

## AUTOVETTORI, AUTOVALORI, AUTOSPAZI

### ESERCIZI

**Esercizio 1.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^3)$  associato alla matrice

$$M(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

- (1) Determinare gli autovalori di  $f$  e le relative molteplicità.
- (2) Determinare gli autospazi di  $f$  e trovare, se esiste, una base  $\mathcal{B}$  di  $\mathbb{R}^3$  formata da autovettori di  $f$ .
- (3) Calcolare una matrice  $P$  invertibile tale che  $P^{-1}M(f)P$  sia diagonale.

*Svolgimento.* Per calcolare gli autovalori di  $f$  dobbiamo calcolare il polinomio caratteristico  $p_f(t)$  di  $f$

$$p_f(t) := \begin{vmatrix} t-1 & 0 & 0 \\ 1 & t-2 & 0 \\ 1 & 0 & t-2 \end{vmatrix} = (t-1)(t-2)^2.$$

Dunque gli autovalori sono  $t_1 = 1$  con molteplicità  $m_a(1) = 1$  e  $t_2 = t_3 = 2$  con  $m_a(2) = 2$ . Si noti che a tale risultato si poteva anche giungere senza il calcolo del polinomio caratteristico in quanto la matrice  $M(f)$  è triangolare (inferiore): dunque gli autovalori sono esattamente gli elementi diagonali e la loro molteplicità è quella con cui compaiono sulla diagonale.

Per determinare gli autospazi dobbiamo in generale risolvere i sistemi  $(t_i I - M(f)) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $i = 1, 2, 3$ , ove  $I$  è la matrice identità  $3 \times 3$ . Nel nostro caso

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Il primo sistema è equivalente a

$$\begin{cases} x - y = 0 \\ x - z = 0 \end{cases}$$

che ha soluzione  $V_1 := \mathcal{L}((1, 1, 1))$ . Il secondo sistema è equivalente a

$$x = 0,$$

che ha soluzione  $V_2 := \mathcal{L}((0, 1, 0), (0, 0, 1))$ .

Concludiamo, perciò, che una base di  $\mathbb{R}^3$  composta da autovettori è  $\mathcal{B} := ((1, 1, 1), (0, 1, 0), (0, 0, 1))$ .

Ricordo, infine, che fissata una base composta da autovettori una matrice  $P$  invertibile tale che  $P^{-1}M(f)P$  sia diagonale ha per colonne i vettori della base di autovettori.

Quindi possiamo scegliere

$$P := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

**Esercizio 2.** Verificare che

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

è diagonalizzabile e calcolare tutte le matrici diagonali simili ad  $A$ , precisando, per ciascuna di esse, una matrice  $P$  che diagonalizza.

*Svolgimento.* Per verificare che  $A$  è diagonalizzabile è sufficiente calcolare gli autovalori di  $A$  ed i relativi autospazi. Il polinomio caratteristico di  $A$  è

$$p_A(t) = \begin{vmatrix} t-2 & 1 & 1 \\ 0 & t+2 & 0 \\ 0 & 0 & t+2 \end{vmatrix} = (t-2)(t+2)^2,$$

da cui si ricava che gli autovalori sono  $t_1 = 2$ ,  $m_a(2) = 1$ , e  $t_2 = t_3 = -2$ ,  $m_a(-2) = 2$  (si poteva procedere anche in maniera alternativa osservando che  $A$  è triangolare).

Per calcolare gli autospazi risolviamo i sistemi

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -4 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Il primo sistema equivale a

$$\begin{cases} y + z = 0 \\ y = 0 \\ z = 0 \end{cases}$$

sicché  $V_2 = \mathcal{L}((1, 0, 0))$ . Il secondo sistema è equivalente a

$$-4x + y + z = 0$$

sicché  $V_{-2} = \mathcal{L}((1, 4, 0), (1, 0, 4))$ . In particolare  $\mathcal{B} := ((1, 0, 0), (1, 4, 0), (1, 0, 4))$  è base di  $\mathbb{R}^3$  di autovettori di  $A$ , perciò  $A$  è diagonalizzabile.

