

1) Data la matrice

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

a) Calcolare $\det(A)$;

b) Determinare gli autovalori della matrice

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

(Suggerimento: usare il risultato del punto a))

c) Stabilire se esiste una base ortonormale di autovettori di M e in caso affermativo trovarne una.

2) Sia $V = M_2(\mathbb{R})$ lo spazio vettoriale delle matrici reali quadrate di ordine 2 e sia $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$.

Si consideri l'applicazione $T : V \rightarrow V$ definito ponendo $T(X) = AX - XA \forall X \in V$.

a) Verificare che T e' una applicazione lineare;

b) Trovare base e dimensione di $\ker(T)$ e $\text{Im}(T)$;

c) Stabilire se V e' somma diretta di $\ker(T)$ e $\text{Im}(T)$.

3) Sia $B = \{ u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, u_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, u_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \}$, e sia $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'endomorfismo dato dalla matrice

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

rispetto alla base B.

a) Determinare la dimensione e una base di $\text{Im}(f)$;

b) Determinare, se esiste, una applicazione lineare $g : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ tale che $\text{Im}(f) = \ker(g)$ e $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \in \text{Im}(g)$.

Soluzioni.

a) Usando le proprieta' dei determinanti e la "regola" di Laplace abbiamo:

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} a & x & x & b \\ x & a & b & x \\ x & b & a & x \\ b & x & x & a \end{pmatrix} &= (a-b)^2 \det \begin{pmatrix} a & x & x & b \\ x & a & b & x \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (a-b)^2 \det \begin{pmatrix} a+b & x & x & b \\ 2x & a & b & x \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (a-b)^2 \det \begin{pmatrix} a+b & x & x \\ 2x & a & b \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} = \\ &= (a-b)^2 \det \begin{pmatrix} a+b & 2x & x \\ 2x & a+b & b \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (a-b)^2 [(a+b)^2 - 4x^2] = (a-b)^2 (a+b-2x)(a+b+2x). \end{aligned}$$

b) Posto, $a = 1-t$, $x = 1$, $b = 2$, si ha:

$\det(M-tI) = (t+1)^2(t-1)(t-5)$ e gli autovalori di M sono 1,5 e -1 con molteplicita' algebrica 2 .

c) La matrice M e' simmetrica, quindi esiste in \mathbb{R}^4 una base ortonormale di autovettori di M.

L'autospazio relativo all'autovalore -1 = $\ker(M+I)$ e' il piano di equazioni $2x_1 + x_2 + x_3 + 2x_4 = 0$, $x_1 + 2x_2 + 2x_3 + x_4 = 0$. Una sua base ortonormale e data dai vettori $v_1 = 1/\sqrt{2}(1, 0, 0, -1)$, $v_2 = 1/\sqrt{2}(0, 1, -1, 0)$.

$V_1 = \ker(M - I) =$ retta $x_2 + x_3 + 2x_4 = 0$, $x_1 + 2x_3 + x_4 = 0$, $x_1 + 2x_2 + x_4 = 0$, base il versore $v_3 = 1/2(1, -1, -1, 1)$;

$V_5 =$ retta ortogonale ai due autospazi precedenti, equazioni : $x_1 - x_4 = 0$, $x_2 - x_3 = 0$, $x_1 - x_2 - x_3 + x_4 = 0$, base $v_4 = 1/2(1, 1, 1, 1)$.

I vettori v_1, v_2, v_3, v_4 sono una base ortonormale di autovettori di M.

2) Posto $X = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix}$, dove le x_i sono le coordinate di X nella base canonica di V, si ha

$T(X) = AX - XA = \begin{pmatrix} x_3 - x_2 & x_2 + x_4 - x_1 \\ x_1 - x_3 - x_4 & x_2 - x_3 \end{pmatrix}$, e T e' lineare in quanto le coordinate del vettore immagine T(X) sono polinomi omogenei di grado 1 nelle coordinate del vettore X. In alternativa, la linearita' di T si dimostra verificando che,

per ogni $X \in V$ e per ogni scalare k , si ha: $T(X+X') = T(X) + T(X')$ e $T(kX) = kT(X)$.
 $(T(X+X') = A(X+X') - (X+X')A = AX+AX'-XA-X'A = AX-XA + AX'-X'A = T(X)+T(X')$; $T(kX) = A(kX) - (kX)A = k(AX) - k(XA) = kT(X)$).

b) Equazioni cartesiane di $\ker(T)$: $x_2 - x_3 = 0, x_1 - x_3 - x_4 = 0$, dimensione di $\ker(T) = 2$ e base: $\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, A \right\}$.

$\dim(\text{Im}(T)) = \dim(V) - \dim(\ker(T)) = 2$, base di $\text{Im}(T)$: $\left\{ \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$, (i primi due "vettori colonna" della matrice associata) equazioni cartesiane di $\text{Im}(T)$: $x_1 + x_4 = 0, x_1 + x_2 + x_3 = 0$.

c) Mettendo a sistema le equazioni di $\ker(T)$ e quelle di $\text{Im}(T)$ si ottengono le equazioni cartesiane dell'intersezione. L'unica soluzione e' il vettore nullo, segue che V e' somma diretta dei due sottospazi.

3) Come si verifica facilmente, per esempio mediante eliminazione di Gauss, il rango di A e' 2 e le prime due colonne sono indipendenti, cosi' base di $\text{Im}(f) = \{2u_1 - u_2, u_1 + u_3\} = \left\{ \begin{vmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{vmatrix} \right\}$, piano di equazione cartesiana $2x_1 + 2x_2 - x_3 = 0$.

Definiamo g ponendo:

$$g\left(\begin{vmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}; g\left(\begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}; g\left(\begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}\right) = \begin{vmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix}.$$

Questi dati definiscono una applicazione lineare, in quanto i vettori $\left\{ \begin{vmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix} \right\}$ sono una base del dominio, e questa applicazione soddisfa alle codizioni richieste.