

## DEFINIZIONE

$$F: V \longrightarrow V \quad K\text{-LINEARE} \quad \lambda \in K$$

L'AUTOSPAZIO DI  $F$  RELATIVO A  $\lambda$

$$\begin{aligned} V_\lambda(F) &= \left\{ v \in V \text{ tali che } Fv = \lambda v \right\} \\ &= N(F - \lambda \text{Id}_V) \end{aligned}$$

$V_\lambda(F)$  È UN SOTTOSPAZIO DI  $V$

$$\| \dim_K V_\lambda(F) = m_\lambda(F)$$

SI CHIAMA MOLTEPLICITÀ GEOMETRICA

## OSSERVAZIONE

$\lambda$  È UN AUTOVALORE SE E SOLO SE

$$\underline{m_\lambda(F) > 0} \quad \text{OVVERO} \quad \underline{V_\lambda(F) \neq 0.}$$



DIN.

$\lambda$  È UN AUTOVALORE SE E SOLO SE

$$\left[ \exists v \neq 0 \text{ e } Fv = \lambda v \right] \quad \text{OVVERO}$$

SE E SOLO SE  $\exists v \neq 0$  e  $v \in V_\lambda(F)$

#

PROPOSIZIONE  $F: V \rightarrow V$   
K LINEARE  $\dim V < +\infty$

1)  $F$  È DIAGONALIZZABILE SE E SOLO SE  
 $V = V_{\lambda_1}(F) \oplus \dots \oplus V_{\lambda_n}(F)$   
DOVE  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  SONO GLI AUTOVALORI

2)  $F$  È DIAGONALIZZABILE SE E SOLO SE  
 $m_{\lambda_1}(F) + \dots + m_{\lambda_n}(F) = \dim V$   
DOVE  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  SONO GLI AUTOVALORI.

3) SE  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  SONO GLI AUTOVALORI  
ALLORA I SOTTOSPAZI

- $V_{\lambda_1}(F); \dots; V_{\lambda_n}(F)$  SONO IN SOMMA DIRETTA
- $m_{\lambda_1}(F) + \dots + m_{\lambda_n}(F) \leq \dim V$

dim

1ª PARTE SE  $F$  È DIAGONALIZZABILE ALLORA

$$V = V_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_n}$$

$$\dim V = m_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus m_{\lambda_n}$$

esiste una base  $v_1, \dots, v_d$   $d = \dim V$



$$0 = \begin{pmatrix} \lambda_3 - \lambda_1 \\ \lambda_3 - \lambda_1 \\ \lambda_3 - \lambda_1 \end{pmatrix} x_8$$

$$= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ (\lambda_2 - \lambda_1) x_4 \\ (\lambda_2 - \lambda_1) x_5 \\ (\lambda_3 - \lambda_1) x_6 \\ (\lambda_3 - \lambda_1) x_7 \\ (\lambda_3 - \lambda_1) x_8 \end{pmatrix} \begin{matrix} \uparrow \\ \uparrow \\ \leftarrow \\ \leftarrow \\ \uparrow \end{matrix}$$

$$N(F - \lambda_1 Id) = \left\{ x : x_4 = x_5 = \dots = x_8 = 0 \right\}$$

$$= \langle \sigma_1 ; \sigma_2 ; \sigma_3 \rangle$$

$$N(F - \lambda_2 Id) = \langle \sigma_4 ; \sigma_5 \rangle$$

$$N(F - \lambda_3 Id) = \langle \sigma_6 \quad \sigma_7 \quad \sigma_8 \rangle$$

$$\cdot V_{\lambda_1} = \langle \sigma_1 \quad \sigma_2 \quad \sigma_3 \rangle \quad \text{mg}_{\lambda_1} = 3$$

$$\cdot V_{\lambda_2} = \langle \sigma_4 \quad \sigma_5 \rangle \quad \text{mg}_{\lambda_2} = 2$$

$$\bullet \quad V_{\lambda_3} = \langle \underbrace{\nu_6 \ \nu_7 \ \nu_8}_{\text{}} \rangle \quad \text{mg}_{\lambda_3} = 3$$

$$\underbrace{V_{\lambda_1} \oplus V_{\lambda_2} \oplus V_{\lambda_3}}_{\substack{\uparrow \\ \downarrow}} = V$$

$$\underbrace{\text{mg}_{\lambda_1} + \text{mg}_{\lambda_2} + \text{mg}_{\lambda_3}}_{\downarrow} = \dim V.$$

VICEVERSA

1° FATTO  $V_{\lambda_1}, \dots, V_{\lambda_n}$  SONO IN SOMMA DIRETTA.

