## Università degli studi di Verona Dipartimento di Informatica — Settore di Matematica Prova scritta di Algebra lineare — 20 febbraio 2015

matricola			nome		cognome
	corso di laure	ea		anno accademico	di immatricolazione
	Votazione:	Т1	E1		
		T2	E2		
		12	E3		

## Compito A

- T1) Si definisca quando una matrice quadrata  $\mathbf{A}$  (di forma  $n \times n$ ) è diagonalizzabile. Si dimostri: se  $\mathbf{A}$  è diagonalizzabile, allora  $\mathbb{C}^n$  possiede una base composta da autovettori di  $\mathbf{A}$ .
- T2) Si diano le definizioni di rango di una matrice e l'enunciato del teorema "nullità più rango". Si dimostri che, se  $\mathbf{A}$  è una matrice  $m \times n$ , allora il rango di  $\mathbf{A}$  è uguale al rango di  $\mathbf{A}^H \mathbf{A}$ . (Suggerimento: si considerino  $N(\mathbf{A})$  e  $N(\mathbf{A}^H \mathbf{A})$ .)
- E1) Si consideri, al variare di  $\alpha \in \mathbb{C}$ , la matrice

$$\mathbf{A}_{\alpha} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 4 & 4 \\ 2 & 0 & 2\alpha & 4 \\ 2 & 0 & 2\alpha & 2\alpha - 1 \end{bmatrix}.$$

Trovare, per ogni  $\alpha \in \mathbb{C}$  la decomposizione LU oppure la  $P^TLU$ . Per  $\alpha = 2$  si trovi una base ortogonale di  $C(\mathbf{A}_2)$ . Inoltre si interpreti  $\mathbf{A}_2$  come la matrice completa di un sistema lineare e si trovino tutte le soluzioni del sistema.

- E2) Sia  $\mathscr{B} = \{\mathbf{v}_1; \mathbf{v}_2; \mathbf{v}_3\}$ , dove  $\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Si verifichi che  $\mathscr{B}$  è una base di  $\mathbb{C}^3$ . Si consideri l'applicazione lineare  $f \colon \mathbb{C}^3 \to \mathbb{C}^3$  tale che  $f(\mathbf{v}_1) = \mathbf{v}_1 + 2\mathbf{v}_3$ ,  $f(\mathbf{v}_2) = \mathbf{v}_3$ ,  $f(\mathbf{v}_3) = \mathbf{v}_3$ .
  - (1) Si trovi la matrice **B** associata a f rispetto alla base canonica sul dominio e sul codominio.
  - (2) Si calcoli il rango di f.
  - (3) Il vettore  $\mathbf{w} = [0 \ 1 \ 1]^T$  appartiene all'immagine di f? Se sì, si trovi un vettore  $\mathbf{v} \in \mathbb{C}^3$  tale che  $f(\mathbf{v}) = \mathbf{w}$ .
  - (4) Si trovi una base dello spazio nullo e dell'immagine di f.
- E3) Si consideri la matrice  $(\beta \in \mathbb{C})$

$$\mathbf{B}_{\beta} = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \beta - 2 & -1 & \beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Si dica per quali valori di  $\beta$  la matrice è diagonalizzabile; si determini, quando esiste, una base di  $\mathbb{C}^4$  formata da autovettori di  $\mathbf{B}_{\beta}$ . Esiste una base ortogonale di  $\mathbb{C}^4$  formata da autovettori di  $\mathbf{B}_1$ ?