

Corso di Geometria

Docente: Guido Pezzini

a.a. 2018/2019

Foglio di esercizi n.5

1.11.2018

Esercizio 1. Sia U il sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^4 definito dal sistema omogeneo

$$(S) \begin{cases} -x_1 + x_2 + 4x_3 + 2x_4 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$$

e W dal sistema omogeneo

$$(S') \begin{cases} -2x_1 + 3x_3 + x_4 = 0 \\ 2x_1 + x_2 - x_3 - x_4 = 0 \\ 2x_1 + 3x_2 + 3x_3 - x_4 = 0 \end{cases}$$

Trovare un sistema omogeneo che definisca la somma $U+W$, e uno che definisca l'intersezione $U \cap W$.

Esercizio 2. Sia U il sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^5 definito dal sistema omogeneo

$$(S) \begin{cases} x_1 - x_2 + x_5 = 0 \\ 2x_1 + x_2 + 2x_3 - 2x_4 - x_5 = 0 \end{cases}$$

e W il sottospazio vettoriale generato dai vettori

$$w_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ \frac{3}{2} \\ 3 \\ -3 \end{pmatrix}, \quad w_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \\ -\frac{5}{2} \\ 1 \end{pmatrix}.$$

È vero che $W \subseteq U$? È vero che $U = W$?

Esercizio 3. Calcolare, al variare del parametro $t \in \mathbb{R}$, le coordinate del vettore

$$v = \begin{pmatrix} 2 \\ 1-t \\ 3t \end{pmatrix}$$

rispetto alla base $\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3)$ di \mathbb{R}^3 , dove

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Esercizio 4. Sia $\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3)$ la base di \mathbb{R}^3 data dai vettori v_1, v_2, v_3 dell'esercizio precedente. Sia v il vettore di \mathbb{R}^3 le cui coordinate rispetto alla base \mathcal{B} sono

$$\mathcal{F}_{\mathcal{B}}(v) = \begin{pmatrix} 6 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Si calcolino le coordinate di v rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3 .

Esercizio 5. Sia U l'insieme delle matrici simmetriche 3×3 . Dimostrare che U è un sottospazio dello spazio vettoriale $M_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ di tutte le matrici 3×3 , e trovarne una base.

Esercizio 6. Sia A una matrice $n \times n$.

- (1) Dimostrare che $A + A^t$ è una matrice simmetrica, e che $A - A^t$ è una matrice antisimmetrica.
- (2) Dimostrare che A si può scrivere come somma di una matrice simmetrica e una antisimmetrica.

- (3) Rispondere alle domande seguenti, giustificando la risposta (se sì, dimostrarlo, altrimenti trovare un controesempio):
- (a) è vero che $A \cdot A^t$ è sempre simmetrica?
 - (b) è vero che è sempre uguale a $A^t \cdot A$?

Esercizio 7. Ricordiamo che $GL(n)$ è l'insieme delle matrici invertibili $n \times n$. Dire, giustificando la risposta, se $GL(3)$ è un sottospazio vettoriale di $M_{3 \times 3}(\mathbb{R})$.

Esercizio 8. Sia $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ una base di uno spazio vettoriale V . Calcolare le coordinate dei vettori della base, rispetto alla base stessa, cioè calcolare $\mathcal{F}_{\mathcal{B}}(v_i)$ per qualsiasi i da 1 a n .

Esercizio 9. Siano \mathcal{B} e \mathcal{B}' due basi di uno stesso spazio vettoriale. Supponiamo che le coordinate di tutti i vettori siano sempre le stesse, rispetto a \mathcal{B} e a \mathcal{B}' , cioè supponiamo che valga

$$\mathcal{F}_{\mathcal{B}}(v) = \mathcal{F}_{\mathcal{B}'}(v)$$

per ogni $v \in V$. Dimostrare che allora le due basi sono uguali. (Suggerimento: si può usare la risposta all'esercizio precedente.)

Esercizio 10. Sia $\mathcal{B} = (v_1, v_2)$ base di uno spazio vettoriale V di dimensione 2, e sia $w = sv_1 + tv_2$ dove s e t sono numeri reali. Trovare i valori di $s, t \in \mathbb{R}$ per cui $\mathcal{B}' = (v_1, w)$ è una base di V .