

Esercizio su polinomio caratteristico:

calcolare il polinomio caratteristico della matrice A

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ \delta & \gamma & \beta & \alpha \end{pmatrix}$$

$$p(x) = \det(A - xI_d)$$

↑  
variabile del polinomio

$$p(x) = \det \begin{pmatrix} -x & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -x & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -x & 1 \\ \delta & \gamma & \beta & \alpha - x \end{pmatrix} = -x \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -x & 1 \\ \beta & \alpha - x \end{pmatrix} - \delta \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & -x & 1 \end{pmatrix}$$

$$= -x \cdot \left( -x \cdot \det \begin{pmatrix} -x & 1 \\ \beta & \alpha - x \end{pmatrix} + \gamma \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -x & 1 \end{pmatrix} \right) - \delta \cdot 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -x & 1 \end{pmatrix}$$

regola di Laplace sulla prima colonna della sottomatrice

1<sup>a</sup> riga della sottomatrice

$$= -x \left( -x \left( -x \cdot (\alpha - x) - \beta \right) + \gamma \right) + \delta =$$

$$= -x \left( -x \left( x^2 - \alpha x - \beta \right) + \gamma \right) + \delta = -x \left( -x^3 + \alpha x^2 + \beta x + \gamma \right) + \delta =$$

$$= +x^4 - \alpha x^3 - \beta x^2 - \gamma x - \delta$$

determinare autovalori e i relativi autospazi della matrice B

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -3 & -3 \end{pmatrix}$$

→ si calcolano gli autovalori come radici del polinomio caratteristico

$$p(x) = \det(B - \text{Id} \cdot x) = \det \begin{pmatrix} -x & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -x & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -x & 1 \\ 0 & -1 & -3 & -x-3 \end{pmatrix}$$

cont. superflui usando la formula generale dell'esercizio precedente

$$\begin{aligned} &= -x(-x(-x) \cdot (-x-3) - (-3) \cdot 1) - 1(0(x+3) - (-1) \cdot 1) \\ &= -x(-x(x^2+3x+3) - 1) - 1(-x-3) \\ &= x^4 + 3x^3 + 3x^2 + x = x(x^3 + 3x^2 + 3x + 1) = \\ &= x(x+1)^3 = 0 \end{aligned}$$

$$x_1 = 0 \quad m_a(1)$$

$$x_2 = -1 \quad m_a(3)$$

determinare gli autospazi relativi ai due autovalori trovati

→ caso  $x=0$ :

$$\text{Ker}(B - 0I) = \text{Ker}(B) = \{v \in \mathbb{R}^4 : B \cdot v = 0_v\}$$

→ essendo  $x=0$  autovalore  $\dim(\text{Ker}(B)) \geq 0$

↳ NB; ottenere  $\text{Ker}(B - \lambda I) = \{0_v\}$  è un errore! → dare eserci al nero un autprebore

→ essendo  $x=0$  autovalore con  $m_a = 1$ ,  $\dim(\text{Ker}(B)) \leq 1$

→ di conseguenza  $\dim(\text{Ker}(B)) = 1$

$$B \cdot v = 0_v \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -3 & -3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \text{Ker}(B) = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

da cui  $mg(B) = 1$

significa prendere solo la prima colonna di B, che è già  $0_v$

→ caso  $x=-1$

$$\text{Ker}(B + 1I) = \{v \in \mathbb{R}^4 : (B + I) \cdot v = 0_v\}$$

$$(B + I) \cdot v = 0_v \rightarrow \begin{pmatrix} +1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & +2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & +1 & 1 \\ 0 & 1 & -3 & -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

→ si procede con eliminazione di Gauss

$$\begin{pmatrix} +1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & +2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & +1 & 1 \\ 0 & 1 & -3 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{matrix} \text{I} \\ \text{II} \\ \text{III} \\ \text{IV} + \text{II} \end{matrix} \quad \begin{pmatrix} +1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & +2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & +1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{matrix} \text{I} \\ \text{II} \\ \text{III} \\ \text{IV} + 2\text{III} \end{matrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{matrix} v_1 = -v_2 = -v_3 \\ v_2 = -v_3 = v_4 \\ v_3 = -v_4 \\ v_4 \text{ qualsiasi} \end{matrix} \rightarrow \text{Ker}(B + I) = \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

da cui  $mg(-1) = 1$

⇒ di conseguenza la matrice B non è diagonalizzabile.

$$f_a: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad A_a = \begin{pmatrix} 0 & 1 & a-1 \\ 1-a & -1 & 0 \\ 2-2a & 2a & 0 \end{pmatrix}, \quad a \in \mathbb{R}$$

Per quali valori di  $a$   $f_a$  è isomorfismo?

