

Esercizi tutorato 27/03/2025

1

Rostriemo che F è sottospazio di $\text{End}(\mathbb{R}^3)$.

- $0 \in F$;
- $(f+g)^* = g^* + f^* = f^* + g^* = f + g$
- $(f+g)(U) \subseteq f(U) + g(U) = W$; analogo per W .
- $(\lambda f)^* = \lambda(f^*)$
- $\lambda f(U) \subseteq \lambda W = W$.

Inoltre,
 $U = \text{span}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right\}$
 $W = \text{span}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}\right\}$.

Calcoliamo $\dim F$; le due condizioni $f(U) \subseteq W$ e $f(W) \subseteq U$, poste A una matrice di incognite simmetrica,

$$A = \begin{pmatrix} Q_{11} & Q_{12} & Q_{13} \\ Q_{12} & Q_{22} & Q_{23} \\ Q_{13} & Q_{23} & Q_{33} \end{pmatrix}, \text{ si riducono nel sistema lineare}$$

$$\begin{cases} Q_{11} - 2Q_{12} + Q_{22} = 0 \\ Q_{11} - Q_{13} + Q_{12} - Q_{23} = 0 \\ Q_{11} + 2Q_{12} + Q_{22} + Q_{13} + Q_{23} = 0 \\ Q_{13} + Q_{23} + Q_{33} = 0 \end{cases}$$

Adesso, basta osservare che le 4 equazioni sono indipendenti, e dunque che $\dim F = 6 - 4 = 2$.

2

Soluzione Lavoriamo con il prodotto scalare standard su \mathbb{R}^2 . Troviamo una base di autovettori per A , e poi le ortogonali le troviamo usando Gram-Schmidt.

Si ha $\text{tr } A = 16 \Rightarrow \text{Sp } A = \{3, 13\}$. Allora, $D = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 13 \end{pmatrix}$.

$$V_A(3) = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 9 \end{pmatrix} = \text{span} \left(3e_1'' - e_2 \right); V_A(13) = \text{Ker} \begin{pmatrix} -9 & 3 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} = \text{span} \left(e_1 + 3e_2 \right)$$

Ora, sia φ il prodotto scalare standard; osserviamo che $\varphi(V_1, V_2) = 3 \cdot 1 + (-1) \cdot 3 = 0$,

$$\begin{cases} \varphi(V_1, V_1) = 10 \Rightarrow w_1 = \frac{V_1}{\sqrt{10}} \text{ ha norma 1.} \\ \varphi(V_2, V_2) = 10 \Rightarrow w_2 = \frac{V_2}{\sqrt{10}} \text{ ha norma 1.} \end{cases} \text{ Allora, il cambio di base } C \rightarrow \{w_1, w_2\}$$

$$P = \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}.$$

[3]

Soluzione a) Prendiamo $\mathcal{Z} = \begin{pmatrix} \lambda^1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda^k \end{pmatrix}$, e scriviamolo come $\mathcal{Z} = \lambda \mathcal{I} + \lambda \mathcal{Z}_0$, con $\mathcal{Z}_0 = \begin{pmatrix} 0^1 & & \\ & \ddots & \\ & & 0^k \end{pmatrix}$. Allora, $\mathcal{Z}^k = (\lambda \mathcal{I} + \mathcal{Z}_0)^k = \lambda^k \mathcal{I} + \sum_{i=1}^k \binom{k}{i} \mathcal{Z}_0^i$, dove $\mathcal{Z}_0^i = \begin{pmatrix} 0^{\text{...}} \overset{\text{posizione } (1,i)}{1} & & \\ & \ddots & \\ & & 0^k \end{pmatrix}$. Questo si può facilmente verificare fissando le teglie n , e facendo induzione forte su k .

b) Chiaramente \mathcal{Z}^k ha un solo autovelore, ed è λ^k . Inoltre, se $\lambda \neq 0$, è facile vedere che gli elementi sulla sottidiagonale non sono nulli.

