

Corso di Laurea in Fisica. a.a. 2020-21.
Geometria. Canale 3.
Compito a casa del 13/11/20. Soluzioni.

Esercizio 1. Siano V e W due spazi vettoriali e sia $F : V \rightarrow W$ un'applicazione lineare *iniettiva*. Verificare che F trasforma vettori linearmente indipendenti di V in vettori linearmente indipendenti di W . Dedurre che F trasforma sottospazi di dimensione k di V in sottospazi di dimensione k di W .

Soluzione. Sia $F : V \rightarrow W$ iniettiva. Siano $\{v_1, \dots, v_k\}$ vettori linearmente indipendenti di V . Dobbiamo verificare che $\{F(v_1), \dots, F(v_k)\}$ sono vettori linearmente indipendenti di W . Per linearità di F si ha

$$\alpha_1 F(v_1) + \dots + \alpha_k F(v_k) = 0 \Leftrightarrow F(\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k) = 0$$

ovvero se e solo se $\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k \in \ker F$. Ma F è iniettiva per ipotesi, dunque $\ker F = \{0\}$; ne segue $\alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k = 0$. Ma i vettori v_i sono linearmente indipendenti per ipotesi, dunque deve essere $\alpha_1 = \dots = \alpha_k = 0$ come volevamo dimostrare.

Sia ora V_0 un sottospazio di dimensione k di V e sia $W_0 := F(V_0)$ la sua immagine in W . Essendo immagine di un sottospazio mediante un'applicazione *lineare*, W_0 è un sottospazio di W . Dobbiamo solo dimostrare che W_0 ha dimensione k . Poiché V_0 ha dimensione k , esisterà una base $\{v_1, \dots, v_k\}$ di V_0 . Questi vettori sono indipendenti in V e dunque, per la prima parte dell'esercizio, i vettori $F(v_1), \dots, F(v_k)$ sono indipendenti in W . Inoltre $F(v_i) \in F(V_0) =: W_0$, dunque i vettori $F(v_1), \dots, F(v_k)$ sono vettori indipendenti di W_0 . Essi sono anche un sistema di generatori per W_0 . Infatti se $w \in W_0$ allora $w = F(v)$ per qualche $v \in V_0$. Poiché $\{v_1, \dots, v_k\}$ è una base di V_0 , esistono scalari α_i tali che $v = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_k v_k$. Ne segue

$$w = F(v) = \alpha_1 F(v_1) + \dots + \alpha_k F(v_k)$$

Abbiamo così dimostrato che $\{F(v_1), \dots, F(v_k)\}$ è un sistema di generatori indipendenti per W_0 , ovvero è una base di W_0 ; essendo costituita da k elementi, si ha $\dim W_0 = k$.

Esercizio 2. Sia U il sottospazio di \mathbb{R}^5 definito come l'insieme degli $x \in \mathbb{R}^5$ soluzioni di

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

2.1 Determinare la dimensione di U . Determinare una base di U . Determinare equazioni cartesiane per U .

2.2 Determinare $\ell \in \{1, 2, 3, 4, 5\}$ e un'applicazione lineare *iniettiva* $T : \mathbb{R}^\ell \rightarrow \mathbb{R}^5$ che abbia come immagine U (vi ricordo che un'applicazione lineare è univocamente determinata dai valori che assume su una base del dominio). Determinare equazioni parametriche per U .

2.3 Determinare l'espressione in coordinate di T e cioè una matrice C tale che $T = L_C$ (è facile determinare le colonne di C).

Soluzione. La matrice dei coefficienti del sistema è

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Operando con Gauss ¹ otteniamo la matrice a scala:

$$S = \left| \begin{array}{ccccc} 1 & -1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right|$$

che ha due pivot:

$p_1 = 1$ nella colonna $j_1 = 1$

$p_2 = 1$ nella colonna $j_2 = 3$.

S , e quindi A , ha rango 2; ne segue che la dimensione di U , che è per definizione la dimensione di $\text{Ker}A$, è uguale a $5 - 2 = 3$.

