

1. Per le matrici diagonalizzabili degli esercizi 2 e 3 del 07/12/2013 si scrivano le matrici di passaggio dalle coordinate rispetto alle basi canoniche alle coordinate rispetto alle basi formate dagli autovettori.
2. (Bramanti-Pagani-Salsa, 6.8, p. 119) Determinare una base ortonormale di  $\mathbf{R}^2$  composta di autovettori della matrice

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

diagonalizzare la matrice  $\mathbf{A}$  con una matrice di passaggio ortogonale di determinante 1 (una rotazione, per quale angolo?) e descrivere geometricamente l'endomorfismo definito da  $\mathbf{A}$  (rispetto alla base canonica di  $\mathbf{R}^2$ ).

3. Descrivere geometricamente l'endomorfismo di  $\mathbf{R}^3$  definito dalla matrice

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

rispetto alla base canonica. Dire se la matrice  $\mathbf{A}$  è diagonalizzabile su  $\mathbf{R}$  o su  $\mathbf{C}$ , e in caso affermativo diagonalizzarla.