

# Soluzioni Degli Esercizi

## VERSIONE A

Si consideri la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 1 \\ 6 & 8 & 2 \\ -33 & -44 & -11 \end{pmatrix}$$

1) Una applicazione lineare

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \quad / \quad \ker f = \ker A \quad \text{e'}$$

per esempio:

$$(3, 4, 1) : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\ker f = \ker A \quad \text{perché} \quad \text{rk}(A) = 1$$

2)  $f$  è suriettiva perché

$$\text{rk}(3, 4, 1) = 1$$

$$3) \dim \ker f = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid \begin{matrix} 3x + 4y + z = 0 \\ (*) \end{matrix} \right\} = 2$$

(3 incognite in un'equazione).

Una base  $\left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} \right]$

(o qualsiasi coppia di vettori linearmente indipendenti verificanti (\*)).

4) La matrice ha rango 1. Quindi 0 è autovalore almeno doppio perché  $\text{mg}(0) = 3 - \text{rk}(A) = 2$ .

Il terzo autovalore  $\lambda$  è tale che

$$0 + 0 + \lambda = \text{traccia}(A) = 3 + 8 - 11 = 0$$

$\underbrace{\hspace{2cm}}$   
 $\nearrow$  autovalore  
 doppio

Quindi  $\text{Spec}(A) = \{0\}$  e  $\text{ma}(0) = 3$ .

5) L'unico autospazio è  $\text{Ker}(A)$ , già calcolato in 3).

6) Non esiste  $P$  /  $P^T A P = \text{diagonale}$  perché  $A$  non è simmetrica.

7)  $\nexists P$  /  $P^{-1} A P$  in diagonale perché  $A$  possiede un solo autospazio di dimensione 1.

( $\exists = \dim a(0) > \dim g(0) = 1$ ).

# VERSIONE B

Data  $A = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 1 \\ 6 & 8 & 2 \\ -9 & -12 & -3 \end{pmatrix}$

1)  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  è, per esempio:

$$(3, 4, 1): \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto 3x + 4y + z$$

2)  $f$  è suriettiva, perché

$$\text{rk}(3, 4, 1) = 1 = \dim \mathbb{R}$$

$$3) \text{ Ker } f = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid \begin{matrix} 3x + 4y + z = 0 \\ (x) \end{matrix} \right\}$$

Quindi  $\dim \text{Ker } f = 2$  (3 incognite  
un'equazione)

Una base:  $\left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix} \right\}$

o quilibrio coppia di terme verificanti  
(\*)).

4) Siccome  $\text{rk}(A) = 1$ ,  $0 \in \text{Spec}(A)$

$$\text{e } m_A(0) = 3 - \text{rk}(A) = 2.$$

Quindi 0 è autovalore doppio.

Il 3° autovalore  $\lambda$  è tale che

$$0 + 0 + \lambda = \text{traccia}(A) = 3 + 8 - 3 = 8$$

Dunque  $m_A(0) = 2$ .

5) Un autospazio è il nullo.

$$\text{L'altro è } \text{Ker}(A - 8I) = \text{Ker} \begin{pmatrix} -5 & 4 & 1 \\ 6 & 0 & 2 \\ -9 & -12 & -11 \end{pmatrix}$$

$$\text{Da cui: } \begin{cases} 3x + z = 0 \\ -5x + 4y + z = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} z = -3x \\ 4y = 5x - z \end{cases}$$

$$\left[ \begin{pmatrix} 1 \\ 1/2 \\ 3 \end{pmatrix} \right] = \text{Ker}(A - 8I)$$

6) Non esiste per chi  $A$  non è  
simmetrica .

7) Esiste per chi  $A$  ha due  
autovettori con molteplicità  
algebraica e geometrica coincidenti.

# VERSIONE C

E' data

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 6 & 9 \\ 6 & 12 & 18 \\ 9 & 18 & 27 \end{pmatrix}$$

1) Un' applicazione lineare

$$f: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R} \quad \text{tale che}$$

$$\ker A = \ker f \quad \text{e' :}$$

$$(3 \ 6 \ 9) : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto 3x + 6y + 9z$$

o, anche,  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto x + 2y + 3z$

2)  $\text{rk}(1, 2, 3) = 1 = \dim \mathbb{R}$   
è suriettiva.

3)  $\dim \ker f = \dim \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid x + 2y + 3z = 0 \right\}$   
 $= 2 = n.$  incognite meno  $n.$   
equazioni.

$$\ker f = \left[ \begin{array}{c} \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \end{array} \right]$$

base

4) la matrice ha rango 1.

Quindi  $0 \in \text{Spec}(A)$  e

$$\text{mg}(0) = \dim \ker A = 2$$

Siccome è simmetrica  $\text{ma}(0) = 2$

il terzo autovettore  $\lambda$  è :

$$0 + 0 + \lambda = \text{traccia}(A) = 42$$

$$\lambda = 42$$

$$5) \text{ Un autovettore è } \left[ \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

l'altro relativo a  $\lambda = 42$  è

$$\left[ \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix} \right] = \left[ \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

6) Sì, perché  $A$  è  
simmetrica

7) Sì, perché  $A$  è simmetrica  
e, quindi, diagonalizzabile.

# Versione D

Si consideri la matrice

$$A = \begin{pmatrix} -3 & -6 & -9 \\ 6 & 12 & 18 \\ 9 & 18 & 27 \end{pmatrix}$$

$$1) \quad f \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = (1, 2, 3) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

è una tale applicazione. [qualcuno  
sige di A avrebbe dato la  $f$ ].

2)  $f$  è suriettiva perché

$$\text{rk}(1, 2, 3) = 1 = \dim \mathbb{R}$$

$$3) \quad \ker f = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid x + 2y + 3z = 0 \right\}$$

Quindi  $\ker f = \left[ \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} \right]$

è base di autovet.

4)  $0 \in \text{Spec}(A)$  e  $\text{mg}(0) = 2$

perché  $\text{rk}(A) = 1$ .

L'altro autovettore  $\lambda \in \text{Spec}(A)$  è:

$$0 + 0 + \lambda = \text{tr}(A) = 36$$

da cui  $\lambda = 36$ .

5) Un autovettore è  $\ker A = \ker f =$

$$= \left[ \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} \right]$$

L'altro è:

$$\ker(A - 36I) = \ker \begin{pmatrix} -3y & -6 & -9 \\ 6 & -24 & 18 \\ 9 & 18 & -9 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid \begin{array}{l} 13x + 2y + 3z = 0 \\ x + 2y - z = 0 \end{array} \right\}$$

↙ a piacere

$$x = 1$$

$$\begin{cases} 2y + 3z = -13 \\ 2y - z = -1 \end{cases}$$

$$\textcircled{2} \quad 4z = -12 \quad z = -3$$

$$2y = -1 + z = -1 - 3 = -4 \quad y = -2$$

$$\left[ \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix} \right]$$

6) No, perché  $A$  non è simmetrica

7) Sì perché abbiamo trovato

3 autovettori linearmente  
indipendenti.

$$m_g(0) = m_a(0) = 2$$

$$m_g(36) = m_a(36) = 1$$