

PROVA SCRITTA DEL 14-6-2001

Esercizio 1. Nello spazio euclideo tridimensionale \mathbb{E}^3 , munito di un riferimento cartesiano ortonormale rispetto al quale le coordinate puntuali sono x_1, x_2, x_3 , si consideri la retta r

$$r : \begin{cases} x_1 + x_2 - 1 = 0 \\ x_2 + x_3 + 1 = 0. \end{cases}$$

- (a) Determinare equazioni cartesiane per la retta s passante per il punto P di coordinate $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ perpendicolare e incidente a r .
- (b) Calcolare la distanza di P da r .

Esercizio 2. Sia $F : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita da

$$F\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} x_1 + x_3 \\ 3x_3 - x_4 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

- (a) Si scriva la matrice di F rispetto alla base standard di \mathbb{R}^4 presa come base di partenza in \mathbb{R}^4 e a $\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ presa come base di arrivo in \mathbb{R}^3 .
- (b) Determinare una base per $\text{Ker}(F)$ e una per $\text{Im}(F)$.
- (c) Si determini $F^{-1}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$.

Esercizio 3. Si consideri il sottospazio W di \mathbb{R}^3 generato dal vettore $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

(a) Si determini una base del sottospazio W^\perp , ortogonale a W rispetto al prodotto scalare standard in \mathbb{R}^3 .

(b) Si verifichi, motivando la risposta, che esiste un unico operatore lineare

$F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ tale che $F\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ e tale che $\text{Ker}(F) = W^\perp$.

Determinare poi la matrice di F rispetto alla base standard di \mathbb{R}^3 presa come base di partenza e di arrivo.

(c) Si dica se F è diagonalizzabile su \mathbb{R} .

Esercizio 4. Sia V uno spazio vettoriale di dimensione finita sul campo \mathbb{R} e $g : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ una forma bilineare simmetrica.

(a) Sia \mathcal{B} una base di V . Si definisca la matrice di g rispetto a \mathcal{B} .

(b) Si definisca il nucleo di g e si indichi, motivando la risposta, un metodo per la sua determinazione.

Esercizio 5. Sia $g : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ la forma bilineare simmetrica $g(X, Y) =$

$X^t A Y$, ove $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$.

(a) Si provi che g è definita positiva.

(b) Si determini una base di \mathbb{R}^3 ortogonale rispetto a g .