

o) Dimostrare che se G è un gruppo ciclico e H è un sottogruppo allora G/H è un gruppo ciclico.

Non sappiamo se sono gruppi finiti o meno, quindi non possiamo basare ipotesi sui loro ordini. Sappiamo che $G/H = \{aH, a \in G\}$, e sappiamo che l'operazione \odot definita su G/H è tale che $aH \odot bH = abH$. Consideriamo gH , e notiamo come $(gH)^2 = gH \odot gH = g^2H$, più in generale, se $aH \in G/H$, allora $aH = g^tH = (gH)^t \Rightarrow G/H = \langle gH \rangle$ è ciclico!

b) Calcolare $F \circ H$; detta A la di $F \circ H$ nella base standard di \mathbb{R}^2 , dire se A è simile a $\begin{pmatrix} 15 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$.

$$\lambda \cdot F \begin{vmatrix} a \\ b \\ c \end{vmatrix} = \lambda \cdot \frac{a+2b+3c}{a-b} = \frac{\lambda a + \lambda 2b + \lambda 3c}{\lambda a - \lambda b} = F \begin{vmatrix} \lambda a \\ \lambda b \\ \lambda c \end{vmatrix} = F \left(\lambda \cdot \begin{vmatrix} a \\ b \\ c \end{vmatrix} \right) \quad \text{e' lineare.}$$

$$G\left(\begin{vmatrix} x \\ y \\ z \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{vmatrix}\right) = G\begin{vmatrix} x+x' \\ y+y' \\ z+z' \end{vmatrix} = (x+x')^2 + (y+y')^2 - (z+z')^2 = x^2 + x'^2 + y^2 + y'^2 - z^2 - z'^2 = G\begin{vmatrix} x \\ y \\ z \end{vmatrix} + G\begin{vmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{vmatrix} \quad \text{non e' lineare.}$$

$$\lambda \cdot H\left(\left|\frac{x}{y}\right|\right) = \lambda \cdot \left|\frac{x+y}{x-y}\right| = \left|\frac{\lambda(x+y)}{\lambda(x-y)}\right| = \left|\frac{\lambda(x+y)}{\lambda(x-y)}\right| = \left|\frac{\lambda x + \lambda y}{\lambda x - \lambda y}\right| = H\left(\left|\frac{\lambda x}{\lambda y}\right|\right) = H\left(\lambda \cdot \left|\frac{x}{y}\right|\right)$$

$$H\left(\left|\frac{x}{y} + \frac{a}{b}\right|\right) = H\left|\frac{x+a}{y+b}\right| = \frac{\left|\frac{x+a+y}{x+a-y-b}\right|}{\left|\frac{(x+a+y)^2 - ((x+a)-y)^2}{(x+a)^2 + 2(x+a)+1 - (x+a)^2 + 2(x+a)-1}\right|} = \frac{\left|\frac{x+a+y}{x+a-y-b}\right|}{\frac{4x+4a}{4x}} = \frac{x+y}{x-y} + \frac{a+b}{a-b} = H\left|\frac{x}{y}\right| + H\left|\frac{a}{b}\right|$$

e' linear.

$$b) \quad F \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix} + 1 \cdot \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} \quad F \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{vmatrix} = 2 \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + (-1) \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} \quad F \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} = 3 \cdot \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + 0 \cdot \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} \Rightarrow M_{\varepsilon\varepsilon}(F) = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix}$$

$$H \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ 4 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + 1 \cdot \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{vmatrix} + 4 \cdot \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix} \quad H \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{vmatrix} = 1 \cdot \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} - 1 \cdot \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{vmatrix} + 0 \cdot \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix} \Rightarrow M_{\text{et}}(H) = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 4 & 0 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ 4 & 0 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 4 & 0 \end{vmatrix} = \begin{bmatrix} 15 & -1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

Trovo gli autovalori

$\det \begin{vmatrix} 15-\lambda & -1 \\ 0 & 2-\lambda \end{vmatrix} = (15-\lambda)(2-\lambda) \Rightarrow$ ha autovalori 15, 2 inoltre è diagonalizzabile quindi è simile
 alla matrice $\begin{vmatrix} 15 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix}$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

la matrice associata all'applicazione lineare $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ rispetto alla base $B = \{(1, 1, 0), (0, 3, 0), (0, 1, 1)\}$.

