

Esercizi

ACS2_08 – Autovalori ed autovettori.

- Perché, data una matrice quadrata \mathbf{A} , sono equivalenti le affermazioni:
 - \mathbf{A} è invertibile;
 - $\det(\mathbf{A}) \neq 0$;
 - $\lambda = 0$ non è autovalore di \mathbf{A} .
- Mediante il *Symbolic Math Toolbox*, provare che se \mathbf{A} è una matrice 2×2 e $\mathbf{B} = 2\mathbf{A} - I_2$, \mathbf{A} e \mathbf{B} hanno gli stessi autovettori. Che relazione c'è tra gli autovalori di \mathbf{A} e quelli di \mathbf{B} ?
- Trovare gli autovalori e gli autospazi della simmetria ortogonale 3D rispetto alla retta $r = \text{span}\{(2,1,1)^T\}$. Visualizzare tali autospazi.
- Anche mediante il *Symbolic Math Toolbox*, trovare gli autovalori e gli autospazi della simmetria ortogonale 3D rispetto ad una retta generica $r = \text{span}\{\underline{\mathbf{a}}\}$ dove $\underline{\mathbf{a}} = (a_1, a_2, a_3)^T$.
[Sugg.: sfruttare la forma matriciale della trasformazione]
- Anche mediante il *Symbolic Math Toolbox*, trovare gli autovalori reali e gli autospazi delle rotazioni 3D attorno agli assi x, y, z .
- Sono diagonalizzabili le seguenti trasformazioni? Motivare la risposta. Usare sia il *Symbolic Math Toolbox* che il MATLAB numerico per risolvere l'esercizio.
 - Lo shear orizzontale 2D con fattore di shear $r=2$;
 - La rotazione 2D di 90° ;
 - La trasformazione indotta dalla matrice: $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -9 & 8 \end{bmatrix}$;
 - La trasformazione indotta dalla matrice: $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 5 & 3 & 0 & 0 \\ 9 & 1 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 5 & -1 \end{bmatrix}$;
 - La proiezione ortogonale 2D sulla retta $r = \text{span}\{(2,1)^T\}$.
- Calcolare "efficientemente" \mathbf{A}^{100} dove $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} .8 & .3 \\ .2 & .7 \end{bmatrix}$.
- Trovare i punti che rimangono invariati dopo l'applicazione della trasformazione indotta t_A dalla matrice: $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0.6 & 0.8 \\ 0.8 & -0.6 \end{bmatrix}$. Trovare anche le rette di equazione $y=mx$ che rimangono immutate dopo l'applicazione di t_A . A quale trasformazione geometrica 2D corrisponde t_A ?
- Scomporre in trasformazioni elementari la matrice: $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$ a partire dalle matrici della sua diagonalizzazione.
- Scrivere una funzione MATLAB per determinare il numero di componenti connesse di un grafo, data in input la sua matrice di adiacenze. Scaricare il file `graph2.mat` per una matrice di adiacenze, oppure usarne un'altra a scelta.