Per rispondere al secondo quesito risolviamo il sistema, trovando quindi una base di $U (= \text{Ker}A = \text{Ker}S)$. Le variabili dipendenti nel sistema a scala sono x_1 e x_3 ; quelle libere x_2, x_4, x_5 . Esplicitando rispetto alle variabili dipendenti otteniamo:

$$\begin{cases} x_1 = x_2 + x_4 + x_5 \\ x_3 = -x_4 \end{cases}$$

e quindi, ragionando come al solito,

$$U = \text{Span} \left(\left(\begin{array}{c} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} \right), \left(\begin{array}{c} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{array} \right), \left(\begin{array}{c} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{array} \right) \right)$$

I tre vettori trovati sono necessariamente linearmente indipendenti e sono quindi una base di U . Torniamo alla domanda **2.2**: basterà scegliere $\ell = 3$ e l'applicazione lineare $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^5$ definita univocamente dalla legge

$$\underline{e}_1 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \underline{e}_2 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \underline{e}_3 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Questa è l'applicazione L_C con $C \in M_{5,3}(\mathbb{R})$

$$C = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Dato che $\dim \text{Ker}L_C = 3 - \text{rg}C = 3 - 3 = 0$, ne segue che L_C è iniettiva. L'applicazione L_C fornisce quindi una parametrizzazione di U .

Per scrivere equazioni parametriche di U basterà considerare la base di U trovata sopra: $\underline{x} \in U$ se e solo se \underline{x} è combinazione lineare di quei tre vettori. Otteniamo

$$(1) \quad \begin{cases} x_1 = s + t + u \\ x_2 = s \\ x_3 = -t \\ x_4 = t \\ x_5 = u \end{cases}$$

¹(Terza riga \rightarrow Terza riga - Prima riga); poi (Terza riga \rightarrow Terza riga - Seconda riga)

e al variare di $s, t, u \in \mathbb{R}$ otteniamo tutti i vettori di U . Le (1) sono quindi le equazioni parametriche di U .

Esercizio 3. Determinare equazioni cartesiane per il sottospazio W di \mathbb{R}^5 definito da

$$W = \text{Span} \left(\left(\begin{array}{c|c|c} 1 & & 1 \\ 0 & & 1 \\ -1 & & 1 \\ -1 & & -1 \\ 0 & & -1 \end{array} \right) \right)$$

Soluzione. Procediamo come spiegato nel libro di testo, Esempio 6.11. Quindi $\underline{x} \in W$ se e solo se il sistema $A\underline{v} = \underline{x}$ ha soluzione, con

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ -1 & 1 \\ -1 & -1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Riducendo a scala

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & x_1 \\ 0 & 1 & x_2 \\ -1 & 1 & x_3 \\ -1 & -1 & x_4 \\ 0 & -1 & x_5 \end{array} \right)$$

otteniamo

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & x_1 \\ 0 & 1 & x_2 \\ 0 & 0 & x_3 + x_1 - 2x_2 \\ 0 & 0 & x_4 + x_1 \\ 0 & 0 & x_5 + x_2 \end{array} \right)$$

Imponendo la compatibilità otteniamo le equazioni cartesiane di W che sono

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

Esercizio 4. Determinare una base per $U \cap W$, con U il sottospazio dell'esercizio 2 e W il sottospazio dell'esercizio 3.

Soluzione. Abbiamo equazioni cartesiane per U e W ; è ovvio che $U \cap W$ coincide con l'insieme delle soluzioni del sistema ottenuto considerando le equazioni di U e le equazioni di W . Conviene chiaramente esprimere U tramite le sue equazioni ridotte. Queste sono le equazioni $S\underline{x} = \underline{0}$ con S la ridotta di A .² Quindi, in

²In alternativa, basta prendere le prime due equazioni del sistema 3×5 che definiva U ; spieghiamo meglio questo punto.

Sappiamo che la matrice che definisce U , la matrice A , ha rango 2; quindi il massimo numero di righe linearmente indipendenti è due; dato che le prime due righe sono non-proporzionali ne deduciamo che la terza riga è combinazione lineare delle prime due; dal Lemma fondamentale sappiamo allora che il sistema 3×5 che definisce U è equivalente al sistema 2×5 dato dalle prime due equazioni.

definitiva, per l'intersezione otteniamo il sistema 5×5 con le prime due equazioni date da $S\underline{x} = \underline{0}$ e le altre tre date dall'esercizio 2:

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

Basterà allora ridurre con Gauss e risolvere come al solito, determinando una base per l'insieme delle soluzioni.

