

**SOLUZIONI DELLA PROVA  
SCRITTA DI GEOMETRIA (5-7-2001)**

**Esercizio 1** (a) Equazioni vettoriali per  $r, s$  sono:

$$r : \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + u \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad s : \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} + v \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Poichè i vettori  $\begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$ ,  $\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$  sono linearmente indipendenti (il determinante della matrice che ha tali vettori per righe è diverso da 0), le rette  $r$  ed  $s$  sono sghembe.

(b) La retta  $t$  può determinarsi come intersezione del piano  $\pi_1$  passante per  $P$  e contenente  $s$  e del piano  $\pi_2$  passante per  $P$  e perpendicolare ad  $r$ . Un'equazione

vettoriale per  $\pi_1$  è  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} + v \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + u \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ ; eliminando  $v, u$  si ottiene per  $\pi_1$

l'equazione cartesiana  $x_1 - x_2 + x_3 + 1 = 0$ . Come vettore normale per  $\pi_2$  possiamo considerare un vettore direttore di  $r$ ; imponendo poi il passaggio per  $P$  otteniamo

$$\pi_2 : x_1 - 2x_2 + x_3 + 3 = 0. \text{ In definitiva si ha } t : \begin{cases} x_1 - x_2 + x_3 + 1 = 0 \\ x_1 - 2x_2 + x_3 + 3 = 0 \end{cases}.$$

**Esercizio 2** (a) Risulta:

$$F(1) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad F(t) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad F(t^2) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}$$

dunque la matrice cercata è  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix}$ .

(b) Poichè  $\det(A) = 2 \neq 0$ ,  $F$  risulta iniettiva; poichè  $\dim(V) = \dim(W)$ , dal teorema di "nullità più rango" possiamo dedurre che  $\dim(\text{Im}(F)) = \dim(W)$ ; pertanto, dato che  $\text{Im}(F) \subseteq W$ , si ha  $\text{Im}(F) = W$  e  $F$  è suriettiva, dunque un isomorfismo.

(c) Poichè  $F(1) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  e  $F$  è un isomorfismo, si ha necessariamente

$$F^{-1}\left(\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}\right) = 1.$$

(d) Il polinomio caratteristico di  $A$  è  $(1-t)(t^2 - 5t + 2)$ , che ha come radici  $1, \frac{5 \pm \sqrt{17}}{2}$ . Dato che tali radici sono reali e distinte,  $A$  è diagonalizzabile.

**Esercizio 3** Equazioni cartesiane per  $U, W$  si ottengono imponendo che un generico vettore  $X = (x_1, x_2, x_3, x_4)$  sia linearmente dipendente da  $v_1, v_2$  (rispettivamente  $v_3, v_4$ ), ovvero che la matrice che ha per righe  $X, v_1, v_2$  (rispettivamente  $X, v_3, v_4$ ) abbia rango 2. Si ottiene:

$$U : \begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ x_4 = 0, \end{cases} \quad W : \begin{cases} x_2 - x_3 = 0 \\ x_4 = 0. \end{cases}$$

Allora  $U \cap W$  ha equazioni  $\begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ x_4 = 0 \\ x_2 - x_3 = 0 \end{cases}$  e una base di soluzioni di questo sistema

è costituita dal vettore  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ .  $U + W$  ha per base  $v_1, v_2, v_4$ ; equazioni cartesiane per tale sottospazio sono  $x_4 = 0$ .

**Esercizio 4** Si vedano testi e dispense.

**Esercizio 5** (a) Tenuto conto che l'elemento di posto  $(i, j)$  della matrice di  $g$  rispetto alla base canonica è il coefficiente di  $x_i y_j$ , si ha  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

(b) Il polinomio caratteristico di  $A$  è  $t(1-t)(2-t)$ , pertanto gli autovalori sono  $0, 1, 2$ , cosicchè  $i_+(g) = 2, i_0(g) = 1, i_-(g) = 0$ .

(c) Autovettori relativi a  $2, 0, 1$  sono  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ , rispettivamente. Tali vettori, essendo autovettori per l'operatore simmetrico  $L_A$  relativi a tre autovalori distinti, sono una base ortogonale di  $\mathbb{R}^3$  (dotato del prodotto scalare standard). Normalizzandoli, otteniamo una base ortonormale  $\mathcal{B}$  di autovettori per  $L_A$ , e la cercata matrice ortogonale  $N$  è la matrice che esprime i vettori di  $\mathcal{B}$  rispetto alla base standard di  $\mathbb{R}^3$ :

$$N = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$