

Algebra Lineare. a.a. 2003/03. Prof. P. Piazza
Soluzioni per l'esame del 14 Gennaio 2003

Soluzione esercizio 1. Sia A la matrice cercata.

Il sottospazio U ha dimensione 2; il sottospazio W ha dimensione 1. Una base per U è data da

$$\underline{v}_1 = (1, -1, 0), \quad \underline{v}_2 = (1, 0, -1);$$

una base per W è data da $\underline{v}_3 = (1, 1, 1)$. I vettori $\{\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3\}$ costituiscono una base di \mathbb{R}^3 . Il testo dell'esercizio ci dà la seguente informazione

$$F\underline{v}_1 = \underline{v}_1, \quad F(\underline{v}_2) = \underline{v}_2, \quad F(\underline{v}_3) = -\underline{v}_3;$$

$\{\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3\}$ è una base di \mathbb{R}^3 costituita da autovettori per F e la matrice associata ad F in questa base di autovettori è la matrice diagonale

$$\Delta = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{vmatrix}$$

A questo punto possiamo procedere in due modi:

(1) Esprimiamo i vettori della base canonica in funzione della base di autovettori e sfruttiamo la linearità di F per determinare le coordinate, rispetto alla base canonica, di $F(1, 0, 0)$, $F(0, 1, 0)$, $F(0, 0, 1)$. Quindi

$$F(1, 0, 0) = F\left(\frac{1}{3}(1, -1, 0) + \frac{1}{3}(1, 0, -1) + \frac{1}{3}(1, 1, 1)\right) =$$

$$\frac{1}{3}F(1, -1, 0) + \frac{1}{3}F(1, 0, -1) + \frac{1}{3}F(1, 1, 1) = \frac{1}{3}(1, -1, 0) + \frac{1}{3}(1, 0, -1) - \frac{1}{3}(1, 1, 1)$$

da cui

$$F(1, 0, 0) = \left(\frac{1}{3}, -\frac{2}{3}, -\frac{2}{3}\right);$$

questa è la prima colonna della matrice cercata. Procedendo analogamente con le altre due colonne si trova

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

(2) Un secondo metodo per concludere l'esercizio fa uso della formula che lega le matrici associate ad uno stesso endomorfismo in basi diverse. La situazione qui è la seguente:

$$A \text{ associata a } \{\underline{e}_1, \underline{e}_2, \underline{e}_3\} \quad \{\underline{e}_1, \underline{e}_2, \underline{e}_3\}$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{vmatrix} \text{ associata a } \{\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3\} \quad \{\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3\}$$

La formula ci dice che $\Delta = C^{-1}AC$, con $\begin{vmatrix} \underline{v}_1 & \underline{v}_2 & \underline{v}_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \underline{e}_1 & \underline{e}_2 & \underline{e}_3 \end{vmatrix} C$ cioè

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

Ne segue che $A = C\Delta C^{-1}$. Calcolando l'inversa di C e svolgendo il prodotto otteniamo nuovamente la matrice A .

Soluzione esercizio 2. (1) Falsa. Il sottoinsieme V non è chiuso rispetto alla somma di matrici. Ad esempio:

$$A = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix}$$

sono due matrici in V ma la loro somma ha determinante uguale ad 1. Analoghi controesempi possono essere costruiti per matrici $m \times m$.

(2) Falsa. Il sottoinsieme W non contiene, ad esempio, l'opposto di ogni suo elemento.

(3) Vero. Segue dalla bilinearità del prodotto scalare.

(4) Vero: un'applicazione lineare $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, con $m < n$, non può essere iniettiva. Infatti la dimensione del suo nucleo è $n - \text{rg}(A)$ con A la matrice associata ad F in una qualsiasi base. Ma $\text{rg}(A) \leq m$ e quindi, essendo $n > m$, ne segue che $n - \text{rg}(A) > 0$.

(5) Falsa. Basta prendere l'applicazione nulla.