Rispetto a  $\mathcal{B}$  la matrice diagonale simile ad  $A$  e una matrice  $P$  che diagonalizza sono rispettivamente

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}.$$

Ogni matrice diagonale simile ad  $A$  ha sulla diagonale gli autovalori di  $A$ . Per questo motivo possiamo elencare tutte le matrici diagonali simili ad  $A$  indicando, a fianco di ciascuna di esse, una matrice che diagonalizza oltre a quelle indicate sopra:

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix},$$

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 4 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \end{pmatrix}.$$

**Esercizio 3.** Siano dati in  $\mathbb{R}^3$  i vettori

$$v_1 := (0, 1, -1), \quad v_2 := (2, 0, 1), \quad v_3 := (1, 2, 0).$$

- (1) Verificare che esiste un unico  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^3)$  avente  $v_1, v_2, v_3$  come autovettori associati, rispettivamente, agli autovalori 0, 3, 6.  $f$  è semplice?
- (2) Determinare  $M(f)$ ,  $\ker(f)$  ed  $\text{im}(f)$ .

*Svolgimento.* In sostanza si richiede che

$$f(v_1) = 0, \quad f(v_2) = 3v_2, \quad f(v_3) = 6v_3.$$

Si noti che  $v_1, v_2, v_3$  sono linearmente indipendenti: infatti

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \rightarrow R_3 - 2R_1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & -4 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \rightarrow R_3 + 4R_2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

Ne segue che  $\mathcal{C} := (v_1, v_2, v_3)$  è una base di  $\mathbb{R}^3$  e, quindi, è possibile dimostrare l'esistenza e l'unicità di un tale  $f$ .

Per definizione  $f$  è semplice perché esiste una base di  $\mathbb{R}^3$ , precisamente  $\mathcal{C} := (v_1, v_2, v_3)$ , costituita da autovettori di  $f$ . Se

$$P := \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

allora risulta

$$P^{-1}M(f)P = D := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}.$$

Poiché

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 2/3 & -1/3 & -4/3 \\ 2/3 & -1/3 & -1/3 \\ -1/3 & 2/3 & 2/3 \end{pmatrix},$$

segue che

$$\begin{aligned} M(f) = PDP^{-1} &= \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2/3 & -1/3 & -4/3 \\ 2/3 & -1/3 & -1/3 \\ -1/3 & 2/3 & 2/3 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 \\ -4 & 8 & 8 \\ 2 & -1 & -1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

In particolare  $\text{im}(f) = \mathcal{L}((2, -4, 2), (2, 8, -1))$ . Segue che  $\dim(\text{im}(f)) = 2$ , pertanto  $\dim(\ker(f)) = 3 - \dim(\text{im}(f)) = 1$ : poiché  $v_1 \in \ker(f)$  concludiamo che  $\ker(f) = \mathcal{L}((0, 1, -1))$ . Per determinare  $\ker(f)$  si può altresì procedere risolvendo il sistema

$$\begin{cases} 2x + 2y + 2z = 0 \\ 2x - y - z = 0. \end{cases}$$

**Esercizio 4.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^3)$  associato alla matrice

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

- (1) Verificare che  $f$  è semplice e determinare una base  $\mathcal{B}$  di  $\mathbb{R}^3$  composta da autovettori di  $f$ .
- (2) Verificare che  $f$  è un isomorfismo e determinare  $f^{-1}$ . Determinare autovalori ed autospazi di  $f^{-1}$ .

*Svolgimento.* Procediamo come negli esercizi 1 e 2.

$$p_f(t) = \begin{vmatrix} t & 0 & -2 \\ 0 & t-1 & 0 \\ -2 & 0 & t \end{vmatrix} = (t-1)(t-2)(t+2).$$

Poiché abbiamo tre radici reali con molteplicità 1 segue che  $f$  è semplice (ed  $A$  è diagonalizzabile). Per determinare la base  $\mathcal{B}$  dobbiamo andare a risolvere i sistemi

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, & \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \\ \begin{pmatrix} -2 & 0 & -2 \\ 0 & -3 & 0 \\ -2 & 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Si ottiene allora  $V_1 = \mathcal{L}((0, 1, 0))$ ,  $V_2 = \mathcal{L}((1, 0, 1))$ ,  $V_{-2} = \mathcal{L}((1, 0, -1))$ , dunque  $\mathcal{B} := ((0, 1, 0), (1, 0, 1), (1, 0, -1))$ .

È noto in generale che se  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  è lineare allora  $f$  è isomorfismo se e solo se  $\rho(M(f)) = n = m$ . Nel nostro caso si vede facilmente che  $\rho(A) = 3$ .

