

**Soluzioni della prova di Matematica II del 8-4-2002**

**Esercizio 1.** (a). Le rette  $r, s$  hanno equazioni vettoriali  $r : \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, s : \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + t \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Per determinare la posizione reciproca di  $r, s$

bisogna studiare la dipendenza lineare dei vettori  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ .

Il determinante della matrice che ha tali vettori per righe è diverso da zero, dunque i tre vettori sono linearmente indipendenti e le rette sono sghembe.

(b) Equazioni vettoriali per il piano  $\pi$  si ottengono imponendo il passaggio per l'origine e imponendo che la giacitura di  $\pi$  sia generata da vettori direttori per  $r, s$ .

Si ottiene  $\pi : \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = t \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + s \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Eliminando i parametri  $s, t$  si ottiene  $\pi : x_1 - x_3 = 0$ .

**Esercizio 2.** (a). Una base per  $U$  si ottiene considerando le righe non nulle

di una forma a gradini della matrice  $\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 3 & -6 & 4 & -1 \\ 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ . Una base può essere

$\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$ . Una base di  $W$  si ottiene risolvendo il sistema che definisce

$W$ . Una base può essere  $\left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$ . (b). L'unione delle basi di  $U$  e di  $W$  è

un sistema di generatori per  $U + W$ , dal quale si può estrarre una base (ad esempio prendendo le righe non nulle di una forma a gradini della matrice che ha tali vettori per righe). Siccome in tal modo si ottengono tre vettori, deduciamo che  $U + W = U$ , ovvero che  $W \subset U$ . In particolare la base di  $U$  trovata nel punto precedente è anche una base di  $U + W$ . Inoltre  $U \cap W = W$ , dunque  $\dim(U \cap W) = \dim(W) = 2$ .

(c). Occorre trovare un vettore  $v \in \mathbb{R}^4$  tale che  $v \notin U + W$ . Esaminando la

matrice  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  si deduce che il completamento richiesto può essere ef-

fettuato tramite il vettore  $e_4$  della base canonica di  $\mathbb{R}^4$ . Considerata la base

$\mathcal{B} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$ , si ha  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} + 0 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

pertanto le coordinate rispetto a  $\mathcal{B}$  del vettore in esame sono  $\begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 0 \end{bmatrix}$ .

**Esercizio 3.** (a) Poiche'  $F\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ ,

$$F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = F\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = F\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right) - F\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}\right) - F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right) = F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}\right) - F\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

risulta  $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ . (b) Coordinate di  $F\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}\right)$  rispetto alla base fissata in

$V$  si ottengono calcolando  $A \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Dunque  $F\left(\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 4 & 1 \end{bmatrix}$ . (c) Risulta

$\text{Ker}(F) = \left\{ X \in \mathbb{R}^4 \mid AX = 0 \right\} = \left\{ X \in \mathbb{R}^4 \mid \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_3 = 0 \end{cases} \right\}$  e una base di  $\text{Ker}(F)$  può essere costituita dai vettori  $e_2$  ed  $e_4$  della base canonica di  $\mathbb{R}^4$ . Coordinate di una base di  $\text{Im}(F)$  rispetto alla base fissata in  $V$  si ottengono considerando le righe non nulle di una forma a gradini di  $A^t$ . Si ha  $\text{Im}(F) = \mathbb{R} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \oplus \mathbb{R} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ .

**Esercizio 5** (a) La matrice di  $F$  rispetto alla base canonica di  $\mathbb{R}^3$  presa come base di partenza e di arrivo è  $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ . Il suo polinomio caratteristico è

$(t-1)(t+1)(t-2)$ , dunque gli autovalori sono  $-1, 1, 2$ . Essendo reali e distinti,  $F$  è diagonalizzabile. (b). Basi per gli autospazi relativi a  $-1, 1, 2$  sono costituite

dai vettori  $\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $\begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ ,  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  rispettivamente. (c) I vettori ricavati nel punto

precedente costituiscono una base di  $\mathbb{R}^3$  formata da autovettori per  $F$ , pertanto rispetto a tale base la matrice di  $F$  è diagonale.