

ES.  $f: \mathbb{F}^3 \rightarrow \mathbb{F}^3$  t.c.  $f(x, y, z) = (x+z, -2(x+z), 2x+y+z)$

- 1) Det. gli autovalori di  $f$
- 2) Det. gli autospazi
- 3)  $\exists$  una base di  $\mathbb{F}^3$  composta da autovettori di  $f$ ? In caso di risposta affermativa, scrivere la matrice associata ad  $f$  rispetto a tale base
- 4)  $\mathbb{F}^3 = \text{Ker } f \oplus \text{Im } f$ ?

Sol: Sia  $B = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$  base canonica di  $\mathbb{F}^3$ . Determiniamo  $M_f$  rispetto a  $B$ .

$$f(1,0,0) = (1, -2, 2) = 1 \cdot (1,0,0) + (-2) \cdot (0,1,0) + 2 \cdot (0,0,1)$$

↑    ↑    ↑

$$f(0,1,0) = (0, 0, 1)$$

$$f(0,0,1) = (1, -2, 1)$$

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

$$1) P_f(\lambda) = \det(M_f - \lambda I_3) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 & 1 \\ -2 & -\lambda & -2 \\ 2 & 1 & 1-\lambda \end{pmatrix} =$$

$$= -\lambda(1-\lambda)^2 - 2 + 2\lambda + 2(-\lambda) = -\lambda(1-\lambda)^2 - 2(1-\lambda) + 2(1-\lambda) =$$

$$= -\lambda(1-\lambda)^2 \Rightarrow -\lambda(1-\lambda)^2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 0, \lambda_2 = 1$$

moltiplicità 1

moltiplicità 2

$$2) \cdot V_0 = \text{Ker } f = \{(x, y, z) \in F^3 \mid f(x, y, z) = (0, 0, 0)\} =$$

$$= \{(x, y, z) \in F^3 \mid (x+z, -2(x+z), 2x+y+z) = (0, 0, 0)\}$$

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

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

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

$$V_0 = \{(x, -x, -x) \mid x \in F\}$$

$$B_{V_0} = \{(1, -1, -1)\}.$$

$$\bullet V_1 = \{(x, y, z) \in F^3 \mid f(x, y, z) = 1 \cdot (x, y, z)\} = \text{Ker}(f - 1 \cdot \text{id}) =$$

$$= \text{Ker}(M_f - 1 \cdot I_3)$$

$$M_f - I_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -2 & -1 & -2 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{with red arrow pointing to the matrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -2 & -1 & -2 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} z = 0 \\ -2x - y - 2z = 0 \\ 2x + y = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z = 0 \\ -2x - y = 0 \\ 2x + y = 0 \end{cases}$$

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

$$V_1 = \left\{ (x, -2x, 0) \mid x \in F^3 \right\}$$

$$B_{V_1} = \left\{ (1, -2, 0) \right\}.$$

3) Non esiste una base di autovettori di  $F^3$  poiché  $\dim_{F^3} V_0 = \dim_{F^3} V_1$

$= 1$  ma  $\dim_{F^3} F^3 = 3 \Rightarrow B_{V_0} \cup B_{V_1}$  contiene 2 elementi per tanto

non può essere una base di  $F^3$ .

$$4) \quad \text{Ker } f = V_0 \quad \dim_{\mathbb{F}} \text{Im } f = \dim_{\mathbb{F}} \mathbb{F}^3 - \dim_{\mathbb{F}} \text{Ker } f = 3 - 1 = 2$$

$$\forall v \in \text{Ker } f \cap \text{Im } f, \text{ ma se} \begin{cases} v \in \text{Ker } f \Rightarrow v = \alpha(1, -1, -1) \quad \alpha \in \mathbb{F} \\ v \in \text{Im } f \Rightarrow v = \beta(0, 0, 1) + \gamma(1, -2, 1) \quad \beta, \gamma \in \mathbb{F} \end{cases}$$

Cerchiamo una base di  $\text{Im } f = \langle f(1, 0, 0), f(0, 1, 0), f(0, 0, 1) \rangle =$

$$M_f = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & -2 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix} = \langle (1, -2, 2), (0, 0, 1), (1, -2, 1) \rangle = \\ = \langle (0, 0, 1), (1, -2, 1) \rangle$$