Inoltre è noto in generale che  $M(f)^{-1} = M(f^{-1})$ . Quindi nel nostro caso  $f^{-1}$  è l'applicazione lineare associata alla matrice

$$B := A^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1/2 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Gli autovalori di  $f^{-1}$  sono  $t_1 := 1$ ,  $t_2 := 1/2$ ,  $t_3 := -1/2$ . Gli autospazi relativi sono  $V_1 := \mathcal{L}((0, 1, 0))$ ,  $V_{1/2} := \mathcal{L}((1, 0, 1))$ ,  $V_{-1/2} = \mathcal{L}((1, 0, -1))$ , cioè gli stessi di  $f$ . Infatti  $f(v) = \lambda v$  se e solo se  $v = f^{-1}(f(v)) = f^{-1}(\lambda v) = \lambda f^{-1}(v)$  cioè se e solo se  $f^{-1}(v) = \lambda^{-1}v$ .

**Esercizio 5.** Determinare  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^2)$  avente autovalori 0, 2 e tale che  $f(1, 0) = (2, 4)$ .

*Svolgimento.*  $f$  ha due autovettori linearmente indipendenti, diciamo  $v_1$  con autovalore 0 e  $v_2$  con autovalore 2. Inoltre esistono costanti univocamente determinate  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$  tale che  $\alpha v_1 + \beta v_2 = (1, 0)$ . Sia  $w_1 := \alpha v_1 = (a, b)$  e  $w_2 := \beta v_2 = (c, d)$ . Allora

$$(2, 4) = f(1, 0) = f(\alpha v_1 + \beta v_2) = f(\alpha v_1) + f(\beta v_2) = 0 + 2\beta v_2 = 2w_2,$$

dunque, eguagliando le componenti, si ottiene il sistema

$$\begin{cases} a + c = 1 \\ b + d = 0 \\ 2c = 2 \\ 2d = 4 \end{cases}$$

da cui si ricava  $w_1 = (0, -2)$ ,  $w_2 = (1, 2)$ . Calcoliamo  $M(f)$ : si ha  $e_1 := (1, 0)$ , sicché  $f(e_1) = (2, 4)$ , mentre  $e_2 = -w_1/2$ , sicché  $f(e_2) = (0, 0)$ , da cui

$$M(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 4 & 0 \end{pmatrix}.$$

**Esercizio 6.** Trovare  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^2)$  avente  $(2, 2)$  ed  $(-1, 3)$  come autovettori e tale che  $f(0, 1) = (2, 1)$ .

*Svolgimento.* Si ha che  $(2, 2) + 2(-1, 3) = 8(0, 1)$ . Dunque, indicati con  $\alpha$  e con  $\beta$  gli autovalori relativi agli autovettori  $(2, 2)$  ed  $(-1, 3)$  rispettivamente, possiamo scrivere

$$(16, 8) = 8f(0, 1) = f((2, 2) + 2(-1, 3)) = \alpha(2, 2) + 2\beta(-1, 3).$$

Ciò equivale al sistema

$$\begin{cases} 2\alpha - 2\beta = 16 \\ 2\alpha + 6\beta = 8, \end{cases}$$

che ha come unica soluzione  $(\alpha, \beta) = (7, -1)$ .

Calcoliamo  $M(f)$ : si ha  $e_1 := 3/4(1, 1) - 1/4(-1, 3)$  sicché  $f(e_1) = (5, 6)$ , mentre  $e_2 = 1/4(1, 1) + 1/4(-1, 3)$ , sicché  $f(e_2) = (2, 1)$ , da cui

$$M(f) = \begin{pmatrix} 5 & 2 \\ 6 & 1 \end{pmatrix}.$$

### QUIZ

**Quiz 1.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^2)$  avente  $(1, 2)$  ed  $(1, 3)$  come autovettori e tale che  $f(1, 0) = (4, 6)$ . Quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a)  $f$  non è semplice.
- b)  $f$  ha autovalori 1, 2.
- c)  $p(t) = t^2 + 3t + 2$  è il polinomio caratteristico di  $f$ .
- d)  $f(1, 0) = (-1, -1)$ .

*Svolgimento.* Iniziamo a studiare  $f$ . Innanzi tutto  $(1, 0) = 3(1, 2) - 2(1, 3)$ : indicando con  $\alpha$  l'autovalore relativo ad  $(1, 2)$  e con  $\beta$  quello relativo a  $(1, 3)$  si ha  $(4, 6) = f(1, 0) = f(3(1, 2) - 2(1, 3)) = 3\alpha(1, 2) - 2\beta(1, 3)$ . In componenti questo significa

$$\begin{cases} 3\alpha - 2\beta = 4 \\ \alpha - \beta = 1. \end{cases}$$

Tale sistema ha unica soluzione  $(\alpha, \beta) = (2, 1)$ , quindi  $p_f(t) = (t - 1)(t - 2)$ .

