

Matrici simmetriche a coefficienti reali

UN'OSSERVAZIONE SULLE MATRICI HESSIANE ED IL TEOREMA DI SCHWARZ

Dati un aperto Ω in \mathbb{R}^2 e una funzione $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ di classe C^2 su Ω , consideriamo la matrice hessiana

$$\nabla^2 F = \begin{pmatrix} \partial_{xx}F & \partial_{xy}F \\ \partial_{yx}F & \partial_{yy}F \end{pmatrix}$$

Osserviamo che siccome le derivate parziali seconde di F sono continue (per definizione di $C^2(\Omega)$), il teorema di Schwarz implica che

$$\partial_{xy}F = \partial_{yx}F \quad \text{su} \quad \Omega.$$

Quindi, abbiamo ottenuto che:

se $F \in C^2(\Omega)$, allora la matrice $\nabla^2 F$ è simmetrica.

Più in generale, se Ω è un aperto in \mathbb{R}^n , $n \geq 2$, e se una funzione $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ è una funzione di classe C^2 su Ω , allora la matrice hessiana

$$\nabla^2 F = \begin{pmatrix} \partial_{11}F & \cdots & \partial_{n1}F \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \partial_{1n}F & \cdots & \partial_{nn}F \end{pmatrix},$$

calcolata in un qualsiasi punto $X \in \Omega$, è una matrice simmetrica.

MATRICI SIMMETRICHE E POLINOMIO CARATTERISTICO

Data una matrice $n \times n$ con coefficienti reali

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix},$$

diciamo che A è simmetrica se

$$a_{ij} = a_{ji} \quad \text{per ogni} \quad i, j = 1, \dots, n.$$

Il polinomio caratteristico di A è definito come

$$\det(A - x \text{Id})$$

ed è un polinomio (nella variabile x) di grado n con coefficienti reali.

TEOREMA SPETTRALE

Per il Teorema Spettrale, abbiamo che se una matrice A è simmetrica, allora il polinomio caratteristico di A ha n radici reali (contate con la molteplicità, il che vuol dire che alcune fra di loro possono essere uguali) dette autovalori di A , che indicheremo con

$$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n.$$

In particolare, il polinomio caratteristico di A si può scrivere come

$$\det(A - x \text{Id}) = (-1)^n (x - \lambda_1)(x - \lambda_2) \cdots (x - \lambda_n).$$

Sempre per il Teorema Spettrale, ad ogni radice λ_j , $j = 1, \dots, n$, corrisponde un vettore E_j (detto autovettore di A) tale che

$$AE_j = \lambda_j E_j \quad \text{per ogni} \quad j = 1, \dots, n.$$

Inoltre, la famiglia di vettori

$$E_1, E_2, \dots, E_n$$

forma una base ortonormale di \mathbb{R}^n , ovvero:

$$E_i \cdot E_j = \begin{cases} 1 & \text{se } i = j, \\ 0 & \text{se } i \neq j, \end{cases}$$

ed ogni vettore $V \in \mathbb{R}^n$ si può esprimere come combinazione lineare di E_1, \dots, E_n , ovvero esistono numeri reali

$$\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$$

tali che

$$V = \alpha_1 E_1 + \alpha_2 E_2 + \cdots + \alpha_n E_n.$$

TRACCIA E DETERMINANTE DI UNA MATRICE SIMMETRICA

Proposizione 1. *Sia*

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix},$$

una matrice simmetrica con autovalori $\lambda_1, \dots, \lambda_n$. Allora, abbiamo che:

- *la traccia di A (definita come $\text{tr } A = a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn}$) è data da*

$$\text{tr } A = \lambda_1 + \lambda_2 + \cdots + \lambda_n;$$

- *il determinante di A invece è dato da*

$$\text{tr } A = \lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n.$$

Dimostrazione in dimensione due. Scriviamo la matrice A come

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix}.$$

Il polinomio caratteristico di A è dato da

$$\begin{aligned} \det(A - x \text{Id}) &= \det \begin{pmatrix} a-x & b \\ b & c-x \end{pmatrix} = (a-x)(c-x) - b^2 \\ &= x^2 - (a+c)x + ac - b^2 = x^2 - x \operatorname{tr} A + \det A. \end{aligned}$$

