

Foglio di esercizi 9

Esercizio 1:

si ha

$$\begin{aligned}
 A &= \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix}^{-1} = \\
 &= \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & -6 \end{pmatrix} \frac{-1}{10} \begin{pmatrix} -3 & -1 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & -6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} \\
 &= \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ -3 & 9 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Esercizio 2:

(a)

$$A_{\mathcal{E}, \mathcal{E}, \phi} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{e } \phi(x, y, z) = (x+y+z, x+y+z, y+z)$$

$$(b) \text{ Si ha } \ker \phi = \ker \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \langle (0, 1, -1) \rangle$$

$$\text{e } \phi^{-1}\{(2, 2, 1)\} = (1, 1, 0) + \langle (0, 1, -1) \rangle$$

$$\begin{aligned}
 (c) \quad P(t) &= \det \begin{pmatrix} 1-t & 1 & 1 \\ 1 & 1-t & 1 \\ 0 & 0 & 1-t \end{pmatrix} = (1-t)^3 + t - 1 = \\
 &= 1 - 3t + 3t^2 - t^3 + t - 1 = -t^3 + 3t^2 - 4t = \\
 &= -t \quad \text{[scribble]} \quad (t^2 - 3t + 4)
 \end{aligned}$$

Poiché 0 è l'unico autovalore reale di ϕ , con mult. alg. 1 ϕ non è diagonalizzabile.

Esercizio 3:

• $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$ A è simmetrica quindi diagonalizzabile

• $B = \begin{pmatrix} 1 & -3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$

$$P(t) = \det \begin{pmatrix} 1-t & -3 \\ 3 & 1-t \end{pmatrix} = t^2 - 2t + 1 + 9 = t^2 - 2t + 10$$

il polinomio caratteristico non ha radici reali dunque B non è diagonalizzabile

• $C = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$

$$P(t) = (t-3)^2$$

$$V_3 = \ker \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \langle (1, 0) \rangle$$

$$\dim V_3 = 1 < \text{mult. alg. } 3 = 2$$

dunque C non è diagonalizzabile

• D è diagonale dunque diagonalizzabile

$$\bullet E = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 5 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P(t) = \det \begin{pmatrix} 1-t & 2 & 5 \\ 0 & -t & 3 \\ 0 & 0 & 1-t \end{pmatrix} = -(1-t)^2 t$$

dunque 1 è autovalore di mult. alg. 2

$$V_1 = \ker \begin{pmatrix} 0 & 2 & 5 \\ 0 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \langle (1, 0, 0) \rangle$$

$$\dim V_1 = 1 < 2 = \text{mult. alg. } 1$$

dunque E non è diagonalizzabile

$$\bullet F = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P(t) = \det \begin{pmatrix} 1-t & 2 & 4 \\ 0 & -t & -2 \\ 0 & 0 & 1-t \end{pmatrix} = -t(1-t)^2$$

autovalori 0 di mult. alg. 1
 1 di mult. alg. 2

$$V_1 = \ker \begin{pmatrix} 0 & 2 & 4 \\ 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \langle (1, 0, 0), (0, 2, -1) \rangle$$

$$\dim V_1 = 2 = \text{mult. alg. di } 1$$

Poiché il polinomio caratteristico di F ha tutte radici reali e le mult. alg. degli autovalori sono uguali alle mult. geom. degli autovalori, F è diagonalizzabile.

$$\bullet G = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P(t) = \det \begin{pmatrix} 1-t & -1 & 1 \\ -1 & 1-t & -1 \\ 1 & -1 & 1-t \end{pmatrix} = -t^2(t-3)$$

autovettori 0 di mult. alg. 2

3 di mult. alg. 1

$$V_0 = \ker \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \langle (1, 1, 0), (0, 1, 1) \rangle$$

$$V_3 = \ker \begin{pmatrix} -2 & -1 & 1 \\ -1 & -2 & -1 \\ 1 & -1 & -2 \end{pmatrix} = \langle (1, -1, 1) \rangle$$

Poiché gli autovettori di G sono tutti reali e le molteplicità algebriche degli autovettori sono uguali alle molteplicità geometriche degli stessi, la matrice G è diagonalizzabile.

Esercizio 4:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\ker A = \langle (1, -1, 0), (0, 1, -1) \rangle$$

inoltre $(1, 1, 1)$ è autovettore di A relativo

all'autorelatore 3, dunque

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = P^{-1} A P$$

$$\text{con } P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

o anche

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & -2 & 2 \\ -1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

(ci sono infinite possibili scelte di P , una per ogni base di autovettori di A)

Esercizio 5:

(a)

$$A = A_{\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_i, F} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(b) \quad \ker F = \ker A = \ker \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \langle (1, 0, -1) \rangle$$

$$\dim \ker F = 1$$

(c) F non è invertibile poiché $\ker F \neq \{(0, 0, 0)\}$

$$(d) \quad P(t) = \det \begin{pmatrix} 1-t & 0 & 1 \\ 0 & 2-t & 0 \\ 1 & 0 & 1-t \end{pmatrix} = -t(t-2)^2$$

gli autovalori di F sono 0 con mult. alg. 1
 2 con mult. alg. 2

$$(e) \quad V_0 = \ker F = \langle (1, 0, -1) \rangle$$

$$V_2 = \ker \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \langle (1, 0, 1), (0, 1, 0) \rangle$$

(f) F è diagonalizzabile

$\mathcal{V} = \{(1, 0, 1), (0, 1, 0), (1, 0, -1)\}$ è una base di autovettori di F

$$e \quad A_{\mathcal{V}, \mathcal{V}, F} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

