

6 Autovalori

Definizione 6.0.1 (Autovalori). Sia V uno spazio vettoriale su \mathbb{R} ($\dim(V) < \infty$) e $\phi : V \rightarrow V$. $\lambda \in \mathbb{R}$ è **autovalore** di ϕ se $\exists v \neq 0$ in V tale che $\phi(v) = \lambda \cdot v$. In questo caso v è **autovettore** di ϕ (associato a λ).

Osservazione 6.0.1. Alcune osservazioni su questa definizione:

1. v può essere autovettore per un solo λ . Infatti, se $\begin{cases} \phi(v) = \lambda_1 \cdot v \\ \phi(v) = \lambda_2 \cdot v \end{cases} \implies (\lambda_1 - \lambda_2) \cdot v = 0 \implies \lambda_1 = \lambda_2$
2. In generale ci sono molti autovettori associati allo stesso λ

Definizione 6.0.2 (Diagonalizzabile). ϕ è **diagonalizzabile** se \exists base B tale che $[\phi]_B^B$ è una matrice **diagonale**.

Proposizione 6.0.1. ϕ è diagonalizzabile se e solo se V ammette una base costituita da autovettori di ϕ .

Esempio 6.0.1. Se $\phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $v \mapsto A \cdot v$ dove $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \implies \phi$ non è diagonalizzabile.

Proposizione 6.0.2. Sia λ autovalore di ϕ , v autovettori associati a λ , insieme a 0 , formano un sottospazio di V .

Proposizione 6.0.3. Se $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ sono autovettori **distinti** di ϕ ($\lambda_i \neq \lambda_j$, $i \neq j$)

$$\left. \begin{array}{l} v_1 \text{ autovettore per } \lambda_1 \\ \vdots \\ v_r \text{ autovettore per } \lambda_r \end{array} \right\} \implies v_1, \dots, v_r \text{ sono linearmente indipendenti}$$

Corollario 6.0.0.1. Valgono i seguenti punti:

1. Ci sono solo un numero finito di autovalori distinti di ϕ , infatti sono $\leq \dim(V)$
2. ϕ è **diagonalizzabile** $\iff \lambda_1, \dots, \lambda_r$ sono gli autovalori di ϕ , $\dim(V_{\lambda_1}) + \dots + \dim(V_{\lambda_r}) = \dim(V)$
3. Se ϕ ammette $n = \dim(V)$ autovalori distinti, allora ϕ è diagonalizzabile

Definizione 6.0.3 (Polinomio caratteristico). Il polinomio caratteristico di A è:

$$P_A(t) := \det(A - t \cdot I)$$

dove λ è autovalore per $A \iff \lambda$ è radice di $P_A(t)$.

Osservazione 6.0.2. $P_A(t)$ non dipende da A_{ij} ma dipende solo da ϕ' . Infatti, se B è la matrice di ϕ rispetto ad un'altra base, sappiamo:

$$B = P \cdot A \cdot P^{-1}$$

6.1 Richiami sui polinomi

Un polinomio su $\mathbb{R}[x]$ è della forma $a_n X^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0$ se $a_n \neq 0$, $n = \deg(f)$ il grado di f . $a \in \mathbb{R}$ è radice di f se $f(a) = 0$.

Proposizione 6.1.1. Se $f \neq 0$, a radice di $f \implies f = (x - a)g$ dove $\deg(g) = \deg(f) - 1$.

Corollario 6.1.0.1. Si può scrivere $f = (x - a)^m h$, dove $h(a) \neq 0$. m è la molteplicità della radice a .

6.2 Molteplicità

Definizione 6.2.1. Sia $\phi : V \rightarrow V$ un'applicazione lineare con $\dim(V) = n$, A matrice di ϕ rispetto ad una base e λ un autovalore di ϕ :

- La **molteplicità algebrica** di λ è la sua molteplicità come radice di $P_A(t)$
- La **molteplicità geometrica** di λ è la dimensione dell'autospazio V_λ di λ .

Teorema 6.2.1. La molteplicità algebrica di λ è \geq della molteplicità geometrica di λ .

Corollario 6.2.1.1. ϕ è diagonalizzabile se e solo se la somma della molteplicità algebriche degli autovalori è un per tutti gli autovalori λ :

$$\text{molt. alg. } (\lambda) = \text{molt. geom. } (\lambda)$$

Si osserva inoltre che $\text{molt. geom. } (\lambda) \geq 1$. Quindi se $\text{molt. alg. } (\lambda) = 1 \implies \text{molt. geom. } (\lambda) = \text{molt. alg. } (\lambda) = 1$.