OTVERO SE  $u_i \in V_{\lambda_i}$  E

$$\boxed{u_1 + \dots + u_n = 0} = u_1 + \dots + u_n$$

ALLORA  $u_i = 0$ . SE  $u_1, \dots, u_m \neq 0$

$$E \quad \underline{u_{m+1} + \dots + u_n = 0}$$

ALLORA  $\exists \alpha_i = \lambda_i u_i \quad u_i \neq 0$ .

QUINDI  $u_1, \dots, u_m$  SONO AUTOVETTORI  
CON AUTOVALORI DISTINTI QUINDI  
SONO LIN. INDIPENDENTI. (SABATO 3)

$$1 \cdot u_1 + 1 \cdot u_2 + \dots + 1 \cdot u_m = 0.$$

NON PUÒ ESSERE

$$\underbrace{V_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_n}}_{\text{Sottospazio di dim}} \stackrel{=}{\subset} V \quad \bar{u} \quad u_n$$

Sottospazio di dim

$$E \quad \text{QUINDI} \quad \underline{\text{mg}_{\lambda_1} + \dots + \text{mg}_{\lambda_n} \leq \dim V.}$$

RIMANE DA DIMOSTRARE CHE SE

$$\rightarrow \boxed{V_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_n} = V} \quad \text{O SE}$$

$$\rightarrow m_{\lambda_1} + \dots + m_{\lambda_n} = \dim V$$

ALLORA  $F$  È DIAGONALIZZABILE

OSSERVIANO CHE  $V_{\lambda_1} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_n} = \underline{V}$

$\xrightarrow{\dim}$   
" "

SE  $m_{\lambda_1} + \dots + m_{\lambda_n} = \dim V.$

ASSUMIAMO

$$\boxed{V_{\lambda_1}} \oplus \dots \oplus V_{\lambda_n} = V.$$

SIA  $\sigma_1, \dots, \sigma_{m_{\lambda_1}}$  UNA BASE DI  $V_{\lambda_1}$

$\sigma'_1, \dots, \sigma'_{m_{\lambda_2}}$  " " "  $V_{\lambda_2}$

E COSÌ VIA.

SONO AUTOVETTORI.

$$F(\sigma_i) = \lambda_1 \sigma_i$$

$$F(\sigma'_i) = \lambda_2 \sigma'_i$$

$\vdots$

e  $\sigma_1, \dots, \sigma'_1, \dots, \sigma''_1, \dots$  SONO UNA  
BASE DI  $V$  FATTA DA AUTOVETTORI  
E QUINDI  $F$  È DIAGONALIZZABILE #

RIPELLENDO LA DIM. IN UN ESEMPIO

$$\dim V = 3. \quad \begin{array}{c} 3 \\ \parallel \\ \lambda_1 \end{array}, \quad \begin{array}{c} 7 \\ \parallel \\ \lambda_2 \end{array} \quad \lambda_1 \neq \lambda_2$$

AUTOVALORI  $m_{\lambda_1} > 0$   $m_{\lambda_2} > 0$

E NON CI SONO ALTRI AUTOVALORI.

$$V_3 = N(F - 3Id) = \{v : Fv = \underline{3v}\}$$

$$V_7 = N(F - 7Id) = \{v : Fv = \underline{7v}\}$$

①°  $V_3$  e  $V_7$  SONO IN SOMMA DIRETTA.  
OVERO  $V_3 \cap V_7 = 0.$

Se  $Fv = 3v$  e  $Fv = 7v$  ALLORA  $4v = 0$   
E QUINDI  $v = 0.$

$$\underbrace{V_3 \oplus V_7}_{m_{\lambda_3} + m_{\lambda_7}} \subset V$$
$$m_{\lambda_3} + m_{\lambda_7} < 3$$

