

■ Tre matrici "strane"

Consideriamo le seguenti tre matrici:

```
In[*]:=
ClearAll["Global`*"]

In[*]:=
A0 = {{-2, 9, -3, 7, -1}, {1, -4, 0, -4, 1}, {1, 3, -4, -1, 1}, {-1, 3, 0, 3, -1}, {-2, 0, 3, 5, -3}}
```

$$A_0 = \left\{ \begin{Bmatrix} -2 & 9 & -3 & 7 & -1 \\ 1 & -4 & 0 & -4 & 1 \\ 1 & 3 & -4 & -1 & 1 \\ -1 & 3 & 0 & 3 & -1 \\ -2 & 0 & 3 & 5 & -3 \end{Bmatrix} \right\}$$

```
Out[*]=
```

```
In[*]:=
A1 = {{-4, -1/5, 3/5, 6/5, 2/5}, {8, 3, 2, 2, 2}, {-5, -19/5, -12/5, 4/5, 12/5}, {-3, -11/5, 3/5, 11/5, 8/5}, {-5, -24/5, 7/5, 4/5, 22/5}}
```

$$A_1 = \left\{ \begin{Bmatrix} -4 & -\frac{1}{5} & \frac{3}{5} & \frac{6}{5} & \frac{2}{5} \\ 8 & 3 & 2 & 2 & 2 \\ -5 & -\frac{19}{5} & -\frac{12}{5} & \frac{4}{5} & \frac{12}{5} \\ -3 & -\frac{11}{5} & \frac{3}{5} & \frac{11}{5} & \frac{8}{5} \\ -5 & -\frac{24}{5} & \frac{7}{5} & \frac{4}{5} & \frac{22}{5} \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} 8 & 3 & 2 & 2 & 2 \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} -5 & -\frac{19}{5} & -\frac{12}{5} & \frac{4}{5} & \frac{12}{5} \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} -3 & -\frac{11}{5} & \frac{3}{5} & \frac{11}{5} & \frac{8}{5} \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} -5 & -\frac{24}{5} & \frac{7}{5} & \frac{4}{5} & \frac{22}{5} \end{Bmatrix} \right\}$$

```
Out[*]=
```

```
In[*]:=
A2 = {{31/3, -14/3, 8/3, 6, 8}, {91/6, -25/3, 7/3, 7, 9}, {19/2, -5, 0, 4, 5}, {-9, 5, -2, -6, -5}, {-5, 1, -2, -3, -6}}
```

$$A_2 = \left\{ \begin{Bmatrix} \frac{31}{3} & -\frac{14}{3} & \frac{8}{3} & 6 & 8 \\ \frac{91}{6} & -\frac{25}{3} & \frac{7}{3} & 7 & 9 \\ \frac{19}{2} & -5 & 0 & 4 & 5 \\ -9 & 5 & -2 & -6 & -5 \\ -5 & 1 & -2 & -3 & -6 \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} \frac{91}{6} & -\frac{25}{3} & \frac{7}{3} & 7 & 9 \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} \frac{19}{2} & -5 & 0 & 4 & 5 \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} -9 & 5 & -2 & -6 & -5 \end{Bmatrix}, \begin{Bmatrix} -5 & 1 & -2 & -3 & -6 \end{Bmatrix} \right\}$$

```
Out[*]=
```

```
In[*]:=
MatrixMinimalPolynomial[a_List?MatrixQ, x_] := Module[{i, n = 1, qu = {}, mnm = {Flatten[IdentityMatrix[Length[a]]]}},
While[Length[qu] == 0, AppendTo[mnm, Flatten[MatrixPower[a, n]]];
qu = NullSpace[Transpose[mnm]];
n++];
First[qu].Table[x^i, {i, 0, n-1}]]
```

