

$$\dim V = m^2$$

6 nov 2020

$$V = M_{\mathbb{R}}(m \times m)$$

$$H = (h_{ij})_{\substack{i,j \\ 1 \leq i,j \leq m}}$$

$$\text{tr} H \doteq \sum_i h_{ii}$$

LEMMA: $\det(I + \varepsilon H) = 1 + \varepsilon \text{tr} H + O(\varepsilon^2)$

per $\varepsilon \rightarrow 0$

$$\Phi(A) \doteq \det(A)$$

$$\Phi(I + \varepsilon H) = 1 + \varepsilon \text{tr} H + O(\varepsilon^2)$$

$$\Phi(I + \varepsilon H) = \Phi(I) + \varepsilon d\Phi(I)[H] + o(\varepsilon)$$

} per $\varepsilon \rightarrow 0$

$$d\Phi(I) : H \mapsto \text{tr} H$$

applicazione lineare $V \rightarrow \mathbb{R}$

$\dim V = m^2$

GRUPPO SPECIALE LINEARE

$$S := SL_{\mathbb{R}}(m) = \{ A \in V : \det(A) = 1 \}$$

è una ipersuperficie in V

$$\dim(S) = m^2 - 1$$

OSS: $f \in C^k$, $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\Omega \subseteq \mathbb{R}^{n+m}$

L'INSIEME DI LIVELLO $\{(x,y) : f(x,y) = c\} = L_c$

PUÒ ESSERE SCRITTO COME GRAFICO DI UNA FUNZIONE C^k IN UN INTORNO DI TUTTI I PUNTI $(x,y) \in L_c$ T.C.

$$\text{rk}(Df(x,y)) = m$$

TALI PUNTI SI CHIAMANO

PUNTI REGOLARI DI $\{f=c\}$.

Nel nostro caso useremo ciò

con $\Omega = \mathbb{R}^{m^2} = V$, $f = \Phi$, $m=1$

$$L_c = S$$

Per vedere che S è una ipersuperficie basta controllare

$$\forall A \in S \quad d\Phi(A) : V \rightarrow \mathbb{R}$$

è surgettiva (basta non sia nulla)

OSS₁: se $A \in S \Rightarrow A$ invertibile

OSS₂: se $A \in S \Rightarrow \det(A + \varepsilon H) = \det(A [I + \varepsilon A^{-1} H])$

$$= \det(A) \det(I + \varepsilon A^{-1} H)$$

$$= \det(A) [1 + \varepsilon \text{tr}(A^{-1} H) + O(\varepsilon^2)]$$

$\varepsilon \rightarrow 0$

$$\phi(A+\varepsilon H) = \det(A+\varepsilon H) = \det(A) + \varepsilon(\det A) \operatorname{tr}(A^{-1}H) + o(\varepsilon) \quad \varepsilon \rightarrow 0$$

$$\phi(A+\varepsilon H) = \phi(A) + \varepsilon d\phi(A)[H] + o(\varepsilon)$$

$$d\phi(A): H \longmapsto \det(A) \operatorname{tr}(A^{-1}H)$$

perché
A invertibile

$$\text{se } A \in S \quad \begin{array}{ccc} V & \xrightarrow{\quad} & \mathbb{R} \\ H & \longmapsto & \operatorname{tr}(A^{-1}H) \end{array}$$

Questa applicazione non è mai identicamente nulla per $A \in S$

Basta calcolarla per $H=A$.

\Rightarrow tutti i punti di S sono regolari per Φ

$\Rightarrow S$ è ipersuperficie in V .

$$\begin{aligned} T_I S &= \{H \in V : d\phi(I)[H] = 0\} \\ &= \{H \in V : \operatorname{tr} H = 0\} \end{aligned}$$

$A \in S$

$$\begin{aligned} T_A S &= \{H \in V : d\phi(A)[H] = 0\} \\ &= \{H \in V : \operatorname{tr}(A^{-1}H) = 0\} \end{aligned}$$

Esercizio:

Fare il conto esplicito
in coordinate
nel caso $n=2$

$$\det \begin{pmatrix} x & z \\ y & t \end{pmatrix} = xt - yz$$

Verificare che

$xt - yz = 1$ definisce
una ipersuperficie in \mathbb{R}^4

Scrivere esplicitamente
il piano tangente
a $S = \{xt - yz = 1\}$
in ogni suo punto.

$$O(n) \subseteq V$$

$\Sigma_n \doteq O(n) = \{A \in V : {}^t A A = I\}$ è una sottovarietà di dimensione $\frac{n^2 - n}{2}$

