmatrix} a-t & b \\ c & d-t \end{pmatrix}$$

$$= (a-t)(d-t) - cb$$

$$= t^2 - (a+d)t + ad - cb =$$

$$t^2 - \text{Tr}(A)t + \det A.$$

Ese:  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

$$\begin{aligned} \varphi_A(t) &= \det \begin{pmatrix} 1-t & 1 & 0 \\ 0 & 1-t & 0 \\ 0 & 0 & 2-t \end{pmatrix} \\ &= (1-t)^2(2-t). \end{aligned}$$

Prop 4.6: Siano  $A, B \in M_m(\mathbb{R})$  coniugate.

Valo:

$$\varphi_A(t) = \varphi_B(t).$$

Dim: Per ipotesi, esiste  $X$  invertibile tale che:

$$B = X \cdot A \cdot X^{-1}.$$

$$\begin{aligned}
 \varphi_B(t) &= \det(B - tI_n) = \\
 &= \det(X \cdot A \cdot X^{-1} - t I_n) \\
 &= \det(X A X^{-1} - t X \cdot X^{-1}) \\
 &= \det \left[ X (A - t I_n) X^{-1} \right] \\
 &\quad \text{Brinnet} \\
 &= \cancel{\det X} \det(A - t I_n) \cancel{\det X^{-1}} \\
 &\quad \cancel{\det X^{-1}} = (\cancel{\det X})^{-1} \\
 &= \cancel{\det X} \det(A - t I_n) \frac{1}{\cancel{\det X}} \\
 &= \varphi_A(t) \quad \square
 \end{aligned}$$

1. Date un endomorfismo

$f: V \rightarrow V$ ,  
e due basi  $B, B'$  di  $V$ ,  
abbiamo visto:

$$M_{B'}^{B'}(f) = M_B^{B'}(\text{id}) M_B^B(f) M_{B'}^B(\text{id})$$

← →  
Conjugate

⇒ Fissata una base  $B$  posso definire il polinomio caratteristico di un endomorfismo  $f : V \rightarrow V$

Così:

$$\Phi_f(t) := \det \left( M_B^B(f) - tI_n \right)$$

Es:  $D : \mathbb{R}_{\leq 2}[x] \rightarrow \mathbb{R}_{\leq 2}[x]$

$$a_0 + a_1 x + a_2 x^2 \rightarrow a_1 + 2a_2 x.$$

Chi è  $\Phi_D(t)$ ?

Fissiamo la base  $B = \{1, x, x^2\}$ .  
La matrice associata è:

$$M_B^B(D) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

e dunque

$$\phi_D(t) = t^3.$$

Teor 4.7 (caratterizzazione degli autovettori)

Sia  $f: V \rightarrow V$  un endomorfismo.  
Allora  $\lambda$  e' autovettore se e solo se :

$$\phi_f(\lambda) = 0.$$

Dimi Se  $\lambda$  e' autovettore di  $f$ , allora esiste  $v \neq 0$  :

$$f(v) = \lambda v.$$

Equivalentemente

$$\cdot (f - \lambda \text{id}_V)(v) = 0$$

cioè

$$v \in \text{Ker}(f - \lambda \text{id}_V).$$

Dunque  $f - \lambda \text{id}_V$  non è  
iniettiva e quindi non invertibile

Ponendo

$$A := M_B^B(f)$$

si ha che:

$f - \lambda \text{id}_V$  non invertibile  $\Rightarrow$

$A - \lambda I_n$  non invertibile  $\Rightarrow$   
( $n = \dim V$ )

$$P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n) = 0.$$

Supponiamo che:

$$\Phi_f(\lambda) = \varphi_A(\lambda) = 0.$$

Questo implica

$A - \lambda I_n$  non è invertibile  $\Rightarrow$

$f - \lambda \text{id}_V$  non è invertibile  $\Rightarrow$

$\exists v \neq 0 : v \in \text{Ker}(f - \lambda \text{id}_V) \Rightarrow$

è autovettore.

]

Def 4.8: Un endomorfismo  $f \in \text{End}(V)$  si dice **diagonizzabile** se esiste una base di  $V$  composta di soli autovettori per  $f$ .

Tale base si chiama **base spettrale**.

Data una base spettrale  
 $B = \{v_1, \dots, v_n\}$  per  $f$

Vale che

$$f(v_i) = \lambda_i v_i$$

con  $\lambda_i$  auto. opportuno.

Dunque:

$$M_B^B(f) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \ddots & & 0 \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

è DIAGONALE.

oss: Una matrice  $A \in M_n(\mathbb{R})$

— è diagonalizzabile se  
congruente a una matrice  
diagonale.

C. Ese:  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$

$$\varphi_A(t) = t^2 + 1.$$

Non ha radici reali, dunque non e' diagonalizzabile.

Ese:  $A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

$$\Phi_A(t) = -t(t^2 - 1)$$

Ho 3 autovalori distinti

$$0, 1, -1.$$

So che  $\dim V_\lambda \geq 1$  e

$$V_0 \oplus V_{-1} \oplus V_1 \subset \mathbb{R}^3$$

che am:  $V_0 \oplus V_{-1} \oplus V_1 = \mathbb{R}^3$ .

Dom: Come capire quando  $A$  e' diagonalizzabile?

Sie  $\lambda$  autov di  $f: V \rightarrow V$ .

Essendo autov above, sappiamo

$$\Phi_f(\lambda) = 0.$$

Possiamo quindi scrivere:

$$\phi(t) = (t - \lambda)^m q(t)$$

dove  $q(\lambda) \neq 0$ .

Def 4.9: Sie  $f \in \text{End}(V)$  con autov.  $\lambda$ .

La **multepliata' geometrica**  
di  $\lambda$  e':

$$m_g(\lambda) := \dim V_\lambda -$$

La **multepliata' algebrica** di  $\lambda$   
e':

$$m_a(\lambda) = \text{il numero di}\br/>voete che \Phi_f \text{ si}$$

annullo in  $\gamma = m$

con  $p_A(t) = (t - \gamma)^m q(t)$ .

Es:  $D: \mathbb{R}_{\leq 2}[x] \longrightarrow \mathbb{R}_{\leq 2}[x]$

$$B = \{1, x, x^2\}$$

$$M_B^B(D) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Da cui segue:

$$m_g(0) = 1$$

$$m_a(0) = 3.$$