

## Quesiti Preliminari

1) Vero: ogni autovettore deve avere molteplicità algebrica e geom. = 1

Quindi se  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  sono gli autovalori esistono  $v_1, \dots, v_n : Av_i = \lambda_i v_i \quad v_i \neq 0$ .

Poiché corrispondono ad autovalori distinti sono lin. indipendenti.

2) Vero:  $f: V \rightarrow V$ . Se  $\bar{e}$  è simmetrico

$$\ker f = \{0\} \Rightarrow \dim \operatorname{Im} f = \dim V$$

cioè  $\bar{e}$  è suriettivo.

3) Vero: Siano  $H_1, H_2$  i due sottospazi.

$$0 \leq \dim(H_1 \cap H_2) \leq 2. \text{ Ma } \dim(H_1 \cap H_2) = 2$$

se e solo se  $H_1 = H_2$  che non è per ipotesi.

se  $\dim(H_1 \cap H_2) = 0 \Rightarrow$  Grassman che  $\dim(H_1 + H_2) = 4$

e non può essere perché  $H_1 + H_2 \subseteq \mathbb{K}^3 \Rightarrow \dim(\quad) = 3$

## Esercizio 1.

a) Se  $b \neq 0$  l'applicazione nulla non appartiene a  $L_{a,b}$  che quindi non è un sottospazio. Se  $b=0$

$V_b$  è un sottospazio e  $L_{e,b}$  è un ssv di  $\text{Hom}(\mathbb{K}^3, \mathbb{K}^3)$ , (verifica solita vedi capiti prec.)

b) Se  $a=0$   $H_0$  è un ssv quindi

$S_0 = H_0$ , di dimensione 1.

Se  $a \neq 0$   $H_a$  non è un ssv:

$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \in H_a$  quindi

$\text{Span}\left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}\right\} \subseteq S_a$ . D'altra parte

il vettore generico si scrive  $\begin{pmatrix} x \\ x \\ a-2x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix} + x \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$

quindi  $H_a = \text{Span}\left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}\right\}$  che ha dim 2

perché i due vettori sono lin. ind.

VERO:

c) Per a) assumiamo  $b=0$

Se  $f(H_a) \subseteq V_0$ , in particolare

$$f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}\right) \in V_0 \quad f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}\right) \in V_0,$$

Se  $v \in S_a \Rightarrow v$  è comb. lin

di  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}$  e  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$  quindi  $f(v) \in V_0$

perché  $V_0$  è sv.

d) Siamo ricadotti a determinare

$$\dim \left\{ f : f(S_a) \subseteq V_0 \right\} = L_{a,0}$$

$$\text{se } a=0 \quad \dim S_{\mathbf{0}} = 1$$

$$a \neq 0 \quad \dim S_a = 2$$

mentre  $V_0$  ha dim 2.

Si prende una base  $B' = \{w_1, w_2, w_3\}$   
ottenute completando una base  $\{w_1, w_2\}$   
di  $V_0$ .

Una base  $B = \{v_1, v_2, v_3\}$  f. c.

1) Se  $a = 0$   $v_1$  è una base di  $S_0$   
poi completata

2) Se  $a \neq 0$   $v_1, v_2$  è una base di  $S_a$   
poi completata

Se  $a = 0$   $f \in \mathcal{L}_{0,0} \Leftrightarrow$

$$M_{B'}^B(f) = \begin{pmatrix} \bullet & \bullet & \bullet \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \bullet & \bullet \end{pmatrix} \text{ dim } 8$$

$$a \neq 0 \quad f \in \mathcal{L}_{a,0} \Leftrightarrow M_{B'}^B(f) = \begin{pmatrix} \bullet & \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet & \bullet \\ 0 & 0 & \bullet \end{pmatrix}$$

$$\text{dim} = 7.$$

2) poiché  $v_1, \dots, v_m$  è una base,  $v_1, \dots, v_{m-1}$  sono lin. ind.

quindi

$v_1, \dots, v_{m-1}, v + tv_m$  è lin. dipend



$v + tv_m \in \text{Span}\{v_1, \dots, v_{m-1}\}$ .

∇ si scrive in modo unico

$v = x_1 v_1 + \dots + x_n v_m$  quindi

$v + tv_m = x_1 v_1 + \dots + x_{n-1} v_{n-1} + (x_n + t)v_m$

che  $\in \text{Span}\{v_1, \dots, v_{m-1}\} \Leftrightarrow t = -x_n$ .

quindi è vero e  $t$  è unico

3) Un vettore generico di  $U$  si scrive  $a(x^2+x) + b(2x^2+1) = p(x)$ .

$$p(2) = 6a + 9b \quad p(1) = 2a + 3b.$$

$$U \cap W_k = \left\{ a(x^2+x) + b(2x^2+1) : \begin{aligned} (6a+9b) &= k(2a+3b) \end{aligned} \right\}.$$

$$\text{cioè } (6-2k)a + (9-3k)b = 0$$

$$(3-k)2a + (3-k)3b = 0$$

$$(3-k)(2a+3b) = 0$$

per  $k \neq 3$  questo ha dim 1  
una base è  $(a=-3 \quad b=+2)$

$x^2 - 3x + 2$  (indip. da  $k$  perché  $p(2)=p(1)=0$ )

per  $k=3$  si ha

$U \subseteq W_k$  quindi  $U \cap W_k$

ha dim 2. Base  $\{x^2+x, 2x^2+1\}$

4) 1° metodo Se  $A$  è diag  
 $\Rightarrow A = C \Delta C^{-1}$  con  $C$  inv.  
e  $\Delta$  diagonale

$$A^T = (C^{-1})^T \Delta^T C^T$$

$= (C^T)^{-1} \Delta C^T$  quindi  $A^T$   
è simile a una matrice diagonale

2° metodo (più lungo)

Osserviamo che se  $B$

è una matrice quadrata  $n \times n$

$$\dim \{ x : Bx = 0 \} = \dim \{ x : B^T x = 0 \}$$

in quanto rango per righe ( $B$ )

"  
rango per colonne ( $B$ )

"  
rango per righe ( $B^T$ )

e la dim dello spazio delle  
soluzioni è  $n - \text{rango per righe}$ .

$$\begin{aligned} \det(A^T - \lambda I) &= \det(A^T - \lambda I^T) \\ &= \det((A - \lambda I)^T) = \det(A - \lambda I) \end{aligned}$$

quindi  $A$  e  $A^T$  hanno lo stesso polinomio caratteristico.

Siano  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  gli autovalori di molt. alg.  $\mu_1, \dots, \mu_k$  (la stessa per  $A$  e  $A^T$ ).

Poiché  $A$  è diag.

$$\dim(\text{Ker}(A - \lambda_i I)) = \mu_i \quad \forall i=1, \dots, k$$

ma, per l'osservazione iniziale,

$$\dim(\text{Ker}(A - \lambda_i I)) = \dim \text{Ker}((A - \lambda_i I)^T)$$

$$= \dim \text{Ker}(A^T - \lambda_i I) \quad \text{quindi}$$

anche per  $A^T$  molt. alg. e geom.



coincidano. Quindi  $A^T$  è  
diagonalizzabile.

Se  $A^T$  è diagonalizzabile  
applicando quanto appena  
visto  $(A^T)^T = A$  lo è