

Lezione del 28 maggio.

Il riferimento principale di questa lezione e' costituito da parti di: § 1 "Matrici simmetriche", § 2 "Forme bilineari, quadratiche e matrici simmetriche associate", § 3 "Congruenza di matrici simmetriche" della Appendice B "Forme bilineari e quadratiche". La struttura del discorso sviluppato a lezione, cioe' l'insieme degli argomenti presentati, l'ordine nel quale sono presentati, e le relazioni evidenziate fra di essi, e' un po' diversa dalla struttura del discorso sviluppato nel testo.

1. Matrici simmetriche

Una matrice quadrata simmetrica rispetto alla diagonale si dice "matrice simmetrica"; esplicitamente, le matrici simmetriche sono le matrici del tipo

$$(a), \quad \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & d & e \\ c & e & f \end{pmatrix}, \quad \dots;$$

sinteticamente, una matrice $A = (a_{ij}^i)$ quadrata di ordine n e' simmetrica se e solo se $a_{ij}^i = a_{ji}^i$ per ogni $i, j = 1, \dots, n$, in breve se e solo se ${}^tA = A$. L'insieme delle matrici simmetriche di ordine n ad elementi in un campo \mathbb{K} viene indicato con $S_n(\mathbb{K})$.

2. Operatori autoaggiunti

Sia V^n uno spazio vettoriale euclideo di dimensione n .

Definizione Un operatore lineare $T : V^n \rightarrow V^n$ si dice "autoaggiunto" se e solo se

$$\langle T(u), v \rangle = \langle u, T(v) \rangle, \quad \forall u, v \in V^n.$$

Una descrizione esplicita degli operatori autoaggiunti e' data dalla seguente

Proposizione Un operatore lineare T su V^n e' autoaggiunto se e solo se per ogni base ordinata ortonormale \mathcal{B} di V^n la matrice $M_{\mathcal{B}}(T)$ e' simmetrica.

Dimostrazione. Essendo \mathcal{B} una base ortonormale di V^n , per ogni $a, b \in V^n$ si ha $\langle a, b \rangle = {}^t(a)_{\mathcal{B}} (b)_{\mathcal{B}}$, dunque per ogni $u, v \in V^n$ si ha

$$\begin{aligned} \langle T(u), v \rangle &= {}^t(T(u))_{\mathcal{B}} (v)_{\mathcal{B}} = {}^t(M_{\mathcal{B}}(T) (u)_{\mathcal{B}}) (v)_{\mathcal{B}} = {}^t(u)_{\mathcal{B}} {}^tM_{\mathcal{B}}(T) (v)_{\mathcal{B}} \\ \langle u, T(v) \rangle &= {}^t(u)_{\mathcal{B}} (T(v))_{\mathcal{B}} = {}^t(u)_{\mathcal{B}} M_{\mathcal{B}}(T) (v)_{\mathcal{B}}. \end{aligned}$$

L'operatore lineare T e' autoaggiunto se e solo se per ogni $u, v \in V^n$ si ha $\langle T(u), v \rangle = \langle u, T(v) \rangle$; cio' vale se e solo se per ogni $u, v \in V^n$ si ha

$${}^t(u)_{\mathcal{B}} {}^tM_{\mathcal{B}}(T) (v)_{\mathcal{B}} = {}^t(u)_{\mathcal{B}} M_{\mathcal{B}}(T) (v)_{\mathcal{B}},$$

e cio' vale se e solo se ${}^tM_{\mathcal{B}}(T) = M_{\mathcal{B}}(T)$.

Per questa proposizione si possono costruire gli operatori autoaggiunti su V^n a partire dalle matrici simmetriche di ordine n .

Esempio. Sia V^2 uno spazio vettoriale euclideo di dimensione 2, e sia $\mathcal{B} = (e_1, e_2)$ una base ortonormale di V^2 . Per ciascuna matrice

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}, \quad a, b, c \in \mathbb{R}$$

simmetrica di ordine 2 su \mathbb{R} l'operatore lineare T su V^2 tale che $A = M_{\mathcal{B}}(T)$ cioè tale che

$$\begin{aligned} T(e_1) &= ae_1 + be_2 \\ T(e_2) &= be_1 + ce_2 \end{aligned}$$

è autoaggiunto, e in questo modo si ottengono tutti gli operatori lineari autoaggiunti su V^2 .

Gli operatori autoaggiunti sono speciali, come mostrato dalle seguenti proposizioni.

Proposizione Sia T un operatore lineare autoaggiunto su V^n ; allora due qualsiasi autovettori u, v di T relativi a due autovalori distinti λ, μ di T sono fra loro ortogonali.

Dimostrazione. Si ha $T(u) = \lambda u$ e $T(v) = \mu v$, dunque

$$\begin{aligned} \langle T(u), v \rangle &= \langle \lambda u, v \rangle = \lambda \langle u, v \rangle, \\ \langle u, T(v) \rangle &= \langle u, \mu v \rangle = \mu \langle u, v \rangle; \end{aligned}$$

d'altro canto è $\langle T(u), v \rangle = \langle u, T(v) \rangle$; dunque si ha $\lambda \langle u, v \rangle = \mu \langle u, v \rangle$, e cioè, essendo $\lambda \neq \mu$, implica $\langle u, v \rangle = 0$.

Nel seguito, data una matrice quadrata di ordine n , diremo che un numero reale λ è un "autovalore di molteplicità m di A " se λ è una radice di molteplicità m del polinomio caratteristico di A .

