

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.