1) per essere isomorfismo,  $f_a$  deve essere contemporaneamente iniettivo e suriettivo  
 → affinché sia iniettivo  $\ker(A) = \{0\}$ , ovvero

$$A_a \cdot v = 0_v \text{ se e solo se } v = 0_v$$

→ risolvere  $A_a \cdot v = 0_v$

→  $A_a \cdot v = 0_v$  sse  $\det(A_a) \neq 0$

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

$$\begin{aligned} \det(A) &= 0 \cdot (-1 \cdot 0 - 2 \cdot 0) - 1(1-a \cdot 0 - (2-2a) \cdot 0) + \\ &+ (a-1)((1-a) \cdot 2a - (2-2a) \cdot (-1)) \\ &= (a-1)(2a(1-a) + 2(1-a)) = -(1-a)(2a+2)(1-a) = \\ &= -(1-a)^2 \cdot 2(1+a) \neq 0 \end{aligned}$$

$$\det(A_a) \neq 0 \Leftrightarrow \ker(A_a) = \{0\}$$

→ affinché sia suriettivo  $\text{Im}(f_a) = \mathbb{R}^3$

ovvero il codominio

→ è sufficiente verificare  $\dim(\text{Im}(f_a)) = \dim(\mathbb{R}^3) = 3$

→ per il teorema delle dimensioni

$$\dim(\mathbb{R}^3) = \dim(\ker(f_a)) + \dim(\text{Im}(f_a))$$

3

se  $a \neq 1$

3

→ nota  $A_a$ ,  $\text{Im}(f) = \langle \text{col}_1(A_a), \text{col}_2(A_a), \text{col}_3(A_a) \rangle$

alternativamente

le colonne di  $A_a$  sono sistema generatore di  $\text{Im}(f_a)$

→ se le colonne di  $A_a$  sono LI allora  $\dim(\text{Im}(f_a)) = 3$

→ si mettono in riga le colonne (trasposizione) e si effettua eliminazione di Gauss

$$\begin{pmatrix} 0 & 1-a & 2-2a \\ 1 & -1 & 2a \\ a-1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ a-1 & 0 & 0 \\ 0 & 1-a & 2-2a \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ 0 & a-1 & -2a(a-1) \\ 0 & 1-a & 2-2a \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ 0 & a-1 & -2a(a-1) \\ 0 & 1-a & 2-2a \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ 0 & a-1 & -2a(a-1) \\ 0 & 1-a & (2-2a) - 2a(a-1) \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ 0 & a-1 & -2a(a-1) \\ 0 & 1-a & (2-2a) - 2a(a-1) \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ 0 & a-1 & -2a(a-1) \\ 0 & 1-a & 2(1-a) - 2a(a-1) \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 2a \\ 0 & a-1 & -2a(a-1) \\ 0 & 1-a & (2+2a)(1-a) \end{pmatrix}$$

$a \neq 1$

→  $f_a$  è isomorfismo se  $a \neq \pm 1$

2) determinare  $f_a^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

→ risolvere il sistema lineare  $A_a \cdot v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & a-1 \\ 1-a & -1 & 0 \\ 2-2a & 2a & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & a-1 & | & 1 \\ 1-a & -1 & 0 & | & 0 \\ 2-2a & 2a & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1-a & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & a-1 & | & 1 \\ 2-2a & 2a & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1-a & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & a-1 & | & 1 \\ 0 & 2a & 2(a-1) & | & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1-a & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & a-1 & | & 1 \\ 0 & 2a & 2(a-1) & | & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1-a & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 1 & a-1 & | & 1 \\ 0 & 0 & a-1 & | & 1 \end{pmatrix}$$

$$f_a^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ a-1 \end{pmatrix} + \ker(f_a) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ a-1 \end{pmatrix} + \langle 0_v \rangle$$

$$v_3 = \frac{1}{a-1} \Leftrightarrow a \neq 1$$

→ se  $a = 1$   $f_a$  non è più un isomorfismo

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & a-1 \\ 1-a & -1 & 0 \\ 2-2a & 2a & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 & | & 1 \\ 1 & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 2 & 0 & | & 0 \end{pmatrix}$$

$v_3$  qualsiasi  
 $v_2 = 1 + 2v_3$   
 $v_1 = \frac{v_2}{2}$

$$f_a^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_3 + \frac{1}{2} \\ 2v_3 + 1 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + v_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle \leftarrow \text{questo è già il } \ker(f_a)$$

→ se  $a = 1$   $f_a$  non è più un isomorfismo

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & a-1 \\ 1-a & -1 & 0 \\ 2-2a & 2a & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & | & 1 \\ 1 & -1 & 0 & | & 0 \\ 0 & 2 & 0 & | & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ non appartiene all'immagine di } f_a$$

3) Posto  $a = 1$ ,  $f_a$  è diagonalizzabile?