Es: Se $n=2$ $\dim O(2) = 1$ rotazioni nel piano $O(2) \cong S^1$
 Se $n=3$ $\dim O(3) = 3$ rotazioni nello spazio

$$\Psi(A) = {}^t A \cdot A$$

$$A = (a_{ij})_{ij}$$

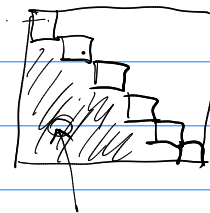
$${}^t A = (a_{ji})_{ij}$$

$$\Psi: V \longrightarrow \text{Sym}(n) := \{S \in V : S = {}^t S\}$$

$$S \doteq {}^t A A \Rightarrow {}^t S = {}^t ({}^t A A) = {}^t A {}^t ({}^t A) = {}^t A A = S$$

${}^t (AB) = {}^t B {}^t A$

$$\dim(\text{Sym}(n)) = \frac{n(n+1)}{2} = \frac{n^2+n}{2}$$



$$\Psi: V \longrightarrow \text{Sym}(n)$$

$$\begin{matrix} \mathbb{R}^{n^2} \\ \mathbb{R}^{n^2} \end{matrix} \quad \begin{matrix} \mathbb{R}^{\frac{n^2+n}{2}} \\ \mathbb{R}^{\frac{n^2+n}{2}} \end{matrix}$$

Se dimostro che $\forall A \in O(n)$ $d\Psi(A)$ è suriettivo
 $\Rightarrow O(n)$ è una sottovarietà di dimensione $n^2 - \frac{n^2+n}{2} = \frac{n^2-n}{2}$

Se $A=I$

Calcolo $\psi(I+\varepsilon H) = {}^t(I+\varepsilon H)(I+\varepsilon H)$
 $= I + \varepsilon({}^tH+H) + o(\varepsilon)$ per $\varepsilon \rightarrow 0$

$d\psi(I) : H \mapsto {}^tH+H$ è un'applicazione lineare
 $V \mapsto \text{Sym}(n)$ è surgettiva

S simmetrica fissa basta prendere $H = \frac{1}{2}S$

$\mathcal{O}(n)$ è una sottovarietà in un intorno di I .

$d\psi(A) = ?$

$\psi(A+\varepsilon H) = {}^t(A+\varepsilon H)(A+\varepsilon H) = I + \varepsilon({}^tAH + {}^tHA) + o(\varepsilon)$ ($\varepsilon \rightarrow 0$)

Se $A \in \mathcal{O}(n)$ ($\Rightarrow \psi(A) = I$) abbiamo che $\psi(A) + \varepsilon({}^tAH + {}^tHA) + o(\varepsilon)$

$d\psi(A) : H \mapsto {}^tAH + {}^tHA$ è surgettiva $\forall A \in \mathcal{O}(n)$

chi è H tale che

${}^tAH + {}^tHA = S$?

$H = \frac{1}{2}AS$

${}^tA \left(\frac{1}{2}AS \right) + {}^t \left(\frac{1}{2}AS \right) A = \frac{1}{2} [{}^tAA S + S {}^tAA] = \frac{1}{2} (S + {}^tS) = S$
 $A \in \mathcal{O}(n)$

5' pausa

$\Rightarrow \mathcal{O}(n)$ è esprimibile localmente come grafico da $\mathbb{R}^{n^2} \rightarrow \mathbb{R}^{\frac{n^2+n}{2}}$ matrici \rightarrow matrici simmetriche $S = {}^tS$ $S \in \text{Sym}(n)$

$\Rightarrow O(n)$ è una sottovarietà di dim $\frac{n^2 - n}{2}$

$$T_I O(n) = \{H : d\psi(I)[H] = 0\}$$

$$= \{H : {}^t H + H = 0\} = \text{matrici antisimmetriche}$$

$n=2$ le matrici antisimmetriche sono multipli $\rightarrow \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

Scomposizione di matrice in parte simmetrica & antisimmetrica

$$M \in V \quad M = \frac{1}{2}(M + {}^t M) + \frac{1}{2}(M - {}^t M)$$

generatore infinitesimale di una rotazione nel piano

$n=3$ le matrici antisimmetriche sono del tipo $\begin{pmatrix} 0 & -a & -b \\ a & 0 & -c \\ b & c & 0 \end{pmatrix}$

Una base dello spazio tangente è $\begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

generatore infinit di una rot. di asse z

g. i. rot. asse y

gen. i. rot. asse x

Esercizio*: $V = M(n \times n)$

$$\phi: V \rightarrow \mathbb{R} \\ A \rightarrow \det(A)$$

$$A = (a_{ij})$$

Trovare max/min ϕ

col vincolo

$$\sum_{1 \leq i, j \leq n} a_{ij}^2 = n$$

sfera di \mathbb{R}^{n^2}

oss: $\sum_{1 \leq i, j \leq n} a_{ij}^2 = \text{tr}({}^t A A)$

Es.