In particolare,  $v = \alpha(1, -1, -1) \in \text{Ker } f \cap \text{Im } f \Rightarrow (1, -1, -1) \in \text{Im } f$

$$\Rightarrow (1, -1, -1) = \beta(0, 0, 1) + \gamma(1, -2, 1)$$

In particolare,  $v = \alpha(1, -1, -1) \in \text{Ker } f \cap \text{Im } f \Rightarrow (1, -1, -1) \in \text{Im } f$

$$\Rightarrow (1, -1, -1) = \beta(0, 0, 1) + \gamma(1, -2, 1)$$

$$(1, -1, -1) = (\gamma, -2\gamma, \beta + \gamma) \Rightarrow \begin{cases} \gamma = 1 & !!! \\ -2\gamma = -1 & ... \\ \beta + \gamma = -1 & \end{cases}$$

$\Rightarrow v = 0$  e  $\text{Im } f$  e  $\text{Ker } f$  sono insomma disrette.

$$F^3 = \text{Im } f \oplus \text{Ker } f$$

↑  
2

↑  
1

OSS. Se  $f: V \rightarrow V$  è endomorfismo,  $\dim_F V = m$ , allora  $H_f \in M_m(F)$  e fissando un'altra base di  $V$ , risulta che

$$\bar{H}_f = C^{-1} H_f C, \quad C = \text{Matrice di passaggio}$$

$$\begin{aligned} P_{\bar{H}_f}(\lambda) &= \det(\bar{H}_f - \lambda I_m) = \det(C^{-1} H_f C - \lambda I_m) = \\ &= \det(C^{-1} H_f C - \lambda C^{-1} I_m C) = \det(C^{-1} H_f C - C^{-1} \lambda I_m C) = \\ &= \det(C^{-1}(H_f - \lambda I_m)C) \stackrel{\uparrow}{=} \det(C^{-1}) \det(H_f - \lambda I_m) \det(C) = \end{aligned}$$

Teorema di Binet

~~$$= \det(C)^{-1} \det(H_f - \lambda I_m) \det(C) = \det(H_f - \lambda I_m) = P_{H_f}(\lambda).$$~~

$$P_{H_f}(\lambda)$$

DEF. Sia  $p(x)$  polinomio e sia  $x_0$  radice di  $p(x)$ ,  $p(x_0) = 0$ . Diciamo che  $x_0$  è radice di  $p(x)$  con multiplicità algebrica m se

$$p(x) = q(x) (x - x_0)^m$$

dove  $\deg q(x) = \deg p(x) - m$  e  $q(x)$  non è divisibile per  $x - x_0$  (ossia  $q(x_0) \neq 0$ ).

DEF. Sia  $f: V \rightarrow V$  endomorfismo e sia  $\lambda_0$  autovalore di  $f$ . Allora  $m_a(\lambda_0)$ , la molteplicità algebrica di  $\lambda_0$ , è la molteplicità algebrica di  $\lambda_0$  in  $p_f(\lambda)$ . La molteplicità geometrica di  $\lambda_0$ ,  $m_g(\lambda_0)$ , è la dimensione dell'auto spazio  $V_{\lambda_0}$ .

$$\text{ES. } f: F^3 \rightarrow F^3, \quad f(x, y, z) = (x+z, -2(x+z), 2x+y+z)$$

$$\lambda_1 = 0 \quad m_a(0) = 1 \quad m_g(0) = 1$$

$$\lambda_2 = 1 \quad m_a(1) = 2 \quad m_g(1) = 1$$

$$-\lambda(\lambda-1)^2$$

ES.  $0: F^m \rightarrow F^m$  t.c.  $0(v) = 0$  (endomorfismo nullo)

$$M_0 = \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix} \quad M_0 - \lambda I_m = \begin{pmatrix} -\lambda & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & -\lambda & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & -\lambda \end{pmatrix} \Rightarrow P_0(\lambda) = (-1)^m \lambda^m$$

$$0 \text{ è l'unico autovettore} \Rightarrow m_a(0) = m \quad m_g(0) = \dim_F V_0 = \dim V \\ = m$$

ES.  $\text{id}: F^m \rightarrow F^m$  t.c.  $\text{id}(v) = v$  (endomorfismo identico)

$$M_{\text{id}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I_m \Rightarrow P_{\text{id}}(\lambda) = \det(M_{\text{id}} - \lambda I_m) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1-\lambda \end{pmatrix} \\ = (1-\lambda)^m \Rightarrow 1 \text{ è l'unico autovettore} \Rightarrow m_a(1) = m$$

$$m_g(1) = \dim_F V_1 = \dim_F \left\{ v \in F^3 \mid \text{id}(v) = 1 \cdot v \right\} = \dim_F V = m$$

PROPOSIZIONE:  $m_g(\lambda_0) \leq m_a(\lambda_0)$ .