SUPPONIAMO CHE  $V_3 \oplus V_7 = V$   
OVERO  $m_{\lambda_3} + m_{\lambda_7} = 3.$   
2 1

SUPPLEMENTARI

$$1 \quad 2$$
$$m_{g_3} = 2$$

$$m_{g_7} = 1.$$

$$\dim V_3 = 2$$
$$\underline{\underline{=}}$$

$$\dim V_7 = 1.$$

$v_1, v_2$  BASE DI  $V_3$

$v_3$  BASE DI  $V_7$

$v_1, v_2, v_3$

SONO LIN. INDIP.

E QUINDI SONO UNA BASE DI  $V$ .

$$v_1 \in V_3$$

$$F(v_1) = 3v_1.$$

$$v_2 \in V_3$$

$$F(v_2) = 3v_2.$$

$$v_3 \in V_7$$

$$F(v_3) = 7v_3.$$



## E S E M P I O

$F: \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^4$  TALE CHE

1, 3, 5, 6 SONO AUTOVALORI.

ALLORA • NON CI SONO ALTRI AUTOVALORI

•  $m_{g_1} = m_{g_3} = m_{g_5} = m_{g_6} = 1$

•  $F$  È DIAGONALIZZABILE

• Sia  $\lambda$  un altro autovalore  $m_{g_\lambda} > 0$

$\lambda \neq 1, 3, 5, 6.$

$$\begin{array}{cccccc} m_{g_1} & + & m_{g_3} & + & m_{g_5} & + & m_{g_6} & + & m_{g_\lambda} & \leq & \dim V = 4. \\ \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \uparrow \\ 0 & & 0 & & 0 & & 0 & & 0 & & A \\ \hline & & & & \frac{V}{5} & & & & & & \end{array}$$

QUINDI NON CI SONO ALTRI AUTOVALORI

$$\begin{array}{cccc} m_{g_1} & + & m_{g_3} & + & m_{g_5} & + & m_{g_6} & \leq & 4 \\ \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \\ 0 & & 0 & & 0 & & 0 & & \end{array}$$

QUINDI  $m_{g_1} + m_{g_3} + m_{g_5} + m_{g_6} = 4$

E SONO TUTTI UGUALI.

PER LA PROPOSIZIONE È DIAGONALIZZABILE

PIÙ IN GENERALE  $F: V \rightarrow V$   $\dim V = n$

e  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  autovalori distinti.

ALLORA •  $F$  È DIAGONALIZZABILE

•  $m_{\lambda_i} = 1$

• NON CI SONO ALTRI AUTOVALORI.

11.5

A MATRICE  $13 \times 13$ .

1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1  
1  
1  
1  
1  
1  
1 1 1 1  
1 1 1  
1 1  
1  
1  
1  
1  
1  
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1

CALCOLARE  $P_A = \text{Det}(A - t)$ .

RANGO  $A = 1$ .

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ - & - & - & - \\ - & - & - & . \\ - & - & - & - \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \dim N(L_A) &= 13 - \dim \text{Im } L_A = \\ &= 13 - 1 = 12. \end{aligned}$$

$$N(L_A) = \left\{ \sigma : A \cdot \sigma = 0 \right\} = V_0(L_A)$$

$$\dim V_0 = 12.$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$A \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 13 \\ 13 \\ \vdots \\ 13 \end{pmatrix} = 13 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$



$$= \text{Det} \begin{pmatrix} & & -t \\ & 0 & -t \\ & & & -t \end{pmatrix}$$

$$= (13-t)(-t)^2 = 13t^{12} - t^{13}$$

$$P_A(t) = 13t^{12} - t^{13}.$$

### DEFINIZIONE

$$F: V \longrightarrow V \quad \dim V < +\infty.$$

$$P_F(t) = (t - \alpha_1)^{m_{\alpha_1}} \cdot \dots \cdot (t - \alpha_h)^{m_{\alpha_h}} \cdot q(t)$$

$\uparrow$   
 non ha radici.

$$K = \mathbb{R}.$$

Es.:

$$(t-1)^3 (t-2)^7 (t-5) \underline{(t^2+1)}$$

$$m_1 = 3 \quad m_2 = 7 \quad m_5 = 1.$$

$$m_0 = 0 \quad m_{\infty} = 0.$$

### DEFINIZIONE

$$F: V \rightarrow V. \quad \dim V < +\infty.$$

$m_{\lambda}(F) =$  molteplicità di  $\lambda$   
come radice del polinomio  
 $P_F(t)$

↑

↑

molteplicità algebrica di  $\lambda$ .

