

**Geometria 1. I<sup>0</sup> Modulo. a.a. 00/01. Gruppo E-N**  
**Esonero di prova del 16/1/01**

**Esercizio 1.** Consideriamo lo spazio affine con riferimento  $RA(O, \underline{i}, \underline{j}, \underline{k})$  e coordinate associate  $(x, y, z)$ . Determinare l'equazione cartesiana del piano  $\pi$  passante per il punto  $Q$  di coordinate  $(0, 0, 1)$  e per la retta  $r$  di equazioni cartesiane

$$\begin{cases} x - z = 2 \\ y + 3z = 4 \end{cases} .$$

**Esercizio 2.** Spazio affine con riferimento  $RA(O, \underline{i}, \underline{j}, \underline{k})$  e coordinate associate  $(x, y, z)$ . Scrivere equazioni cartesiane e parametriche per la retta  $r$  passante per  $P_0$  di coordinate  $(1, 2, -1)$  e per  $P_1$  di coordinate  $(2, 2, 1)$ .

**Esercizio 3.** Spazio vettoriale  $\mathbb{R}^2$  con base canonica  $\{\underline{e}_1, \underline{e}_2\}$  fissata. Determinare la matrice associata nella base canonica all'applicazione lineare  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  definita da

$$F(1, 6) = (1, 2), \quad F(0, 3) = (1, 1).$$

Spiegare preliminarmente perché  $F$  è ben definita da queste relazioni.

**Esercizio 4.** Spazio vettoriale  $\mathbb{R}^3$  con base canonica  $\{\underline{e}_1, \underline{e}_2, \underline{e}_3\}$  fissata. Stabilire se l'applicazione lineare  $F_A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definita dalla matrice

$$A = \begin{vmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 3 & -1 & -6 \end{vmatrix}$$

è iniettiva.

**Esercizio 5.** Spazio vettoriale  $\mathbb{R}^2$ . Consideriamo le due seguenti basi

$$\{\underline{g}_1 = (1, 1), \underline{g}_2 = (-1, 1)\} \quad \text{e} \quad \{\underline{h}_1 = (0, 2), \underline{h}_2 = (2, 0)\}$$

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

$$F(\underline{g}_1) = 2\underline{g}_1 - \underline{g}_2, \quad F(\underline{g}_2) = \underline{g}_2.$$

Determinare la matrice associata a  $F$  nella base  $\{\underline{h}_1, \underline{h}_2\}$ .

**Esercizio 6.** Spazio vettoriale euclideo  $\mathcal{V}_O$  con base ortonormale  $\{\underline{i}, \underline{j}, \underline{k}\}$  e coordinate associate  $(x, y, z)$ . Esprimiamo i vettori di  $\mathcal{V}_O$  direttamente tramite le loro coordinate.

Applicare il procedimento di ortonormalizzazione di Gram-Schmidt alla seguente base di  $\mathcal{V}_O$ :

$$\underline{w}_1 = (1, 1, 0), \quad \underline{w}_2 = (0, 1, 0), \quad \underline{w}_3 = (0, 0, 2).$$