Utilizzando la formula

$$\det(A - x \text{Id}) = (-1)^2(x - \lambda_1)(x - \lambda_2),$$

abbiamo che

$$x^2 - x \operatorname{tr} A + \det A = x^2 - x(\lambda_1 + \lambda_2) + \lambda_1 \lambda_2.$$

Di conseguenza,

$$\operatorname{tr} A = \lambda_1 + \lambda_2 \quad \text{and} \quad \det A = \lambda_1 \lambda_2.$$

□

Dimostrazione in dimensione n . Utilizzeremo la formula

$$\det(A - x \text{Id}) = (-1)^n(x - \lambda_1)(x - \lambda_2) \cdots (x - \lambda_n).$$

Infatti, quando $x = 0$, si ha

$$\det A = (-1)^n(-\lambda_1)(-\lambda_2) \cdots (-\lambda_n) = \lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n.$$

Se invece applichiamo il principio di identità fra polinomi (due polinomi sono uguali se e solo se hanno gli stessi coefficienti), otteniamo che il coefficiente davanti a x^{n-1} dei polinomi

$$\det(A - x \text{Id}) = \det \begin{pmatrix} a_{11} - x & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - x & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - x \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad (-1)^n(x - \lambda_1)(x - \lambda_2) \cdots (x - \lambda_n).$$

deve essere lo stesso. Per il polinomio $(-1)^n(x - \lambda_1)(x - \lambda_2) \cdots (x - \lambda_n)$, questo coefficiente è:

$$(-1)^{n+1}(\lambda_1 + \lambda_2 + \cdots + \lambda_n).$$

Nel caso di $\det(A - x \text{Id})$ invece per la definizione stessa del determinante, abbiamo che il coefficiente davanti a x^{n-1} coincide con quello del polinomio

$$(a_{11} - x)(a_{22} - x) \cdots (a_{nn} - x),$$

il che vuol dire che è dato da

$$(-1)^{n-1}(a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn}).$$

Siccome $(-1)^{n-1} = (-1)^{n+1}$, abbiamo la tesi. □

MATRICI SIMMETRICHE
SEMI-DEFINITE POSITIVE, SEMI-DEFINITE NEGATIVE,
DEFINITE POSITIVE, DEFINITE NEGATIVE,
ED INDEFINITE

Definizione 2. Sia A una matrice simmetrica $n \times n$ a coefficienti reali. Diciamo che:

- A è **semi-definita positiva**, se

$$V \cdot AV \geq 0 \quad \text{per ogni} \quad V \in \mathbb{R}^n;$$

- A è **semi-definita negativa**, se

$$V \cdot AV \leq 0 \quad \text{per ogni} \quad V \in \mathbb{R}^n;$$

- A è **definita positiva**;

$$V \cdot AV > 0 \quad \text{per ogni} \quad V \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\};$$

- A è **definita negativa**;

$$V \cdot AV < 0 \quad \text{per ogni} \quad V \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\};$$

- A è **indefinita**, se non è né semi-definita positiva, né semi-definita negativa, ovvero se esistono vettori $V \in \mathbb{R}^n$ e $W \in \mathbb{R}^n$ tali che

$$V \cdot AV > 0 \quad \text{e} \quad W \cdot AW < 0.$$

In seguito dimostreremo due teoremi che permettono di stabilire il carattere di una matrice simmetrica. Il primo (Teorema 3) fornisce un criterio valido in tutte le dimensioni n . Il secondo (Teorema 4) invece vale solo in dimensione due.

Teorema 3. Sia A una matrice simmetrica $n \times n$ a coefficienti reali e siano $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ gli autovalori di A . Allora,