L'affermazione a) è falsa. Infatti  $f$  ha due autovettori linearmente indipendenti, quindi esiste una base di  $\mathbb{R}^2$  formata da autovettori di  $f$ .

L'affermazione b) è vera per quanto ossevato preliminarmente.

L'affermazione c) è falsa. Infatti 1 e 2 non sono radici di  $t^2 + 3t + 2$ .

L'affermazione d) è falsa. Infatti  $f(1, 0) = (4, 6)$  per ipotesi.

**Quiz 2.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^4)$  semplice avente gli autovalori 0, 5 entrambi con molteplicità 2. Posto  $A := M(f)$ , quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a) Le colonne di  $A$  non sono autovettori associati ad  $f$ .
- b)  $A^3 = 25A^2$ .
- c)  $A$  ha almeno una colonna nulla.
- d)  $f$  è suriettiva.

*Svolgimento.* Sia  $P$  invertibile e tale che

$$P^{-1}AP = D := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix}.$$

Poiché  $A = PDP^{-1}$  si ha

$$\begin{aligned} A^n &= (PDP^{-1})^n = \overbrace{(PDP^{-1})(PDP^{-1}) \dots (PDP^{-1})}^{n \text{ volte}} = \\ &= PD^n P^{-1} = 5^{n-1} PDP^{-1} = 5^{n-1} A. \end{aligned}$$

L'affermazione a) è falsa. Infatti l' $i$ -esima colonna di  $A$  è  $A_i := A^t e_i$ . Risulta

$$f(A_i) = AA_i = A(A^t e_i) = A^2{}^t e_i = 5A^t e_i = 5f(A_i).$$

Da quanto osservato preliminarmente segue che l'affermazione b) è vera.

L'affermazione c) è falsa. Infatti, per esempio, sia

$$A := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 5 \end{pmatrix}.$$

$A$  è diagonalizzabile ed i suoi autovalori sono 0 e 5 entrambi con molteplicità 2, Ma  $A$  non ha nessuna colonna nulla.

L'affermazione d) è falsa. Risulta  $\dim(\ker(f)) + \dim(\text{im}(f)) = 4$ . D'altra parte l'autospazio di 0,  $V_0$ , coincide per definizione con  $\ker(f)$ , sicché  $\dim(\ker(f)) = 2$ , sicché  $\dim(\text{im}(f)) = 2 < 4$ .

**Quiz 3.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^3)$  avente gli autovalori  $-7, 8, 9$  e sia  $g := f^2$ . Quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a)  $g$  è un endomorfismo semplice.
- b)  $g$  ha l'autovalore  $-7$ .
- c)  $g$  ha l'autovalore nullo.
- d)  $g$  non è iniettivo.

*Svolgimento.* Osserviamo che se  $V_{-7} := \mathcal{L}(v_1)$ ,  $V_8 := \mathcal{L}(v_2)$ ,  $V_9 := \mathcal{L}(v_3)$  sono gli autospazi di  $f$  allora  $\mathcal{B} := (v_1, v_2, v_3)$  è una base di  $\mathbb{R}^3$  e  $g(v_1) = f(f(v_1)) = 49v_1$ ,  $g(v_2) = f(f(v_2)) = 64v_2$ ,  $g(v_3) = f(f(v_3)) = 81v_3$ .

L'affermazione a) è vera. Infatti, per quanto osservato sopra,  $g$  ha tre autovalori distinti a due a due, quindi è semplice.

L'affermazione b) è falsa. Infatti gli autovalori di  $g$  sono esattamente 49, 64, 81.

L'affermazione c) è falsa. Si veda quanto detto per b).

L'affermazione d) è falsa. Infatti sia  $v \in \ker(f)$ . Allora esiste una relazione  $v = a_1 v_1 + a_2 v_2 + a_3 v_3$ . Ma allora

$$\begin{aligned} 0 &= g(v) = g(a_1 v_1 + a_2 v_2 + a_3 v_3) = \\ &= a_1 g(v_1) + a_2 g(v_2) + a_3 g(v_3) = 49a_1 v_1 + 64a_2 v_2 + 81a_3 v_3, \end{aligned}$$

che è una relazione di dipendenza lineare fra gli elementi di  $\mathcal{B}$ : poiché  $\mathcal{B}$  è una base questo è possibile solo se  $a_1 = a_2 = a_3 = 0$ , cioè solo se  $v = 0$ .

