

**CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA**

FOGLIO DI ESERCIZI 9- GEOMETRIA E ALGEBRA LINEARE 2012/13

**Esercizio 9.1.** [8.40] Sia  $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione definita da  $T(x, y) = (2x, x - y, 2y)$ , e siano  $\mathcal{B} = ((1, 0), (1, 1))$  e  $\mathcal{B}' = ((1, 1, 0), (0, 1, 1), (0, 0, 2))$  due basi di  $\mathbb{R}^2$  e  $\mathbb{R}^3$  rispettivamente. Determinare la matrice  $A = M_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}}(T)$  associata a  $T$  rispetto alle basi  $\mathcal{B}$  e  $\mathcal{B}'$ .

**Esercizio 9.2.** [8.44] Sia  $S : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la funzione lineare associata a:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

rispetto alla base  $((1, 1, 1), (0, 2, 2), (0, 0, 3))$  di  $\mathbb{R}^3$ .

- a) Si scriva la matrice associata a  $S$  rispetto alla base canonica.
- b) Determinare basi dell'immagine  $Im(S)$  e del nucleo  $N(S)$ .

**Esercizio 9.3.** [8.36] Sia  $S : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la funzione lineare

$$S(x_1, x_2, x_3, x_4) = (3x_1 - 2x_3 + x_4, 4x_1 - 2x_2 + 2x_3 + 3x_4, x_1 + 2x_3 + 2x_4).$$

- a) Si trovi una base del nucleo di  $S$  e una base dell'immagine di  $S$ .
- b) Sia  $\mathcal{E}$  la base canonica di  $\mathbb{R}^4$  e sia  $\mathcal{B}$  la base di  $\mathbb{R}^3$  costituita dai vettori

$$v_1 = (1, 0, 1), \quad v_2 = (1, 0, 0), \quad v_3 = (1, 1, 1)$$

Si determini la matrice  $M_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}(S)$  associata a  $S$ .

**Esercizio 9.4.** [8.35] Sia  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  la funzione lineare definita da

$$T(x, y, z) = (x + y, 2x - y - z, 2y + z)$$

e sia  $\mathcal{B} = ((1, 2, -4), (0, 1, 1), (1, 0, -7))$  una base di  $\mathbb{R}^3$ .

- a) Stabilire se  $T$  è iniettiva e/o suriettiva.
- b) Si determini la matrice  $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{E}}(T)$  associata a  $T$  rispetto alla base  $\mathcal{B}$  e alla base canonica  $\mathcal{E}$ .
- c) Si determini la matrice  $M_{\mathcal{E}}^{\mathcal{B}}(T)$  associata a  $T$  rispetto alla base canonica  $\mathcal{E}$  e alla base  $\mathcal{B}$ .
- d) Si determini la matrice  $M_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(T)$  associata a  $T$  rispetto alla base  $\mathcal{B}$ .

**Esercizio 9.5** (8.50). Sia

$$\mathcal{B} = \{v_1 = (1, 0, 1), v_2 = (0, -1, 0), v_3 = (2, 0, 0)\}$$

una base di  $\mathbb{R}^3$  e sia  $T$  l'endomorfismo di  $\mathbb{R}^3$  così definito:

$$T(v_1) = (3, 1, 2), \quad T(v_2) = (0, 1, 1), \quad T(v_3) = (6, 4, 6)$$

- a) Si determini la matrice  $M(T)$  associata a  $T$  rispetto alla base canonica.
- b) Si determini base e dimensione dell'Immagine e del Nucleo di  $T$ .
- c) Si stabilisca per quali valori di  $k$  il vettore  $v_k = (k + 1, 0, k)$  appartiene all'Immagine di  $T$ .

**Esercizio 9.6.** [9.1] Verificare che  $v = (1, 0, 0, 1)$  è autovettore dell'applicazione lineare  $T$  così definita

$$T(x_1, x_2, x_3, x_4) = (2x_1 - 2x_3, -x_1 + 2x_2 + x_3 + x_4, x_3, x_1 - 2x_3 + x_4)$$

Determinare inoltre il relativo autovalore.

**Esercizio 9.7** (9.3). Sia  $T$  l'endomorfismo di  $\mathbb{R}^3$  definito da

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

- a) Stabilire se esistono autovettori di  $T$  ed eventualmente determinarli.
- b) Stabilire se  $T$  è diagonalizzabile.
- c) Determinare la base rispetto alla quale  $T$  ha matrice associata  $D$  diagonale e determinare la matrice diagonale  $D$  e la matrice  $P$  diagonalizzante (cioè tale che  $P^{-1}AP = D$ ).

**Esercizio 9.8.** [Esercizio 9] cap. 7 del testo *Geometria e algebra lineare* di Manara, Perotti, Scapellato]

Riconoscere che le due seguenti matrici  $M$  sono diagonalizzabili, e calcolare per ciascuna di esse una matrice  $P$  diagonalizzante (tale cioè che valga  $P^{-1}MP = D$ , con  $D$  matrice diagonale; ricordiamo che  $P$  è una matrice le cui colonne sono autovettori di  $M$ ).

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}, \quad M = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

**Esercizio 9.9** (9.6). Date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ -3 & 1 \end{bmatrix} \quad C = \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

- Si determini il polinomio caratteristico di ciascuna matrice.
- Si determinino gli autovalori, e i relativi autospazi, di ciascuna matrice.
- Si stabilisca se le matrici sono diagonalizzabili.

**Esercizio 9.10** (9.7). Date le matrici

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 4 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} -3 & 1 & -1 \\ -7 & 5 & -1 \\ -6 & 6 & -2 \end{bmatrix} \quad C = \begin{bmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{bmatrix}$$

- Si determini il polinomio caratteristico di ciascuna matrice.
- Si determinino gli autovalori, e i relativi autospazi, di ciascuna matrice.
- Si stabilisca se le matrici sono diagonalizzabili.

**Esercizio 9.11** (9.8). Si consideri la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 6 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Determinare autovalori e autovettori di  $A$ .
- Stabilire se la matrice  $A$  è diagonalizzabile.

**Esercizio 9.12** (9.9). Sia  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'endomorfismo a cui è associata la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -6 \\ 0 & 2 & 5 \end{bmatrix}$$

- Si determinino gli autovalori di  $T$  e si stabilisca se  $T$  è diagonalizzabile.
- Si determini una base di  $\mathbb{R}^3$  formata da autovettori di  $T$ .

**Esercizio 9.13.** [Esercizio 21] cap. 7 del testo *Geometria e algebra lineare* di Manara, Perotti, Scapellato]

Discutere la diagonalizzabilità delle seguenti matrici al variare del parametro reale  $k$ .

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & k & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & k & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad C = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 5 \\ 0 & k & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & k & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

**Esercizio 9.14** (9.15). Sia  $T$  l'endomorfismo di  $\mathbb{R}^3$  così definito:

$$T(x_1, x_2, x_3) = \left( x_1, x_1 - \frac{1}{2}x_3, x_2 \right).$$

- Calcolare gli autovalori e gli autovettori di  $T$ .
- $T$  diagonalizzabile?
- Se al campo dei numeri reali si sostituisce quello dei numeri complessi, l'endomorfismo di  $\mathbb{C}^3$  che si ottiene è diagonalizzabile?