Proposizione Sia $A \in S_n(\mathbb{R})$; allora il polinomio caratteristico $\Delta_A(t)$ di A si fattorizza completamente su \mathbb{R} , cioè

$$\Delta_A(t) = (t - \lambda_1)^{m_1} \cdots (t - \lambda_h)^{m_h}, \quad (n = m_1 + \dots + m_h),$$

dove $\lambda_1, \dots, \lambda_h \in \mathbb{R}$.

Non diamo la dimostrazione di questa proposizione, ma solo una verifica nel caso $n = 2$. In questo caso la matrice A è del tipo $A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}$, con $a, b, c \in \mathbb{R}$; la matrice caratteristica di A è

$$tI_2 - A = \begin{pmatrix} t - a & -b \\ -b & t - c \end{pmatrix},$$

Esempio. Sia V^3 uno spazio vettoriale euclideo di dimensione 3, sia $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ una sua base ortonormale, sia

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ 3 & 6 & 9 \end{pmatrix}$$

e sia T l'operatore autoaggiunto su V^3 tale che $M_{\mathcal{B}}(T) = A$, cioè l'operatore dato da

$$T(x^1 e_1 + x^2 e_2 + x^3 e_3) = (x^1 + 2x^2 + 3x^3)e_1 + (2x^1 + 4x^2 + 6x^3)e_2 + (3x^1 + 6x^2 + 9x^3)e_3.$$

Il polinomio caratteristico di A è

$$\Delta_A(t) = \begin{vmatrix} t-1 & -2 & -3 \\ -2 & t-4 & -6 \\ -3 & -6 & t-9 \end{vmatrix} = \dots = t^3 - 14t^2 = t^2(t-14),$$

e dunque gli autovalori di A sono 0 e 14 con molteplicità rispettive 2 e 1. Per il teorema spettrale, esiste una base $\mathcal{B}' = (f_1, f_2, f_3)$ di V^3 tale che la matrice associata a T rispetto a \mathcal{B}' sia

$$M_{\mathcal{B}'}(T) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 14 \end{pmatrix},$$

e dunque tale che T sia dato da

$$T(y^1 f_1 + y^2 f_2 + y^3 f_3) = 14y^3 f_3.$$

3. Forme bilineari simmetriche

Sia V^n uno spazio vettoriale euclideo di dimensione n .

Definizione Un'applicazione $\phi : V^n \times V^n \rightarrow \mathbb{R}$ si dice "forma bilineare" su V^n se

$$\begin{aligned} \phi(u+w, v) &= \phi(u, v) + \phi(w, v) \\ \phi(u, v+w) &= \phi(u, v) + \phi(u, w) \\ \phi(\alpha u, w) &= \alpha \phi(u, w) = \phi(u, \alpha w) \end{aligned}$$

per ogni $u, v, w \in V^n$ ed ogni $\alpha \in \mathbb{R}$ (cfr. Definizione B.1).

Sia ϕ una forma bilineare su V^n , e sia $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ una base di V^n , allora

$$\begin{aligned} \phi\left(\sum_{i=1}^n x^i e_i, \sum_{j=1}^n y^j e_j\right) &= \sum_{i,j=1}^n \phi(x^i e_i, y^j e_j) = \sum_{i,j=1}^n x^i y^j \phi(e_i, e_j) \\ &= (x^1 \ \dots \ x^n) \begin{pmatrix} \phi(e_1, e_1) & \dots & \phi(e_1, e_n) \\ \vdots & & \vdots \\ \phi(e_n, e_1) & \dots & \phi(e_n, e_n) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y^1 \\ \vdots \\ y^n \end{pmatrix}; \end{aligned}$$

a meno di una permutazione degli elementi diagonali.

Di regola, data una matrice simmetrica A di ordine n e una associata forma bilineare simmetrica ϕ su V^n , interessa prima di tutto la matrice diagonale (essenzialmente unica) che rappresenta ϕ , in quanto in essa si rivela la struttura geometrica semplice della forma bilineare simmetrica.

Esempio. Sia V^3 uno spazio vettoriale euclideo di dimensione 3, sia $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ una sua base ortonormale, sia

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 6 \\ 3 & 6 & 9 \end{pmatrix}$$

e sia ϕ la forma bilineare simmetrica su V^3 tale che $Q_{\mathcal{B}}(\phi) = A$, cioè la forma data da

$$\phi(x^1 e_1 + x^2 e_2 + x^3 e_3, y^1 e_1 + y^2 e_2 + y^3 e_3) = x^1 y^1 + 2(x^1 y^2 + x^2 y^1) + 3(x^1 y^3 + x^3 y^1) + 4x^2 y^2 + 6(x^2 y^3 + x^3 y^2) + 9x^3 y^3.$$

Il polinomio caratteristico di A è

$$\Delta_A(t) = \begin{vmatrix} t-1 & -2 & -3 \\ -2 & t-4 & -6 \\ -3 & -6 & t-9 \end{vmatrix} = \dots = t^3 - 14t^2 = t^2(t-14),$$

e dunque gli autovalori di A sono 0 e 14 con molteplicità rispettive 2 e 1. Per il teorema di sopra, esiste una base $\mathcal{B}' = (f_1, f_2, f_3)$ di V^3 tale che la matrice associata a ϕ rispetto a \mathcal{B}' sia

$$Q_{\mathcal{B}'}(\phi) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 14 \end{pmatrix},$$

e dunque tale che ϕ sia data da

$$T(z^1 f_1 + z^2 f_2 + z^3 f_3, t^1 f_1 + t^2 f_2 + t^3 f_3) = 14z^3 t^3.$$