- Si determinino gli autovalori di T .
- Si determinino gli autovettori ~~ed espressioni per gli autospazi~~ di T .
- Si stabilisca se T è diagonalizzabile.

a) considero $\det \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 1-\lambda & 3 \\ 1 & 1 & -1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda) \cdot \det \begin{vmatrix} 1-\lambda & 3 \\ 1 & -1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)[(1-\lambda)(-1-\lambda)-3] = (1-\lambda)(\lambda^2-4) = (1-\lambda)(\lambda-2)(\lambda+2) \Rightarrow \begin{cases} 1 \\ 2 \\ -2 \end{cases}$ con mult. alg. = 1

b) $V_1 = \text{Ker} \begin{vmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \\ 1 & 1 & -2 \end{vmatrix} = \begin{cases} x_1 = -t \\ x_2 = t \\ x_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow V_1 = \text{span} \begin{vmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{vmatrix}$

$V_2 = \text{Ker} \begin{vmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 3 \\ 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} = \text{Ker} \begin{vmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 3t \\ x_3 = t \end{cases} \Rightarrow V_2 = \text{span} \begin{vmatrix} 0 \\ 3 \\ 1 \end{vmatrix}$

$V_3 = \text{Ker} \begin{vmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 3 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \text{Ker} \begin{vmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \text{Ker} \begin{vmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = -t \\ x_3 = t \end{cases} \Rightarrow V_3 = \text{span} \begin{vmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{vmatrix}$

c) e' diagonalizzabile perche' ogni autovalore ha mult. geo. identica alla mult. alg.

Esercizio 4.

- Dare la definizione di applicazione lineare tra due spazi vettoriali V, W .
- Sia V lo spazio vettoriale delle matrici simmetriche 3×3 . Dare un esempio di applicazione lineare $V \rightarrow \mathbb{R}^3$.
Dare un esempio di applicazione non lineare $\mathbb{R}^3 \rightarrow V$.
- Dimostrare che un gruppo ciclico infinito è isomorfo a \mathbb{Z} .

a) Siano V e W due spazi vettoriali su un campo K , con operazioni $+_V$ e $+_W$. Un'applicazione $T: V \rightarrow W$ e' detta lineare se, $a, b \in V$ $\lambda \in K$:

$\bullet T(a +_V b) = T(a) +_W T(b) \quad \bullet T(\lambda a) = \lambda T(a) \quad \bullet T(0_V) = 0_W$

b) $T \left(\begin{vmatrix} 2 & x_1 & x_2 \\ x_1 & b & x_3 \\ x_2 & x_3 & c \end{vmatrix} \right) = (2, 0, 0, 0, 0)$ e' lineare.

$T \left(\begin{vmatrix} 2 & x_1 & x_2 \\ x_1 & b & x_3 \\ x_2 & x_3 & c \end{vmatrix} \right) = (2, 0, 0, 0, 0)$ non e' lineare. $\Rightarrow \lambda T \left(\begin{vmatrix} 2 & x_1 & x_2 \\ x_1 & b & x_3 \\ x_2 & x_3 & c \end{vmatrix} \right) = \lambda (2, 0, 0, 0, 0) \neq ((\lambda 2)^2, 0, 0, 0, 0) = T \left(\lambda \cdot \begin{vmatrix} 2 & x_1 & x_2 \\ x_1 & b & x_3 \\ x_2 & x_3 & c \end{vmatrix} \right)$

c) Sia $G = \{g^t, t \in \mathbb{Z}\}$ un gruppo ciclico infinito. Definisco $f: G \rightarrow \mathbb{Z}$ tale che $f(g^t) = t$.
Tale applicazione e' un omomorfismo: $f(g^t + g^k) = f(g^{t+k}) = t+k = f(g^t) + f(g^k) \wedge f(e) = f(g^0) = 0$ (neutro di G)

Inoltre e' iniettiva, $(a + b) \wedge g^t = a \wedge g^k = b \Rightarrow t+k \Rightarrow f(a) = f(g^t) = t+k = f(g^k) = b$.

Inoltre e' suriettiva, sia $k \in \mathbb{Z}$, allora $\exists g^k \mid f(g^k) = k$, g^k esiste per definizione di G . ■