

1. (Bramanti-Pagani-Salsa, 6.10, p. 121) Descrivere geometricamente l'endomorfismo di \mathbb{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 \mathbb{R} o su \mathbb{C} , e in caso affermativo diagonalizzarla.

2. Data la matrice $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$,

- (a) calcolarne gli autovalori e gli autospazi corrispondenti;
- (b) determinare una matrice ortogonale \mathbf{M} tale che $\mathbf{M}^T \mathbf{A} \mathbf{M}$ sia diagonale (Bramanti-Pagani-Salsa, p. 118, Teorema 6.6).

3. Data la matrice di Pauli $\sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$, calcolare

- (a) $\det(\sigma_2)$ e σ_2^{-1} ;
- (b) gli autovalori λ_1, λ_2 di σ_2 ;
- (c) una matrice unitaria \mathbf{U} e la sua inversa \mathbf{U}^{-1} tale che $\begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix} = \mathbf{U}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{U}$.

4. (Bramanti-Pagani-Salsa, Esercizio 56, p. 121) Determinare autovalori e autovettori della seguente matrice; se è possibile, diagonalizzarla:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

5. Data la matrice

$$\mathbf{S} = \begin{pmatrix} \frac{5}{\sqrt{30}} & \frac{1}{\sqrt{6}} & 0 \\ \frac{1}{\sqrt{30}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{30}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{5}} \end{pmatrix},$$

- (a) verificare che \mathbf{S} è ortogonale e $\det(\mathbf{S}) = 1$, cioè che \mathbf{S} rappresenta (rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3) una rotazione;
- (b) calcolare gli autovalori (reali e complessi) della matrice \mathbf{S} ;
- (c) trovare l'asse della rotazione;
- (d) trovare l'angolo della rotazione utilizzando la traccia di \mathbf{S} ;
- (e) trovare l'angolo della rotazione utilizzando gli autovalori complessi di \mathbf{S} .