Esercizio 5. Determinare equazioni cartesiane per il sottospazio affine L di \mathbb{R}^3 con giacitura il sottospazio $W = \text{Span}(1, -1, 2)$ e contenente il vettore $\underline{v}_0 := (0, 1, 0)$, $L := \underline{v}_0 + W$.

Soluzione.

Determiniamo prima le equazioni cartesiane del sottospazio W . Procedendo come nell'esempio 6.11 del libro di testo scriviamo

$$\left| \begin{array}{c|c} 1 & x_1 \\ -1 & x_2 \\ 2 & x_3 \end{array} \right|$$

e riducendo con Gauss otteniamo

$$\left| \begin{array}{c|c} 1 & x_1 \\ 0 & x_2 + x_1 \\ 0 & -2x_1 + x_3 \end{array} \right|$$

Quindi, imponendo compatibilità,

$$W = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^2 \mid \left\{ \begin{array}{l} x_1 + x_2 = 0 \\ -2x_1 + x_3 = 0 \end{array} \right\} \}$$

Equivalentemente

$$W = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^2 \mid B \begin{vmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} \} \text{ con } B = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

Per la Proposizione (6.4) otteniamo che L ha equazioni cartesiane

$$\{ \underline{x} \in \mathbb{R}^2 \mid B \begin{vmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{vmatrix} = B \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{vmatrix} \}.$$

In definitiva

$$L = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^2 \mid B \begin{vmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} \} = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^2 \mid \left\{ \begin{array}{l} x_1 + x_2 = 1 \\ -2x_1 + x_3 = 0 \end{array} \right\} \}.$$

Esercizio 6. Sia $Q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'applicazione lineare definita dalla matrice

$$A = \begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & -3 \\ 0 & -2 & 5 \end{vmatrix}.$$

Quindi $Q = L_A$.

(6.0) Scrivere l'espressione di Q in coordinate,

$$Q\underline{x} = \begin{vmatrix} \cdots \\ \cdots \\ \cdots \end{vmatrix}$$

(6.1) Determinate equazioni cartesiane e parametriche per $\text{Ker}(Q)$ e $\text{Im } Q$. Studiare l'iniettività/suriettività di Q . Determinare la controimmagine del vettore $(2, -1, 5)$ ³

(6.2) Determinare l'immagine tramite Q della retta⁴ di \mathbb{R}^3 di equazioni cartesiane

$$\begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases}$$

(6.3) Determinare equazioni cartesiane per l'immagine del piano π di equazione $x_1 - x_3 = 0$. Qual è la dimensione di $Q(\pi)$?

(6.4) Determinare equazioni parametriche per l'immagine del piano σ di equazione $5x_1 - 3x_2 = 0$. Qual è la dimensione di $Q(\sigma)$?

Confrontare le dimensioni di $Q(\pi)$ e $Q(\sigma)$. C'è qualcosa di strano oppure è tutto OK ?

Cercate di spiegare cosa succede.

Soluzione.

6.0 L'espressione di Q in coordinate è

$$Q(\underline{x}) = \begin{vmatrix} x_1 - x_2 + x_3 \\ 2x_1 - 3x_3 \\ -2x_2 + 5x_3 \end{vmatrix}.$$

6.1 Si ha

$$(2) \quad \text{Ker}Q = \{ \underline{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{cases} x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 - 3x_3 = 0 \\ -2x_2 + 5x_3 = 0 \end{cases} \}$$

e si tratta come al solito di risolvere il sistema e trovare una base per lo spazio delle soluzioni. Si trova un nucleo di dimensione 1 generato dal vettore $(3, 5, 2)$. Lo spazio immagine ha dimensione 2, generato ad esempio dalle prime 2 colonne di A che sono chiaramente non-proporzionali. L'applicazione lineare Q non è iniettiva, dato che il nucleo è non banale; Q non è suriettiva, dato che l'immagine ha dimensione 2. Equazioni parametriche di $\text{Ker}Q$ sono

$$\begin{cases} x_1 = 3t \\ x_2 = 5t \\ x_3 = 2t \end{cases}$$

equazioni parametriche per l'immagine sono

$$\begin{cases} x_1 = s - t \\ x_2 = 2s \\ x_3 = -2t \end{cases}$$

³Vi ricordo che se $f : A \rightarrow B$ è un'applicazione fra insiemi, allora la controimmagine di $b \in B$ tramite f è il sottoinsieme di A definito da $\{a \in A \mid f(a) = b\}$. Analogamente si definisce la controimmagine di un sottoinsieme di B . La controimmagine di b tramite f viene denotata con $f^{-1}(b)$.