Questo significa che le colonne di \mathcal{Z}^k formano una base ciclica di \mathbb{C}^n , e dunque $\mu_{\mathcal{Z}^k}(t) = (t - \lambda)^n$. Allora, dato che le molteplicità nel polinomio minimo rappresenta le mesme teglie dei blocchi di Jordan relativi all'autovelore, le forme di Jordan di \mathcal{Z}^k è $\begin{pmatrix} \lambda^{k1} & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda^{kk} \end{pmatrix}$.

[4]

Se $A \sim_R B$, allora benalmente $A \sim_C B$.

Viceversa, supponiamo che esiste $H \in GL(n, \mathbb{C})$ tc. $H^{-1}AH = B$

Questo è equivalente a chiedere $AH = HB$.

Vogliamo dunque trovare $N \in GL(n, \mathbb{R})$ tale che $AN = NB$.

Se $H = H_1 + iH_2$, con $H_j \in M(n, \mathbb{R})$. Allora, $AH_j - HB \quad j=1,2$.

In particolare, $\forall \alpha \in \mathbb{R}$, consideriamo $N\alpha = H_1 + \alpha H_2$.

Da quanto scritto prima segue che $AN\alpha = N\alpha B \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$.

Se dunque troviamo un α reale tale che $\det(N\alpha) \neq 0$, otteremo finito.

Consideriamo il polinomio $p(x) \in \mathbb{R}[x] \subseteq \mathbb{C}[x]$, definito da

$$p(x) = \det(\mathcal{M}_1 + x\mathcal{M}_2). \quad p \text{ non è identicamente nullo, dato che } p(i) = \det \mathcal{M} \neq 0,$$

e dunque ha un numero finito di radici. Questo garantisce che esiste un numero reale α tale che $\det(\mathcal{M}_1 + \alpha\mathcal{M}_2) \neq 0$. Questo conclude la dimostrazione.

5

Soluzione $(P^*)^2 = (P^2)^* = P^*$ per definizione di esponente.

Osserviamo anche che se $P^2 = P$, $V = \text{Im } P \oplus \text{Ker } P$ (perché?) e $P|_{\text{Im } P} = \text{id}$.

a \rightarrow b Supponiamo che P sia una proiezione ortogonale su $W = \text{Im } P$. ($\text{Ker } P = \text{Im } P^\perp$)

Consideriamo $v_1, v_2 \in V$, e scriviamo le loro decomposizioni: $\begin{cases} v_1 = w_1 + u_1, \\ v_2 = w_2 + u_2 \end{cases}$,

con $w_i \in \text{Im } P$, $u_i \in \text{Ker } P$. Allora,

$$\begin{aligned} \varphi(P(v_1), v_2) &= \varphi(P(w_1 + u_1), w_2 + u_2) = \varphi(P(w_1) + P(u_1), w_2 + u_2) = \\ &= \varphi(w_1, w_2 + u_2) = \varphi(w_1, w_2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \varphi(v_1, P(v_2)) &= \varphi(w_1 + u_1, P(w_2 + u_2)) = \varphi(w_1 + u_1, P(w_2) + P(u_2)) = \\ &= \varphi(w_1 + u_1, w_2) = \varphi(w_1, w_2). \quad \text{Segue che } P = P^*. \end{aligned}$$

b \rightarrow c Dato che $\text{Ker } P^* = (\text{Im } P)^\perp$, $\text{Ker } P = \text{Ker } P^* = (\text{Im } P)^\perp$.

b \rightarrow c Ovvio

c \rightarrow b Mostriamo che $\text{Ker } P = \text{Ker } P^*$, e $\text{Im } P = \text{Im } P^*$.

$$\text{Dato } v \in V, \quad \varphi(Pv, Pv) = \varphi(v, P^*P(v)) = \varphi(v, PP^*(v)) = \varphi(P^*v, P^*v).$$

Dato che il prodotto scalare è definito positivo, $Pv = 0 \Leftrightarrow P^*v = 0$.

Dato che $\text{Ker } P^* = (\text{Im } P)^\perp$, $\text{Im } P = (\text{Ker } P^*)^\perp = (\text{Ker } P)^\perp = \text{Im } P^*$.