DEF: Un endomorfismo  $f: V \rightarrow V$  è detto diagonabilizzabile se esiste una base di  $V$  rispetto alla quale la matrice associata ad  $f$  è

diagonale, ossia  $M_f = \begin{pmatrix} * & * & 0 \\ 0 & * & .. \\ 0 & .. & * \end{pmatrix}$

TEOREMA:  $f$  è diagonabilizzabile  $\Leftrightarrow$  esiste una base di  $V$  di autovettori.

DIM. ( $\Rightarrow$ ) Ip:  $f$  è diagonalizzabile. Tesi:  $\exists$  base di autovettori.

$f$  diagonalizzabile  $\Rightarrow \exists$  una base rispetto alla quale  $M_f$  è diagonale,

ossia  $M_f = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_k \end{pmatrix} \in M_m(F)$  con  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  tutti di-

stinti,  $k \leq m$ . Sia  $B = \{v_1, \dots, v_m\}$  tale base. Allora

$f(v_1) = \lambda_1 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + 0 \cdot v_3 + \dots + 0 \cdot v_m = \lambda_1 v_1 \Rightarrow v_1$  è autovettore  
di  $f$  relativo a  $\lambda_1$ .

$$f(v_2) = 0 \cdot v_1 + \lambda_2 \cdot v_2 + 0 \cdot v_3 + \dots + 0 \cdot v_m = \lambda_2 v_2 \Rightarrow v_2 \text{ è autovettore}$$

e  $\lambda_2$  autovalore. Pertanto  $\forall i = 1, \dots, n$   $v_i$  è autovettore di  $f$  relativo a qualche autovalore tra  $\lambda_1, \dots, \lambda_k \Rightarrow B$  è una base di autovettori.

( $\Leftarrow$ ) Ip:  $\exists$  base di autovettori  
Tesi:  $f$  è diagonalizz.

$\exists$  base di autovettori  $\Rightarrow B = \{v_1, \dots, v_n\}$  è base t.c.  $f(v_i) = \lambda_i v_i$ , per qualche  $\lambda_i$  autovalore e  $\forall i = 1, \dots, n$ .

Ha costruito la matrice associata ad  $f$  rispetto a  $B$

mo:

$$f(v_1) = \lambda_1 v_1 + 0 \cdot v_2 + \dots + 0 \cdot v_m$$

$$f(v_2) = \lambda_2 v_2$$

$$\vdots$$
$$f(v_m) = \lambda_m v_m$$

$$M_f = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 & \vdots \\ 0 & 0 & \lambda_3 & \ddots \\ \vdots & \vdots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_m \end{pmatrix}$$

TEOREMA:  $f$  è diagonalizzabile se e solo se

- 1)  $P_f(\lambda)$  possiede solo radici reali;
- 2)  $m_a(\lambda_i) = m_g(\lambda_i) \quad \forall \lambda_i$  autovettore.

COROLLARIO: Se  $f$  possiede autovalori reali tutti distinti, allora  $f$  è diagonalizzabile.

DIM:  $p_f(\lambda) = (x - \lambda_1)(x - \lambda_2) \cdots (x - \lambda_n)$ ,  $\lambda_i \neq \lambda_j \quad \forall i, j \Rightarrow$

$$\Rightarrow m_a(\lambda_i) = 1 \quad \forall i = 1, \dots, n. \text{ Ma } m_g(\lambda_i) \leq m_a(\lambda_i) \text{ e}$$

$$m_g(\lambda_i) = \dim_F V_{\lambda_i} > 0 \Rightarrow 0 < m_g(\lambda_i) \leq 1 \Rightarrow m_g(\lambda_i) = 1$$

$$\Rightarrow m_g(\lambda_i) = m_a(\lambda_i), \quad \forall i = 1, \dots, n \Rightarrow \text{per il Teor. precedente, } f$$

è diagonalizzabile.

ES.  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  t.c.  $f(x, y, z) = \begin{pmatrix} x-z \\ \alpha x + y - \alpha z \\ -(x-z) \end{pmatrix}$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

- 1) Det. gli autovalori di  $f$
- 2) Di scrivere la diagonalizzabilità di  $f$
- 3) Calcolare gli autospazi
- 4) In caso di risposta affermativa a 2), diagonalizzazione  $f$ .