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

→ si calcolano le radici del polinomio caratteristico associato alla matrice  $A_a$

$$p_a(x) = \det(A_a - \lambda I \cdot x)$$

matrice identità

variabile  $x$

$$\det \begin{pmatrix} 0-x & 1 & 0 \\ 0 & -1-x & 0 \\ 0 & 2 & 0-x \end{pmatrix} = +x((-1-x) \cdot x - 2 \cdot 0) - 1(0 \cdot (-x) - 0 \cdot 0) + 0 = x^2(-1-x) \neq 0$$

uguaglianza posta per determinare le radici

$$x_1 = 0, x_2 = 0, x_3 = -1$$

$$m_a(0) = 2, \quad m_a(-1) = 1$$

discutere la diagonalizzabilità di:

$$A_c = \begin{pmatrix} 0 & c & 0 & 0 \\ 0 & 0 & c & 0 \\ 0 & 0 & 0 & c \\ c & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

→ step 0: determinare gli autovalori come radici del polinomio caratteristico associato ad  $A_c$ ,

$$P_A(x) = \det(A_c - xI_d) = \det \begin{pmatrix} -x & c & 0 & 0 \\ 0 & -x & c & 0 \\ 0 & 0 & -x & c \\ c & 0 & 0 & -x \end{pmatrix} =$$

$$= -x \det \begin{pmatrix} -x & c & 0 \\ 0 & -x & c \\ 0 & 0 & -x \end{pmatrix} - c \det \begin{pmatrix} c & 0 & 0 \\ -x & c & 0 \\ 0 & -x & c \end{pmatrix}$$

$$= x^4 - c^4 = (x^2 - c^2)(x^2 + c^2)$$

$$x_1 = \pm c$$

$$x_2 = \pm ic$$

→ si ottengono 4 autovalori, tutti con molteplicità algebrica 1

$$m_a(x_i) = 1 \quad \forall i$$

→ poiché  $1 \leq m_g(x_i) \leq m_a(x_i) \quad \forall i$ ,  $m_g(x_i) = 1 \quad \forall i$ , da cui si deduce che esistono 4 autovettori distinti, di conseguenza la matrice è diagonalizzabile  $\forall c \in \mathbb{R}$

→ step 2: determinare gli autovettori associati

→ caso  $x = c$ ,  $V_{(x=c)} = v$ :  $(A - cI) \cdot v = 0_v$

$$\begin{pmatrix} c & c & 0 & 0 \\ 0 & c & c & 0 \\ 0 & 0 & c & c \\ c & 0 & 0 & c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$V_{x=c} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

→ caso  $x = -c$

$$\begin{pmatrix} -c & c & 0 & 0 \\ 0 & -c & c & 0 \\ 0 & 0 & -c & c \\ c & 0 & 0 & -c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$V_{x=-c} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

→ caso  $x = ic$

$$\begin{pmatrix} ic & c & 0 & 0 \\ 0 & ic & c & 0 \\ 0 & 0 & ic & c \\ c & 0 & 0 & ic \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$V_{x=ic} = \begin{pmatrix} 1 \\ -i \\ -1 \\ +i \end{pmatrix}$$

→ caso  $x = -ic$

$$\begin{pmatrix} -ic & c & 0 & 0 \\ 0 & -ic & c & 0 \\ 0 & 0 & -ic & c \\ c & 0 & 0 & -ic \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$V_{x=-ic} = \begin{pmatrix} 1 \\ +i \\ -1 \\ -i \end{pmatrix}$$

→ step 3: è possibile determinare le matrici P e D tali che

$$A_c = P \cdot D \cdot P^{-1}$$

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -i & i \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & i & -i \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} c & & & \\ & -c & & \\ & & ic & \\ & & & -ic \end{pmatrix} \quad \checkmark$$