Trovare massimi e minimi di $f(x,y,z,t) = |xt - yz|$
sull'insieme $T_l := \{(x,y,z,t) \in \mathbb{R}^4 : \sqrt{x^2+y^2} + \sqrt{z^2+t^2} = l\}$
con $l > 0$

Oss1 T_l è compatto $\left\{ \begin{array}{l} \text{chiuso} \\ \text{limitato} \end{array} \right. \rightarrow g'(l)$ con $g = \sqrt{x^2+y^2} + \sqrt{z^2+t^2}$ funz. continua
 $\rightarrow (x,y,z,t) \in T_l \Rightarrow \begin{array}{l} x^2+y^2 \leq l^2 \\ z^2+t^2 \leq l^2 \\ \Rightarrow x^2+y^2+z^2+t^2 \leq 2l^2 \end{array}$

$$T_l \subseteq \overline{B(0, \sqrt{2}l)} \Rightarrow T_l \text{ limitato}$$

f continua su T_l compatto ammette max & min

$\min_{P \in T_l} f(P) = 0$ basta prendere $\begin{array}{l} z=0 \\ t=0 \end{array}$ $\rightarrow f=0$ $\left[x=y = \frac{\sqrt{2}l}{2} \right]$
 $\left(x^2+y^2 = \frac{l^2}{2} + \frac{l^2}{2} = l^2 \right)$

chiamo $F(x,y,z,t) = xt - yz$ $f = |F|$

e cerco $\max_{T_l} f$ $\min_{T_l} f$ $\max_{T_l} f = \max_{T_l} |F| = \max \left\{ \max_{T_l} F, -\min_{T_l} F \right\}$

Posso restringere la ricerca all'insieme $D = \left\{ \begin{array}{l} x^2+y^2 > 0 \\ z^2+t^2 > 0 \end{array} \right\}$ è un aperto

Metodo 1: (a) Verificare che $D \cap T_l$ è una ipersuperficie
(b) ed utilizzare il metodo dei moltip. di Lagrange

$$g = \sqrt{x^2+y^2} + \sqrt{z^2+t^2}$$

$$(x, y, z, t) \in T_e \cap D$$

(a) Calcolo $\nabla g(x, y, z, t) = \begin{pmatrix} \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} \\ \frac{y}{\sqrt{x^2+y^2}} \\ \frac{z}{\sqrt{z^2+t^2}} \\ \frac{t}{\sqrt{z^2+t^2}} \end{pmatrix}$

g è differenz. in D

$$\partial_x g = \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}}$$

OSS $\nabla g(x, y, z, t) \neq \underline{0} \quad \forall (x, y, z, t) \in T_e \cap D$

$\Rightarrow T_e \cap D$ è ipersuperf.
 mult. di Lagrange \Rightarrow cerco soluzioni del sistema

$$\begin{cases} \nabla F = \lambda \nabla g \\ g(x, y, z, t) = l \end{cases}$$

$$\begin{cases} \partial f = \lambda \nabla g \rightarrow \\ \begin{cases} t = \lambda \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} \\ -z = \lambda \frac{y}{\sqrt{x^2+y^2}} \\ -y = \lambda \frac{z}{\sqrt{z^2+t^2}} \\ x = \lambda \frac{t}{\sqrt{z^2+t^2}} \\ \sqrt{x^2+y^2} + \sqrt{z^2+t^2} = l \end{cases} \end{cases}$$

$$F = xt - yz$$

sistema non lineare 4×4

finire x esercizio

metodo 2

Cambio di variabile

$$x = r \cos \theta$$

$$z = \rho \cos \varphi$$

$$r, \rho > 0$$

$$y = r \sin \theta$$

$$t = \rho \sin \varphi$$

$$\begin{aligned} f(x, y, z, t) &= |r \rho \cos \theta \sin \varphi - r \rho \sin \theta \cos \varphi| \\ &= r \rho |\cos \theta \sin \varphi - \sin \theta \cos \varphi| = r \rho |\sin(\theta - \varphi)| \end{aligned}$$

$$r + \rho = l$$

θ, φ non ho vincoli

massimizza $|\sin(\theta - \varphi)|$ (ed il max è 1)

massimizza $r \cdot \rho$ con vincolo $r + \rho = l$