Sol:  $B_{\mathbb{R}^3} = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$  base canonica

$$f(1, \alpha, 0) = (1, \alpha, -1); \quad f(0, 1, 0) = 1 \cdot (0, 1, 0); \quad f(0, 0, 1) = (-1, -\alpha, 1)$$

$$M_f = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ \alpha & 1 & -\alpha \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad p_\alpha(\lambda) = \det(M_f - \lambda I_3) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 & -1 \\ \alpha & 1-\lambda & -\alpha \\ -1 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} =$$

$$= (-1)^{2+2} \cdot (1-\lambda) \cdot \left( (1-\lambda)^2 - 1 \right) = (1-\lambda) (\lambda^2 - 2\lambda + 1 - 1) = \lambda (1-\lambda)(\lambda-2)$$

$\Rightarrow p_\alpha(\lambda) = \lambda (1-\lambda)(\lambda-2) = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 0; \quad \lambda_2 = 1; \quad \lambda_3 = 2$  sono gli autovettori di  $f \quad \forall \alpha \in \mathbb{R}$ . Poiché  $\forall \alpha \in \mathbb{R}$  gli autovettori sono tutti:

ceoli e distinti, per il Corollario precedente,  $f$  sarà sempre diagonale.

2)  $\nearrow$

3) Gli autospazi sono  $V_0 = \text{Ker } f$ ;  $V_1 = \text{Ker}(M_f - I_3)$ ;  $V_2 = \text{Ker}(M_f - 2I_3)$

•  $\underline{V_0} = \text{Ker } f = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid f(x, y, z) = (0, 0, 0) \right\} =$

$= \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x-z, \alpha x + y - \alpha z, -(x-z)) = (0, 0, 0) \right\}$

$$\begin{cases} x - z = 0 \\ \alpha x + y - \alpha z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z = x \\ \cancel{\alpha x + y - \alpha x} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z = x \\ y = 0 \end{cases}$$

~~$(x - z) = 0$~~

$$V_0 = \{(x, 0, x) \mid x \in \mathbb{R}^3\}, \dim_{\mathbb{R}} V_0 = 1 = m_g(0) \leq m_a(0) = 1$$

$$B_{V_0} = \{(1, 0, 1)\},$$

$$\bullet \underline{V_1 = \text{Ker}(M_f - I_3)}$$

$$(M_f - I_3) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ \alpha & 0 & -\alpha \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -z = 0 \\ \alpha x - \alpha z = 0 \\ -x = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z = 0 \\ x = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow V_1 = \{(0, y, 0) \mid y \in \mathbb{R}\}, \dim_{\mathbb{R}} V_1 = 1 = m_g(1) \leq m_a(1) = 1.$$

$$B_{V_1} = \{(0, 1, 0)\}$$

$V_2 = \ker(\mathcal{H}_f - 2I_3)$ :  $(\mathcal{H}_f - 2I_3) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\left( \begin{array}{ccc} -1 & 0 & -1 \\ \alpha & -1 & -\alpha \\ -1 & 0 & -1 \end{array} \right) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} -x - z = 0 \\ \alpha x - y - \alpha z = 0 \\ \underline{x - z = 0} \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} z = -x \\ \alpha x - y + \alpha x = 0 \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} z = -x \\ y = 2\alpha x \end{array} \right. \Rightarrow V_2 = \{(x, 2\alpha x, -x) \mid x \in \mathbb{R}\}$$

$$\dim_{\mathbb{R}} V_2 = 1 \quad B_{V_2} = \{(1, 2\alpha, -1)\}$$

$$4) \quad B = B_r \cup B_{V_1} \cup B_{V_2} = \left\{ (1, 0, 1), (0, 1, 0), (-1, 2d, -1) \right\}$$

$$\bar{\mu}_f = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

'ES. Sia  $\varphi_t : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  t.c.  $\varphi_t(x, y, z) = (tx + y + 2z, x + ty + tz, z)$ ,  $t \in \mathbb{R}$

- 1) Det.,  $\text{Ker } \varphi_t$ ,  $\text{Im } \varphi_t$
- 2) Det. gli autovalori di  $\varphi_t$
- 3) Discutere la diagonalizzabilità di  $\varphi_t$  determinando gli autosp.