■ Mi calcolo gli autovalori delle tre matrici

Calcolo autovalori

```
In[*]:=
Eigenvalues[A0]
```

$$\{-4, -3, -1, -1, -1\}$$

```
Out[*]=
```

```
In[*]:=
Eigenvalues[A1]
```

$$\{-4, -3, -1, -1, -1\}$$

```
Out[*]=
```

```
In[*]:=
Eigenvalues[A2]
```

$$\{-4, -3, -1, -1, -1\}$$

```
Out[*]=
```

Calcolo della molteplicità geometrica nel caso delle tre matrici. Il test va solamente effettuato sugli autovalori multipli, quelli semplici possono essere "messi da parte".

```
In[*]:= NullSpace[A0 - (-1) IdentityMatrix[5]]
```

```
Out[*]= {{-1, 0, 0, 0, 1}, {5, -1, 0, 2, 0}, {3, 1, 2, 0, 0}}
```

La molteplicità geometrica dell'autovalore multiplo e' pari alla sua molteplicità algebrica, deduco che A0 e' diagonalizzabile.

```
In[*]:= T0 = Transpose[Eigenvectors[A0]]
```

```
Out[*]= {{-1, 1, -1, 5, 3}, {0, -1, 0, -1, 1}, {-1, -1, 0, 0, 2}, {0, 1, 0, 2, 0}, {1, 2, 1, 0, 0}}
```

```
In[*]:= T0 // MatrixForm
```

```
Out[*]//MatrixForm=
```

$$\begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 & 5 & 3 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

```
In[*]:= Eigenvalues[A0]
```

```
Out[*]= {-4, -3, -1, -1, -1}
```

```
In[*]:= Inverse[T0].A0.T0 // MatrixForm
```

```
Out[*]//MatrixForm=
```

$$\begin{pmatrix} -4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

```
In[*]:= Factor[MatrixMinimalPolynomial[A0, x]]
```

```
Out[*]= (1 + x) (3 + x) (4 + x)
```

Calcolo ora la molteplicità geometrica dell'autovalore multiplo nel caso A1

```
In[*]:= NullSpace[A1 - (-1) IdentityMatrix[5]]
```

```
Out[*]= {{0, -1, 1, 0, 1}, {-1, 0, 3, 1, 0}}
```

```
In[*]:= Factor[MatrixMinimalPolynomial[A1, x]]
```

```
Out[*]= (1 + x)^2 (3 + x) (4 + x)
```

Calcolo ora la molteplicità geometrica dell'autovalore multiplo nel caso A2

```
In[*]:= NullSpace[A2 - (-1) IdentityMatrix[5]]
```

```
Out[*]= {{-1, -1, -1/2, 0, 1}}
```

```
In[*]:=
Factor[MatrixMinimalPolynomial[A2, x]]
```

```
Out[*]=
(1 + x)3 (3 + x) (4 + x)
```

Poiche' A1 e A2 non sono diagonalizzabili, sono costretto ad identificare le rispettive forme di Jordan

```
In[*]:=
{T1, A1} = JordanDecomposition[A1]
```

```
Out[*]=
{ { { -2, -1/2, 0, 1/2, -1 }, { 2, 0, -1, 0, 0 },
  { 0, 1/2, 1, -5/2, 3 }, { 0, 1/2, 0, 0, 1 }, { 1, 1, 1, 0, 0 } },
  { { -4, 0, 0, 0, 0 }, { 0, -3, 0, 0, 0 }, { 0, 0, -1, 1, 0 }, { 0, 0, 0, -1, 0 }, { 0, 0, 0, 0, -1 } } }
```

```
In[*]:=
A1 // MatrixForm
```

```
Out[*]//MatrixForm=

$$\begin{pmatrix} -4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

```

```
In[*]:=
{T2, A2} = JordanDecomposition[A2]
```

```
Out[*]=
{ { { { 0, -1, -1, -1/2, 1/4 }, { 1, -1/2, -1, -1/2, -1/4 },
  { 1, 0, -1/2, -1/4, 9/8 }, { -1, 1/2, 0, 1/2, -5/4 }, { 1, 1, 1, 0, 0 } },
  { { -4, 0, 0, 0, 0 }, { 0, -3, 0, 0, 0 }, { 0, 0, -1, 1, 0 }, { 0, 0, 0, -1, 1 }, { 0, 0, 0, 0, -1 } } }
```

```
In[*]:=
A2 // MatrixForm
```

```
Out[*]//MatrixForm=

$$\begin{pmatrix} -4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

```