- (1) A è **semi-definita positiva**, se e solo se

$$\lambda_j \geq 0 \quad \text{per ogni} \quad j = 1, \dots, n;$$

- (2) A è **semi-definita negativa**, se e solo se

$$\lambda_j \leq 0 \quad \text{per ogni} \quad j = 1, \dots, n;$$

- (3) A è **definita positiva**, se e solo se

$$\lambda_j > 0 \quad \text{per ogni} \quad j = 1, \dots, n;$$

- (4) A è **definita negativa**, se e solo se

$$\lambda_j < 0 \quad \text{per ogni} \quad j = 1, \dots, n;$$

- (5) A è **indefinita**, se e solo se esistono due autovalori λ_i e λ_j tali che

$$\lambda_i > 0 \quad \text{e} \quad \lambda_j < 0.$$

Dimostrazione di (1). Siano E_1, \dots, E_n gli autovettori (di norma 1) relativi agli autovalori $\lambda_1, \dots, \lambda_n$. Supponiamo ora che A sia semi-definita positiva. Sia E_j un autovettore (di norma 1) di A . Allora,

$$0 \leq E_j \cdot AE_j = E_j \cdot (\lambda_j E_j) = \lambda_j |E_j|^2 = \lambda_j.$$

Supponiamo che

$$\lambda_j \geq 0 \quad \text{per ogni} \quad j = 1, \dots, n.$$

Sia V un qualsiasi vettore in \mathbb{R}^n . Per il Teorema Spettrale, possiamo scrivere V come

$$V = \alpha_1 E_1 + \alpha_2 E_2 + \dots + \alpha_n E_n,$$

dove $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ sono coefficienti reali. Siccome

$$E_i \cdot E_j = \begin{cases} 1 & \text{se } i = j, \\ 0 & \text{se } i \neq j, \end{cases}$$

abbiamo che

$$\begin{aligned} V \cdot AV &= (\alpha_1 E_1 + \alpha_2 E_2 + \dots + \alpha_n E_n) \cdot A(\alpha_1 E_1 + \alpha_2 E_2 + \dots + \alpha_n E_n) \\ &= (\alpha_1 E_1 + \alpha_2 E_2 + \dots + \alpha_n E_n) \cdot (\alpha_1 A E_1 + \alpha_2 A E_2 + \dots + \alpha_n A E_n) \\ &= (\alpha_1 E_1 + \alpha_2 E_2 + \dots + \alpha_n E_n) \cdot (\alpha_1 \lambda_1 E_1 + \alpha_2 \lambda_2 E_2 + \dots + \alpha_n \lambda_n E_n) \\ &= \lambda_1 \alpha_1^2 + \lambda_2 \alpha_2^2 + \dots + \lambda_n \alpha_n^2 \geq 0. \end{aligned}$$

La dimostrazione dei punti (2), (3) e (4) è analoga. L'ultimo punto (5) segue invece dalla definizione di matrice indefinita e dai punti (1) e (2). \square

Teorema 4. *Sia*

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

una matrice simmetrica 2×2 a coefficienti reali. Allora,

- (1) A è **indefinita**, se e solo se $\det A < 0$;
- (2) A è **definita positiva**, se e solo se $\det A > 0$ e $\text{tr}A > 0$;
- (3) A è **definita negativa**, se e solo se $\det A > 0$ e $\text{tr}A < 0$;
- (4) A è **semi-definita positiva**, se e solo se $\det A \geq 0$ e $\text{tr}A \geq 0$;
- (5) A è **semi-definita negativa**, se e solo se $\det A \geq 0$ e $\text{tr}A \leq 0$.

Dimostrazione. Siano λ_1 e λ_2 gli autovalori di A . Useremo le formule

$$\text{tr}A = \lambda_1 + \lambda_2 \quad \text{and} \quad \det A = \lambda_1 \lambda_2.$$

Dimostriamo (1). Se $\det A < 0$, allora λ_1 e λ_2 sono due numeri reali di segno opposto. Di conseguenza, A è una matrice indefinita. Viceversa, se A è indefinita, allora $\lambda_1 > 0$ e $\lambda_2 < 0$ (oppure $\lambda_1 < 0$ e $\lambda_2 > 0$). In entrambi i casi $\det A = \lambda_1 \lambda_2 < 0$.

Dimostriamo (2). Se $\det A > 0$, allora λ_1 e λ_2 sono due numeri dello stesso segno. Siccome $\text{tr}A > 0$, abbiamo che necessariamente $\lambda_1 > 0$ e $\lambda_2 > 0$. Di conseguenza, la matrice A è definita positiva. Viceversa, se A è definita positiva, allora $\lambda_1 > 0$ e $\lambda_2 > 0$. Di conseguenza, $\text{tr}A > 0$ e $\det A > 0$.

Le dimostrazioni di (3), (4) e (5) sono analoghe. \square