

■ 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}}
```

```
Out[*]=
{{-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}}
```

```
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}}
```

```
Out[*]=
{{-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}}
```

```
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}}
```

```
Out[*]=
{{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}}
```

```
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]
```

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

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

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

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

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

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=

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

```

```
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[*]:=
T1 // MatrixForm

Out[*]//MatrixForm=
```

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

Verifico che la prima, seconda e quinta colonna sono autovettori "standard" di A1

```
In[*]:=
(A1 - (-4) IdentityMatrix[5]) . T1[[All, 1]]

Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
(A1 - (-3) IdentityMatrix[5]) . T1[[All, 2]]

Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
(A1 - (-1) IdentityMatrix[5]) . T1[[All, 5]]

Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

Mi soffermo sulla terza e la quarta colonna, la terza (verifica) e' ancora un autovettore standard di -1

```
In[*]:=
(A1 - (-1) IdentityMatrix[5]) . T1[[All, 3]]

Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
T1[[All, 3]]

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

```
In[*]:=
(A1 - (-1) IdentityMatrix[5]) . T1[[All, 4]]

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

```
In[*]:=
(A1 - (-1) IdentityMatrix[5]) . (A1 - (-1) IdentityMatrix[5]) . T1[[All, 4]]

Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

Analizzo ora il caso A2

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

Out[*]//MatrixForm=
```

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

```
In[*]:=
T2 // MatrixForm
Out[*]//MatrixForm=
```

$$\begin{pmatrix} 0 & -1 & -1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{4} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{4} \\ 1 & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & \frac{9}{8} \\ -1 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & -\frac{5}{4} \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Verifica delle "catene"

```
In[*]:=
(A2 - (-4) IdentityMatrix[5]).T2[[All, 1]]
```

```
Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
(A2 - (-3) IdentityMatrix[5]).T2[[All, 2]]
```

```
Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
(A2 - (-1) IdentityMatrix[5]).T2[[All, 3]]
```

```
Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
T2[[All, 3]]
```

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

```
In[*]:=
(A2 - (-1) IdentityMatrix[5]).T2[[All, 4]]
```

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

```
In[*]:=
T2[[All, 4]]
```

```
Out[*]=
{-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, -\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, 0}
```

```
In[*]:=
(A2 - (-1) IdentityMatrix[5]).T2[[All, 5]]
```

```
Out[*]=
{-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, -\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, 0}
```

```
In[*]:=
(A2 - (-1) IdentityMatrix[5]).(A2 - (-1) IdentityMatrix[5]).T2[[All, 4]]
```

```
Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```

```
In[*]:=
(A2 - (-1) IdentityMatrix[5]) . (A2 - (-1) IdentityMatrix[5]) . (A2 - (-1) IdentityMatrix[5]) . T2[[All, 5]]

Out[*]=
{0, 0, 0, 0, 0}
```