

Sia T l'operatore associato alla matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ 9/03/2015
 nelle basi canoniche. T è diagonalizzabile? ESERCIZIO

è da dare la base B rispetto alla quale $[T]_B = D$ ($A = [T]_E$)

RISOLUZIONE
 $T: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$

$$(x_1, x_2, x_3, x_4) \mapsto (x_1 + x_2 + x_3 + x_4, x_1 + x_2 - x_3 - x_4, x_1 - x_2 + x_3 - x_4, x_1 - x_2 - x_3 + x_4).$$

*) VETTORI COLONNA di A sono i GENERATORI DELL'IMMAGINE e occorre trovare il rango della matrice trovando quali VETTORI COLONNA sono LINEARMENTE INDIPENDENTI.

$\text{rg } A = ?$ $A \begin{matrix} R_1 - R_2 \rightarrow R_3 \\ R_1 - R_3 \rightarrow R_3 \\ R_1 - R_4 \rightarrow R_4 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 2 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \det A' = -2(-4) + 2(4) \neq 0$

$\text{rg } A = 4 \Rightarrow$
 la dimensione dell'immagine è 4, l'APPLICAZIONE è SURIETTIVA e per il teorema delle dimensioni è anche INIETTIVA, quindi l'APPLICAZIONE è BIETTIVA.

T è diagonalizzabile?

$$\begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1-\lambda & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1-\lambda & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 1-\lambda \end{pmatrix} \begin{matrix} R_2 - R_3 \rightarrow R_2 \\ R_3 - R_4 \rightarrow R_3 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2-\lambda & 2+\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 2-\lambda & 2+\lambda \\ 1 & -1 & -1 & 1-\lambda \end{pmatrix} \begin{matrix} (1-\lambda)R_3 + R_1 \rightarrow R_1 \\ (+\lambda+0) \end{matrix}$$

$$\sim \begin{pmatrix} 0 & 2-\lambda & 2-\lambda & -(1-\lambda)^2+1 \\ 0 & 2-\lambda & 2+\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 2-\lambda & -2+\lambda \\ 1 & -1 & -1 & 1-\lambda \end{pmatrix} \Rightarrow (2-\lambda)(\lambda-2)^2 - (2-\lambda)(\lambda-2)^2 + (2-\lambda)(-\lambda^2+2\lambda) =$$

$$= (2-\lambda)(\lambda-2)^2 - (2-\lambda)((2-\lambda)^2 - (2+\lambda)\lambda) =$$

$$= (2-\lambda)$$

$$= (1-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 & -1 \\ -1 & 1-\lambda & -1 \\ -1 & -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 1-\lambda & -1 \\ 1 & -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 1-\lambda & -1 \\ 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1-\lambda \end{vmatrix}$$

$$- \begin{vmatrix} 1 & 1-\lambda & -1 \\ 1 & -1 & 1-\lambda \\ 1 & -1 & -1 \end{vmatrix} = (1-\lambda) \left[(1-\lambda)((1-\lambda)^2 - 1) + (-2+\lambda) - (2-\lambda) \right] +$$

$$- \left[\frac{((1-\lambda)^2 - 1) + 2-\lambda - (-2+\lambda)}{(1-\lambda)(1-\lambda)} \right] + \frac{(-2+\lambda) - (1-\lambda)(2-\lambda)}{(1-\lambda)(2-\lambda)} +$$

$$- \left[\frac{2-\lambda - (1-\lambda)(-2+\lambda)}{(2-\lambda)(2-\lambda)} \right] =$$

$$= (2+\lambda)^2 (\lambda^2 - 1) - (\lambda-2)^2 - (2-\lambda)^2 - (2-\lambda)^2 =$$

$$= (2+\lambda)^2 [-(1-\lambda)(1-\lambda) - 3] = (2-\lambda)^2 (\lambda^2 - 4)$$

\Rightarrow LO SPETTRO di A è:
 $\text{Sp}(A) = \{2, 2, \bar{2}, -2\}$
 [POICHÉ $P_A(\lambda) = (2-\lambda)^3(-2-\lambda)$]

DEFINIZIONE DI SPETTRO DI MATRICE
 Lo spettro di A è l'insieme delle autovalori tutti e soli quanti è le loro molteplicità.

$$E_2 = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \text{Rg} = 1 \Rightarrow \dim(E_2) = 3 \Rightarrow$$

le dimensioni coincide con la molteplicità

$$\Rightarrow E_2: -x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0$$

$$x_1 = x_2 + x_3 + x_4$$

x_1	x_2	x_3	x_4
1	1	0	0
1	0	1	0
1	0	0	1

$$B_{E_2} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 3 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -8 & 4 & 4 \\ 0 & 4 & -8 & 4 \\ 0 & 4 & 4 & -8 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & -3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$E_{-2} = \begin{cases} 3x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ -2x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_3 = x_4 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 = -x_4 \\ x_2 = x_3 \\ x_3 = x_4 \end{cases}$$

$$E_{-2} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$[T]_{-B} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

$$B_{\mathbb{R}^4} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}^{v_1}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}^{v_2}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}^{v_3}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}^{v_4} \right\}$$

INFATTI :

$$T(v_4) = -2v_4 = 0v_1 + 0v_2 + 0v_3 - 2v_4, \quad T(v_1) = 2v_1 + 0v_2 + 0v_3 + 0v_4$$

$$T(v_2) = 2v_2 = 0v_1 + 2v_2 + 0v_3 + 0v_4, \quad T(v_3) = 2v_3 = 0v_1 + 0v_2 + 2v_3 + 0v_4$$