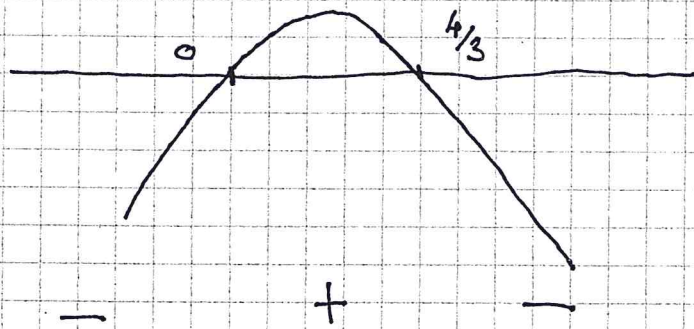
Esercizio 6:

$$\begin{aligned}
 P(t) &= \det(A_k - tI_3) = \det \begin{pmatrix} 1-t & 2k-4 & -1 \\ k-2 & -t & 0 \\ -1 & 0 & 1-t \end{pmatrix} \\
 &= t + (1-t) \left(t^2 - t - 2(k-2)^2 \right) = \\
 &= - \left(t^3 - 2t^2 - 2(k-2)^2 \right)
 \end{aligned}$$

Studiamo la funzione $y = P(x)$, con
 $P(x) = - \left(x^3 - 2x^2 - 2(k-2)^2 \right)$

studio della derivata prima:

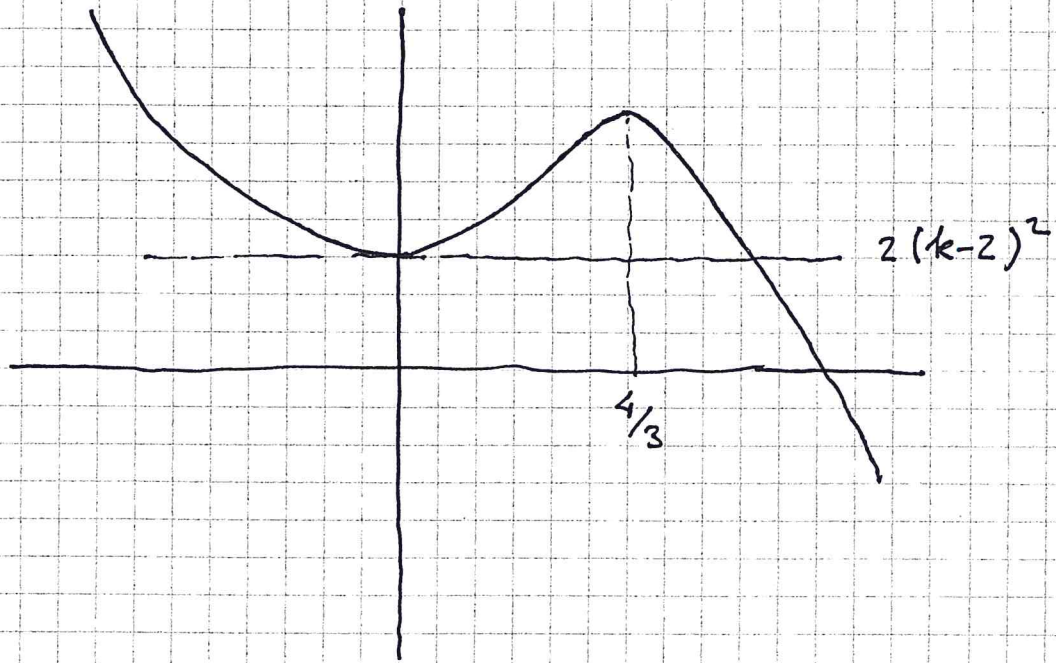
$$P'(x) = - (3x^2 - 4x) = -x(3x - 4)$$



la funzione $y = P(x)$ è decrescente da $-\infty$ a 0, crescente da 0 a $4/3$ e decrescente da $4/3$ a $+\infty$

$$\begin{aligned}
 P(0) &= 2(k-2)^2 \geq 0 \quad \text{e} \quad P(4/3) = - \left((4/3)^2 \left(-\frac{2}{3} \right) - 2(k-2)^2 \right), \\
 &= \frac{32}{27} + 2(k-2)^2 > 0
 \end{aligned}$$

dunque il grafico di $y = P(x)$ è della forma



$$(a) \quad A_k \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ k-2 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$(1, 0, 1)$ è autovettore di A_k se e solo se $k=2$,
 l'autovettore relativo $(1, 0, -1)$ di A_2 è 2.

$$V_2 = \ker(A_2 - 2I_3) = \ker \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \langle (1, 0, -1) \rangle$$

(b) Poiché $P(t) = -(t^3 - 2t^2 - 2(k-2)^2)$
 0 è una radice di $P(t)$ se e solo se $k=2$

(c) Dal grafico di $y = P(x)$ si deduce che il polinomio

$P(t)$ ha una sola radice reale se $k \neq 2$, mentre

per $k=2$ ha 0 come radice di molteplicità 2 e
 2 ~~come~~ come radice di molt. 1.

dunque per $k \neq 2$, A_k non è diagonalizzabile

$$k=2$$

$$V_2 = \ker(A_2 - 2I_3) = \langle (1, 0, -1) \rangle$$

$$V_0 = \ker A_2 = \ker \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \langle (1, 0, 1), (0, 1, 0) \rangle$$

dunque A_2 è diagonalizzabile e si ha

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

(d) gli autovettori di A_2 tali che appartengano a $W: y=0$

sono del tipo $(\alpha, 0, \alpha)$ o $(\alpha, 0, -\alpha)$

con $\alpha \neq 0$, $\alpha \in \mathbb{R}$.