Sol.  $B = \{(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)\}$

$$\varphi_t(1, 0, 0) = (t, 1, 0)$$

$$M_{\varphi_t} = \begin{pmatrix} t & 1 & 2 \\ 1 & t & t \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

1)  $r(M_{\varphi_t}) = \dim_{\mathbb{R}} \text{Im } \varphi_t \cdot \dim_{\mathbb{R}} \text{Ker } \varphi_t = 3 - \dim_{\mathbb{R}} \text{Im } \varphi_t$

$$\det M_{\varphi_t} = (-1)^{3+3} \cdot 1 \cdot (t^2 - 1) = t^2 - 1 \neq 0 \Leftrightarrow (t-1)(t+1) \neq 0 \Leftrightarrow t \neq 1 \text{ e } t \neq -1 \Leftrightarrow t \neq \pm 1$$

a)  $t \neq \pm 1$ :  $\det M_{\varphi_t} \neq 0 \Rightarrow r(M_{\varphi_t}) = 3 \Rightarrow \dim_{\mathbb{R}} \text{Im } \varphi_t = 3 = \dim_{\mathbb{R}} \mathbb{R}^3 \Rightarrow \text{Im } \varphi_t = \mathbb{R}^3 \Rightarrow \varphi_t \text{ è surgettiva.}$

Inoltre,  $\dim_{\mathbb{R}} \text{Ker } \varphi_t = 3 - \dim_{\mathbb{R}} \text{Im } \varphi_t = 3 - 3 = 0 \Rightarrow \text{Ker } \varphi_t = 0 \text{ e } \varphi_t \text{ è iniettiva.}$

b)  $t = 1$ :  $M_{\varphi_1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \operatorname{rk}(M_{\varphi_1}) = 2 = \dim_{\mathbb{R}} \operatorname{Im} \varphi_1 \Rightarrow$

$$\Rightarrow \dim_{\mathbb{R}} \operatorname{Ker} \varphi_1 = 3 - 2 = 1.$$

$$\begin{aligned} \operatorname{Im} \varphi_1 &= \langle \varphi_1(1, e, o), \varphi_1(o, 1, o), \varphi_1(o, o, 1) \rangle = \\ &= \langle (1, 1, 0), (1, 1, 0), (2, 1, 1) \rangle = \langle (1, 1, 0), (2, 1, 1) \rangle \end{aligned}$$

$$\Rightarrow B_{\operatorname{Im} \varphi_1} = \{(1, 1, 0), (2, 1, 1)\}.$$

$$\begin{aligned} \operatorname{Ker} \varphi_1 &= \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid \varphi_1(x, y, z) = (0, 0, 0) \right\} = \\ &= \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x + y + 2z, x + y + z, z) = (0, 0, 0) \right\} \end{aligned}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x + y + 2z = 0 \\ x + y + z = 0 \\ z = 0 \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} x + y = 0 \\ \cancel{x + y = 0} \\ z = 0 \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} y = -x \\ z = 0 \end{array} \right.$$

$$\text{Ker } \varphi_1 = \{(x, -x, 0) \mid x \in \mathbb{R}\}, \quad B_{\text{Ker } \varphi_1} = \{(-1, -1, 0)\}.$$

c)  $t = -1$ :  $\mathcal{M}_{\varphi_{-1}} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad r(\mathcal{M}_{\varphi_{-1}}) = 2 = \dim_{\mathbb{R}} \text{Im } \varphi_{-1}$

$$\begin{aligned} \text{Im } \varphi_{-1} &= \langle \varphi_{-1}(1, 0, 0), \varphi_{-1}(0, 1, 0), \varphi_{-1}(0, 0, 1) \rangle = \\ &= \langle (-1, 1, 0), (1, -1, 0), (2, -1, 1) \rangle = \\ &= \langle (-1, -1, 0), (2, -1, 1) \rangle; \quad B_{\text{Im } \varphi_{-1}} = \{(-1, -1, 0), (2, -1, 1)\}. \end{aligned}$$

$$\dim_{\mathbb{R}} \text{Ker } \varphi_{-1} = 3 - \dim_{\mathbb{R}} \text{Im } \varphi_{-1} = 3 - 2 = 1.$$