### PROPOSIZIONE

1)  $m_{\lambda}(F) > 0$  SE E SOLO SE  
 $\lambda$  È UN AUTOVALORE

1')  $m_{\lambda}(F) > 0$  SE E SOLO SE  
 $\lambda$  È UN AUTOVALORE.

2) Se  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  gli autovalori:

$$m_{\lambda_1} + \dots + m_{\lambda_n} \leq \dim V.$$

2') LA STESSA COSA PER LE  $m_{\lambda}$ .

DIP 1' e 2') LI ABBIARDO VISTI PRIMA.

1)  $\lambda$  È UN AUTOVALORE SE E SOLO

SE  $\lambda$  È UNA RADICE DI  $P_F(t)$   
 OVVERO SE LA MOLTEPLICITÀ DI  $\lambda$   
 COME RADICE DI  $P_F(t)$  È MAGGIORE DI 0.

$$2) \quad P_F(t) = \underbrace{(t-\lambda_1)^{m_{\lambda_1}} \cdots (t-\lambda_n)^{m_{\lambda_n}}}_{\text{polinomio}} \underbrace{q(t)}_{\text{polinomio}}$$

$$\underline{\text{grado}(P_F(t))} = \underline{m_{\lambda_1} + \cdots + m_{\lambda_n} + \text{grado } q.}$$

quind.  $m_{\lambda_1} + \cdots + m_{\lambda_n} \leq \text{grado } P_F(t).$

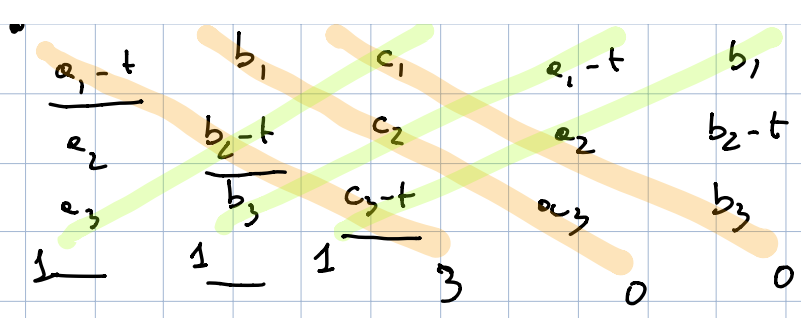
$\equiv$   
 $\dim V.$

#

E SE NPIO

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{Det}(A - tI) = \text{Det} \begin{pmatrix} a_1 - t & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 - t & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 - t \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned}
 p(t) &= \frac{(a_1 - t)(b_2 - t)(c_3 - t)}{\dots} + \text{polin. di grado } \leq 1. \\
 &= -t^3 + t^2(a_1 + b_2 + c_3) + \dots \\
 &= -t^3 + t^2 T_2(A) + \dots + \dots
 \end{aligned}$$

$$p(t) = \text{Det}(A - tI_d)$$

$$p(0) = \text{Det}(A)$$

$$\begin{aligned}
 &\downarrow \\
 p(t) &= -t^3 + t^2 T_2(A) + \dots + t + \text{Det}(A)
 \end{aligned}$$

OSSERVAZIONE

Se  $A$  è una matrice  $n \times n$   
 ALLORA D

$$\begin{aligned}
 P_A(t) &= \frac{(-1)^n t^n + (-1)^{n+1} t^{n-1} T_2(A) + \dots + \text{Det} A}{\dots} \\
 n=2 & \quad t^2 - T_2 A t + \text{Det} A
 \end{aligned}$$



