

ALGEBRA LINEARE – PROVA SCRITTA DEL 15/6/2004

1. Siano dati in uno spazio vettoriale V su un corpo K tre vettori linearmente indipendenti a , b e c . Dimostrare che anche $a + b$, $b + c$ e $a + c$ sono linearmente indipendenti.
2. Determinare, al variare di $\lambda \in \mathbf{R}$, la risolubilità e la dimensione dell'insieme delle soluzioni del sistema lineare

$$\begin{cases} (5 - \lambda)x - 2y - z = 1, \\ -2x + (2 - \lambda)y - 2z = 2, \\ -x - 2y + (5 - \lambda)z = 1. \end{cases} \quad (1)$$

Dove possibile, risolvere il sistema usando il metodo di Cramer.

3. Stabilire se è diagonalizzabile la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}. \quad (2)$$

4. Sia P_n lo spazio vettoriale dei polinomi sul corpo \mathbf{R} , di grado non superiore ad n . Si consideri l'operatore $A : P_2 \rightarrow P_3$, definito come segue:

$$A(p) = \int_0^t p(t') dt', \quad p \in P_2. \quad (3)$$

- (a) Dimostrare che l'operatore A è lineare.
 - (b) Determinare la matrice associata all'operatore A rispetto alle basi $\{1, t, t^2\}$ di P_2 e $\{1, t, t^2, t^3\}$ di P_3 .
 - (c) Qual'è la forma di un generico vettore del nucleo di A e quella di un generico vettore dell'immagine di A ?
5. Siano $A, B : V \rightarrow V$ due applicazioni lineari tali che esistano due basi ortonormali di V costituite l'una da autovettori di A e l'altra da autovettori di B . Dimostrare che A e B commutano, cioè $AB = BA$, se e solo se esiste una base ortonormale di V rispetto alla quale sia A che B sono diagonali. Per semplicità, assumere che gli autovalori di A e B siano non degeneri.
 6. Enunciare e discutere il teorema spettrale.

SOLUZIONI PROVA SCRITTA DEL 15/6/2004

1. Siano c_1, c_2 e c_3 tre scalari tali che

$$c_1(a+b) + c_2(b+c) + c_3(a+c) = 0, \quad (4)$$

vale a dire

$$(c_1 + c_3)a + (c_1 + c_2)b + (c_2 + c_3)c = 0. \quad (5)$$

Poiché a, b e c sono linearmente indipendenti, deve essere

$$c_1 + c_3 = 0, \quad c_1 + c_2 = 0, \quad c_2 + c_3 = 0, \quad (6)$$

da cui $c_1 = c_2 = c_3 = 0$. Dunque anche $a+b, b+c$ e $a+c$ sono linearmente indipendenti.

2. Possiamo scrivere il sistema nella forma matriciale

$$\begin{pmatrix} 5-\lambda & -2 & -1 \\ -2 & 2-\lambda & -2 \\ -1 & -2 & 5-\lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad (7)$$

cioé $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$, dove

$$A = \begin{pmatrix} 5-\lambda & -2 & -1 \\ -2 & 2-\lambda & -2 \\ -1 & -2 & 5-\lambda \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (8)$$

Per il teorema di Rouché-Capelli il sistema è risolubile se e solo se $\text{rango}(A) = \text{rango}(A^*)$, dove

$$A^* = \begin{pmatrix} 5-\lambda & -2 & -1 & 1 \\ -2 & 2-\lambda & -2 & 2 \\ -1 & -2 & 5-\lambda & 1 \end{pmatrix}. \quad (9)$$

Abbiamo $\det(A) = -\lambda(\lambda-6)^2$. Quindi, per $\lambda \neq 0, \lambda \neq 6$, $\text{rango}(A) = \text{rango}(A^*) = 3$, e possiamo risolvere il sistema mediante il metodo di Cramer:

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 2 & 2-\lambda & -2 \\ 1 & -2 & 5-\lambda \end{vmatrix}}{-\lambda(\lambda-6)^2} = -\frac{1}{\lambda},$$

$$y = \frac{\begin{vmatrix} 5 - \lambda & 1 & -1 \\ -2 & 2 & -2 \\ -1 & 1 & 5 - \lambda \end{vmatrix}}{-\lambda(\lambda - 6)^2} = -\frac{2}{\lambda},$$

$$z = \frac{\begin{vmatrix} 5 - \lambda & -2 & 1 \\ -2 & 2 - \lambda & 2 \\ -1 & -2 & 1 \end{vmatrix}}{-\lambda(\lambda - 6)^2} = -\frac{1}{\lambda}. \quad (10)$$

Per $\lambda = 0$,

$$A = \begin{pmatrix} 5 & -2 & -1 \\ -2 & 2 & -2 \\ -1 & -2 & 5 \end{pmatrix}. \quad (11)$$