**Quiz 4.** Dato

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(x, y, z) \rightarrow (x + y, y + z, z + x),$$

quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a)  $(1, 0, 0)$  è un autovettore di  $f$ .
- b)  $(1, 1, 0)$  è un autovettore di  $f$ .
- c) 2 è un autovalore di  $f$ .
- d) 0 è un autovalore di  $f$ .

*Svolgimento.* L'affermazione a) è falsa. Infatti dalla definizione di  $f$  segue che  $f(1, 0, 0) = (1, 0, 1) \notin \mathcal{L}((1, 0, 0))$ .

L'affermazione b) è falsa. Infatti dalla definizione di  $f$  segue che  $f(1, 1, 0) = (2, 1, 1) \notin \mathcal{L}((1, 0, 0))$ .

L'affermazione c) è vera. Infatti dalla definizione di  $f$  segue che la sua matrice è

$$A := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

sicché

$$p_f(t) = \begin{vmatrix} t-1 & -1 & 0 \\ 0 & t-1 & -1 \\ -1 & 0 & t-1 \end{vmatrix} = (t-1)^3 - 1.$$

Segue che  $p_f(2) = 1 - 1 = 0$

L'affermazione d) è falsa. Infatti nel caso precedente si osserva che  $p_f(0) = -1 - 1 = -2 \neq 0$

**Quiz 5.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^2)$  e si supponga che  $f$  abbia autovalori 1 e  $-1$ . Quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a) Se  $v$  è autovettore non nullo associato a 1 allora  $-v$  è autovettore associato a  $-1$ .
- b)  $f^n = id$  per ogni  $n \geq 2$ .
- c)  $f$  è invertibile ed  $f^{-1} = f$ .
- d)  $f$  non è invertibile.

*Svolgimento.* Indichiamo con  $V_1 := \mathcal{L}((a, b))$  e con  $V_{-1} := \mathcal{L}((c, d))$  gli autospazi di 1 e di  $-1$  rispettivamente. Ricordo che  $\mathcal{B} := ((a, b), (c, d))$  è una base di  $\mathbb{R}^2$ , dunque

$$P := \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix}$$

è invertibile e si ha

$$P^{-1}M(f)P = D := \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

L'affermazione a) è falsa. Infatti  $V_1$  è un sottospazio di  $\mathbb{R}^2$ , pertanto  $-v \in V_1$ .



L'affermazione b) è falsa. Infatti

$$M(f^n) = M(f)^n = \overbrace{(PDP^{-1})(PDP^{-1}) \dots (PDP^{-1})}^{n \text{ volte}} = P \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}^n P^{-1}.$$

Se  $n \geq 2$  è dispari chiaramente

$$P \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}^n P^{-1} \neq \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = M(id).$$

L'affermazione c) è vera. Infatti

$$M(f) = P \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1}$$

e risulta

$$\begin{aligned} M(f^{-1}) &= M(f)^{-1} = \left( P \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1} \right)^{-1} = \\ &= (P^{-1})^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}^{-1} P^{-1} = P \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1} = M(f). \end{aligned}$$

L'affermazione d) è falsa. Si veda il caso c).

**Quiz 6.** Sia  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^2)$ . Quale delle seguenti affermazioni è vera?

- a)  $f$  ha sempre autovalori.
- b) Se  $f$  ha un autovalore allora ne ha due distinti.
- c) Se  $f$  ha un autovalore allora è semplice.
- d) nessuna delle risposte precedenti è vera.

*Svolgimento.* L'affermazione a) è falsa. Infatti si consideri, ad esempio, l'endomorfismo avente matrice

$$A_\alpha := \begin{pmatrix} \cos \alpha & \mp \sin \alpha \\ \pm \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

ove  $\alpha \neq k\pi$ . Allora  $p_{A_\alpha}(t) = t^2 - 2 \cos \alpha t + 1$ , il cui discriminante è  $\cos^2 \alpha - 1 < 0$ .

L'affermazione b) è falsa. Infatti si consideri l'endomorfismo avente matrice

$$B_\lambda := \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}.$$

Allora  $p_{B_\lambda}(t) = (t - \lambda)^2$  e, quindi, l'endomorfismo ha il solo autovalore  $\lambda$ .

L'affermazione c) è falsa. Infatti si consideri ancora un endomorfismo avente matrice  $B_\lambda$ . Allora  $V_\lambda = \mathcal{L}((1, 0))$  che ha dimensione 1. Quindi  $f$  non è semplice.

Per esclusione l'affermazione d) è vera.