⁴Se $f : A \rightarrow B$ è un'applicazione fra insiemi, allora l'immagine di un sottoinsieme A' di A mediante f è il sottoinsieme di B definito da $f(A') = \{f(a) \mid a \in A'\}$.

Equazioni cartesiane per $\text{Im } Q$ si ottengono dalla base di $\text{Im } Q$, procedendo come negli esercizi precedenti. Equazioni cartesiane per $\text{Ker } Q$ sono date, ad esempio dalle prime due equazioni di (2) che sono 2=3-1 equazioni linearmente indipendenti, come deve essere.

Per determinare la controimmagine di $(2, -1, 5)$ tramite Q basta risolvere il sistema

$$\begin{cases} x_1 - x_2 + x_3 = 2 \\ 2x_1 - 3x_3 = -1 \\ -2x_2 + 5x_3 = 5 \end{cases}$$

6.2 Risolvendo il sistema scopriamo che la retta è generata dal vettore $(1, -2, 1)$. Questo vettore viene trasformato da Q in $(4, -1, 1)$. L'immagine della retta è quindi il sottospazio generato da $(4, -1, 1)$ ⁵.

6.3 $Q(\pi)$ si ottiene fissando una base di π e trasformandola con Q . Vediamo i dettagli; un base di π è data da $\{v_1 = (1, 0, 1), v_2 = (0, 1, 0)\}$. Si ha allora:

$$Q(\pi) = \{Q(v), v \in \pi\} = \{Q(\alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2), \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}\} = \{\alpha_1 Q(v_1) + \alpha_2 Q(v_2), \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}\} = \text{Span}(Qv_1, Qv_2) = \text{Span}((2, -1, 5), (-1, 0, 3))$$

Conclusione: l'immagine tramite Q di π è un piano e più precisamente il piano $\text{Span}((2, -1, 5), (-1, 0, 3))$.

6.4 Una base per σ è data da $\{w_1 = (3, 5, 0), w_2 = (0, 0, 1)\}$; procedendo come nel punto precedente troviamo che l'immagine di σ tramite Q è data da

$$\text{Span}(Qw_1, Qw_2) = \text{Span}(Q(3, 5, 0), Q(0, 0, 1)) = \text{Span}((-2, 6, -10), (1, -3, 5)).$$

In questo caso l'immagine di σ ha dimensione 1 (infatti i due vettori nell'ultimo span sono proporzionali). Conclusione: $Q(\sigma)$ è la retta generata da $(1, -3, 5)$.

Le equazioni parametriche dell'immagine di σ tramite Q sono ottenute come negli esercizi precedenti.

Per spiegare come sia possibile che l'immagine di π abbia dimensione 2 mentre quella di σ abbia dimensione 1 osserviamo che σ contiene il nucleo di Q mentre π ha intersezione banale con tale nucleo.

Esercizio 7. Calcolare il prodotto righe per colonne AB , con

$$A = \begin{vmatrix} -1 & 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 4 & -1 & 0 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \\ 2 & -1 \\ -1 & 0 \\ 3 & 1 \end{vmatrix}.$$

Soluzione. Si ha

$$AB = \begin{vmatrix} 8 & 3 \\ 9 & -4 \end{vmatrix}$$

⁵per capire questo punto ragioniamo come segue: sia r la retta; allora $Q(r) = \{Q(v), v \in r\} = \{Q(\alpha(1, -2, 1)), \alpha \in \mathbb{R}\} = \{\alpha Q(1, -2, 1), \alpha \in \mathbb{R}\} = \text{Span}(Q(1, -2, 1)) = \text{Span}(4, -1, 1)$