Soluzione esercizio 3. Sappiamo che $\text{Im } F_A$ è il sottospazio di \mathbb{R}^4 generato dalle colonne di A e che una base di $\text{Im } F_A$ è data dalle colonne di A corrispondenti ai pivots di una riduzione a scala di A . Sappiamo poi che $\text{Ker } F_A$ è costituito dalle soluzioni del sistema lineare omogeneo $A\underline{x} = \underline{0}$. Riducendo a scala A otteniamo una base di $\text{Im}(F_A)$

$$\{(2, 1, 0, -1), (5, 4, -3, -7)\}$$

Utilizzando la matrice ridotta e risolvendo il sistema $A\underline{x} = \underline{0}$ otteniamo anche una base di $\text{Ker}(F_A)$:

$$\{(-4, 1, 0, 3), (-5, 2, 3, 0)\}.$$

Soluzione esercizio 4. Il polinomio caratteristico di A è $P_A(\lambda) = \lambda^2 - 2\lambda + 2$ che ha radici $1 \pm i$. Ne segue che A non è diagonalizzabile su \mathbb{R} , ma è diagonalizzabile su \mathbb{C} (autovalori distinti). La matrice Δ è in questo caso la matrice

$$\begin{vmatrix} 1+i & 0 \\ 0 & 1-i \end{vmatrix};$$

la matrice diagonalizzante C è la matrice che ha come colonne le coordinate degli autovettori di $F_A^{\mathbb{C}}$, l'applicazione lineare $\mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{C}^2$ definita da A . Si trova

$$V_{1+i} = \mathbb{C}(i, 1), \quad V_{1-i} = \mathbb{C}(-i, 1).$$

Si ha quindi

$$\begin{vmatrix} i & -i \\ 1 & 1 \end{vmatrix}^{-1} A \begin{vmatrix} i & -i \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1+i & 0 \\ 0 & 1-i \end{vmatrix}$$

Soluzione esercizio 5. Sappiamo che se due matrici sono coniugate allora hanno lo stesso polinomio caratteristico; quindi se non hanno lo stesso polinomio caratteristico ne segue che non sono coniugate. Calcolando i polinomi caratteristici

scopriamo che le uniche matrici che *possono* essere coniugate sono A_1 ed A_3 ¹. Un ulteriore ragionamento mostra poi che A_1 e A_3 sono effettivamente coniugate: infatti entrambe sono coniugate alla matrice diagonale

$$\begin{vmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 0 \end{vmatrix}.$$

Soluzione esercizio 6. Le equazioni cartesiane della retta r sono

$$\begin{cases} x + y - 1 = 0 \\ 2y - z - 1 = 0 \end{cases}$$

I parametri direttori della retta r' sono $(-3, 2, 3)$.

Il fascio di piani per r è dato da $\lambda(x + y - 1) + \mu(2y - z - 1) = 0$, al variare di $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$; il piano cercato si ottiene imponendo il parallelismo con il sottospazio $\mathbb{R}(-3, 2, 3)$. Otteniamo il piano $x + 3y - z - 2 = 0$.

Soluzione esercizio 7. Passando ad equazioni parametriche per r si ottengono i suoi punti nella forma

$$P(t) = \left(-t + 1, \frac{2}{3}t - \frac{1}{3}, t\right),$$

al variare di t in \mathbb{R} . Cerchiamo fra questi i punti che hanno distanza $\sqrt{5}$ da $Q = (0, 1, 0)$. Basta imporre che $d(P(t), Q)^2 = 5$; se ne ricava l'equazione di secondo grado in t

$$11t^2 - 17t - 10 = 0$$

che ha soluzioni $t_1 = 2$ e $t_2 = -5/11$. Risostituendo si ottengono i due punti cercati

$$(-1, 1, 2), \quad (16/11, -7/11, -5/11).$$

¹Attenzione: due matrici che hanno lo stesso polinomio caratteristico non sono necessariamente coniugate! Ad esempio $A = \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{vmatrix}$, $B = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{vmatrix}$ hanno lo stesso polinomio caratteristico, λ^2 , ma *non* sono coniugate (infatti coniugando la matrice nulla con una qualsiasi matrice invertibile otteniamo sempre la matrice nulla).