Poiché due qualsiasi delle colonne di A sono linearmente indipendenti abbiamo $\text{rango}(A) = 2$. Inoltre

$$\det \begin{pmatrix} 5 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & 2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \neq 0. \quad (12)$$

Ne consegue che $\text{rango}(A^*) = 3 \neq \text{rango}(A)$. Quindi il sistema non è risolubile per $\lambda = 0$. Per $\lambda = 6$,

$$A = \begin{pmatrix} -1 & -2 & -1 \\ -2 & -4 & -2 \\ -1 & -2 & -1 \end{pmatrix}. \quad (13)$$

Poiché le colonne di A sono una multipla dell'altra, $\text{rango}(A) = 1$. Analogamente si ottiene $\text{rango}(A^*) = 1$. Quindi per $\lambda = 6$ il sistema è risolubile e la dimensione dell'insieme delle soluzioni è $3 - \text{rango}(A) = 2$. Le soluzioni sono tutti gli x , y e z tali che $-x - 2y - z = 1$, cioè i vettori della forma

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ -1 - x - 2y \end{pmatrix}. \quad (14)$$

- Poiché la matrice è in forma triangolare è evidente che gli autovalori sono 1 e 2, entrambi con molteplicità 2. L'autospazio relativo

all'autovalore 1 ha però dimensione $1 < 2$. Infatti per $\lambda = 1$ abbiamo $A\mathbf{x} = \mathbf{x}$, con $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3, x_4)$, da cui

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}. \quad (15)$$

Quindi l'autospazio relativo all'autovalore 1 comprende i vettori del tipo $(x_1, 0, 0, 0)$. Poiché la dimensione di questo autospazio è minore della molteplicità del corrispondente autovalore, A non è diagonalizzabile.

4. (a) Dati due polinomi $p_1, p_2 \in P_2$, abbiamo

$$\begin{aligned} A(p_1 + p_2) &= \int_0^t [p_1(t') + p_2(t')] dt' = \\ &= \int_0^t p_1(t') dt' + \int_0^t p_2(t') dt' = A(p_1) + A(p_2); \end{aligned} \quad (16)$$

inoltre, per ogni $p \in P_2$ e per ogni $c \in \mathbf{R}$, abbiamo

$$A(cp) = \int_0^t cp(t') dt' = c \int_0^t p(t') dt' = cA(p). \quad (17)$$

(b) Abbiamo

$$\begin{aligned} A(1) &= \int_0^t dt' = t, \\ A(t) &= \int_0^t t' dt' = \frac{t^2}{2}, \\ A(t^2) &= \int_0^t (t')^2 dt' = \frac{t^3}{3}, \end{aligned} \quad (18)$$

da cui otteniamo

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix}. \quad (19)$$

(c) Dato un generico vettore $p = a + bt + ct^2 \in P_2$, abbiamo

$$A(a + bt + ct^2) = aA(1) + bA(t) + cA(t^2) = at + \frac{b}{2}t^2 + \frac{c}{3}t^3. \quad (20)$$

Quindi $\text{Ker}(A) = \{0\}$ e $\dim[\text{Im}(A)] = 3$. Una base per $\text{Im}(A)$ è costituita dai vettori $\{t, t^2, t^3\}$.

5. Supponiamo che $\{v_i\}$ sia una base ortonormale sia per A che per B , cioè

$$Av_i = a_i v_i, \quad Bv_i = b_i v_i. \quad (21)$$

Abbiamo

$$ABv_i = Ab_i v_i = b_i Av_i = b_i a_i v_i = a_i b_i v_i = a_i Bv_i = Ba_i v_i = BAv_i, \quad (22)$$

e quindi A e B commutano. Dimostriamo ora il contrario. Assumiamo che $AB = BA$ e consideriamo una base ortonormale $\{v_i\}$ per A . Sviluppiamo Bv_i sulla base $\{v_i\}$:

$$Bv_i = \sum_j (Bv_i)_j v_j. \quad (23)$$

Abbiamo

$$\begin{aligned} 0 = [A, B]v_i &= ABv_i - BAv_i = \sum_j (Bv_i)_j a_j v_j - a_i \sum_j (Bv_i)_j v_j \\ &= \sum_j (Bv_i)_j (a_i - a_j) v_j. \end{aligned} \quad (24)$$

Poiché abbiamo assunto che gli autovalori di A siano non degeneri ($a_i \neq a_j$ quando $i \neq j$), otteniamo $(Bv_i)_j = 0$ per $i \neq j$. Definendo $(Bv_i)_i = \beta_i$, abbiamo $(Bv_i)_j = \beta_i \delta_{ij}$. Inserendo questa relazione in (23) otteniamo

$$Bv_i = \beta_i v_i. \quad (25)$$

Quindi v_i è anche autovettore di B , con autovalore β_i .