

1. Trova autovalori e autovettori delle seguenti matrici in  $\text{Mat}_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ .

$$A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}, A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, A_3 = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, A_4 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

Per ognuna, verifica che il determinante è uguale al prodotto degli autovalori (contati con la loro molteplicità algebrica) e la traccia è uguale alla somma degli autovalori (contati con la loro molteplicità algebrica). Quali di queste matrici sono diagonalizzabili?

2. Trova autovalori e autovettori delle seguenti matrici in  $\text{Mat}_{n \times n}(\mathbb{C})$  ( $n = 2$  oppure  $3$ ).

$$B_1 = \begin{bmatrix} 1+i & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2}+3i & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, B_2 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}.$$

3. Trova autovalori e autovettori di  $C = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 3 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$ . Verifica che

$C = VDV^{-1}$ , dove  $V$  è la matrice degli autovettori e  $D$  è la matrice diagonale con gli autovalori sulla diagonale.

4. Quali sono autovalori e autovettori di  $C^2$ ? Di  $C + 4I$ ? Di  $C^{-1}$ ? (Non ricominciare da capo come se fosse una matrice nuova; c'è un modo più furbo di trovarli; riesci a vederlo?)

5. Mostra che il polinomio caratteristico di  $M = \begin{bmatrix} a & b & c \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$  è  $p(\lambda) = -\lambda^3 + a\lambda^2 + b\lambda + c$ .

## Soluzioni

1.  $A_1$   $\lambda_1 = 1$ ,  $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$  (e suoi multipli diversi da 0 – questo vale per tutti gli autovettori che troveremo, non serve stare a dirlo),  $\lambda_2 = 2$ ,  $v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $\lambda_3 = 3$ ,  $v_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

$$A_2 \quad \lambda_1 = 1, v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \lambda_2 = -1, v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \lambda_3 = 2, v_3 = \begin{bmatrix} 11 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

- $A_3$   $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 2$ . Gli unici autovettori sono i multipli (non nulli) di  $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ .

- $A_4$   $\lambda_1 = 3$ ,  $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $\lambda_2 = \lambda_3 = 0$ ; gli autovettori relativi a 0 sono tutti quelli della forma  $\left\{ \begin{bmatrix} -x_2 - x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}, x_2, x_3 \in \mathbb{R} \text{ non entrambi nulli} \right\}$ .

- $A_1, A_2, A_4$  sono diagonalizzabili,  $A_3$  no. Una base di autovettori per  $A_4$ , per esempio, è  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

$$B_1 \quad \lambda_1 = 1 + i, v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \lambda_2 = \sqrt{2} + 3i, v_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \lambda_3 = 0, v_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

$$B_2 \quad \lambda_1 = 2 + i, v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix}, \lambda_2 = 2 - i, v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -i \end{bmatrix}.$$

2.  $\lambda_1 = 1$ ,  $v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $\lambda_2 = 2$ ,  $v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$ ,  $\lambda_3 = 4$ ,  $v_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

3.  $C^2$  corrisponde ad applicare due volte la matrice  $C$ , quindi i suoi autovalori sono i quadrati di quelli di  $C$ , cioè 0, 1, 9, e i suoi autovettori sono gli stessi.  $C + 4I$  corrisponde a moltiplicare un vettore per  $C$  e poi aggiungervi 4 volte sé stesso, quindi i suoi autovalori sono quelli di  $C$ , più quattro, cioè 5, 6, 8. Difatti che  $(C + 4I)v_i = (\lambda_i + 4)v_i$ . Possono esserci altri autovalori? No, perché un polinomio di grado 3 ha al più tre radici distinte. Similmente,  $C^{-1}$  ha autovalori gli inversi di quelli di  $C$ . Possono esserci altri autovettori? No, perché non è possibile trovare più di tre vettori linearmente indipendenti in  $\mathbb{R}^3$ . (oppure, in alternativa, puoi usare la fattorizzazione  $C = VDV^{-1}$  per ricavare  $C^2 = VD^2V^{-1}$ ,  $C + 4I = V(D + 4I)V^{-1}$  e  $C^{-1} = VD^{-1}V^{-1}$ ).
4. Basta calcolare  $\det(M - \lambda I)$  con uno dei metodi che abbiamo visto.