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -x + y + 2z = 0 \\ x - y - z = 0 \\ z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{array}{l} -x + y = 0 \\ x - y = 0 \\ z = 0 \end{array}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} y = x \\ z = 0 \end{cases} \quad \text{Ker } \varphi_{-1} = \{(x, x, 0) \mid x \in \mathbb{R}\}, \quad B_{\text{Ker } \varphi_{-1}} = \{(t, t, 0)\}.$$

$$2) P_{Q_t}(\lambda) = \det(M_{Q_t} - \lambda I_3) = \det \begin{pmatrix} t-\lambda & 1 & 2 \\ 1 & t-\lambda & t \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} =$$

$$= (-1)^{3+3} \cdot (1-\lambda) \cdot \left( (t-\lambda)^2 - 1 \right) = (1-\lambda) \left( (t-\lambda)^2 - 1 \right) =$$

$$= (1-\lambda) (\lambda^2 - 2t\lambda + t^2 - 1) = 0 \quad \Leftrightarrow$$

$$\begin{cases} 1-\lambda = 0 \\ \text{opp.} \\ \lambda^2 - 2t\lambda + t^2 - 1 = 0 \end{cases}$$

$\Leftrightarrow$

$$\lambda = 1$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \lambda = 1 \\ \lambda = t \pm \sqrt{t^2 - t^2 + 1} \end{array} \right. \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \lambda = 1 \\ \text{opp.} \\ \lambda = t \pm 1 \end{array} \right.$$

abbiamo 2 oppure 3 autovetori tutti reali

Sia  $\lambda_1 = 1$ ;  $\lambda_2 = t - 1$ ;  $\lambda_3 = t + 1$

$$\lambda_1 = \lambda_2 ? \quad 1 = t - 1 \Rightarrow \underline{t = 2} \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = 1 \text{ e } \lambda_3 = 3$$

$$\lambda_1 = \lambda_3 ? \quad 1 = t + 1 \Rightarrow \underline{t = 0} \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_3 = 1 \text{ e } \lambda_2 = -1$$

$$\lambda_2 = \lambda_3 ? \quad \cancel{t - 1} = \cancel{t + 1} \Rightarrow -1 = 1 \not\models \underline{\text{MAI.}}$$

a)  $t \neq 0$  e  $t \neq 2$ : gli autovetori sono tutti distinti (reali)  $\Rightarrow$

per il corollario  $Q_t$  è diagonalizzabile

$$\bar{M}_{\varphi_t} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & t-1 & 0 \\ 0 & 0 & t+1 \end{pmatrix}$$

b)  $t=2$ :  $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$  e  $\lambda_3 = 3 \Rightarrow m_\alpha(1) = 2$ ;  $m_\alpha(3) = 1$

$$0 < m_g(3) \leq m_\alpha(3) = 1 \Rightarrow m_g(3) = 1$$

Determiniamo  $V_1 = \text{Ker}(M_{\varphi_2} - I_3)$

$$M_{\varphi_2} - I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{rk}(M_{\varphi_2} - I_3) = 1 = \dim_{\mathbb{R}} \text{Im}(M_{\varphi_2} - I_3)$$

$$\Rightarrow \dim_{\mathbb{R}} \text{Ker}(M_{\varphi_2} - I_3) = \dim_{\mathbb{R}} \mathbb{R}^3 - \dim_{\mathbb{R}} \text{Im}(M_{\varphi_2} - I_3) = 3-1 =$$

$$= 2 \Rightarrow \dim_{\mathbb{R}} V_1 = \dim_{\mathbb{R}} \ker(\bar{M}\varphi_2 - I_3) = 2$$

"  
 $m_g(1)$

$$\begin{aligned} m_g(1) &= m_a(1) = 2 \\ m_g(3) &= m_a(3) = 1 \end{aligned} \quad \left\{ \Rightarrow \varphi_2 \text{ è diagonaliizzabile} \right.$$

$$\bar{M}\varphi_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

c)  $t=0$ :  $\lambda_1 = \lambda_3 = 1$  e  $\lambda_2 = -1 \Rightarrow m_\alpha(1) = 2, m_\alpha(-1) = 1$

$$\Rightarrow m_g(-1) = 1$$

$$V_1 = \text{Ker}(\mathcal{M}_{\varphi_0} - I_3) \Rightarrow \mathcal{M}_{\varphi_0} - I_3 = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$m_g(1) = \dim_{\mathbb{R}} V_1 = \dim_{\mathbb{R}} \text{Ker}(\mathcal{M}_{\varphi_0} - I_3) = 3 - r(\mathcal{M}_{\varphi_0} - I_3) =$$

$$= 3 - 2 = 1 \Rightarrow m_g(1) = 1 \neq 2 = m_\alpha(1)$$

$\Rightarrow \varphi_0$  NON é diagonalizzabile.