

Geometria 3 giugno 2014

Es 1. Siano $v_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$, $v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, $v_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ e sia $U = \text{Span} \{v_1, v_2\}$.

Es 1.1. Il vettore v_3 appartiene ad U ? Se sí o no, perché?

Es 1.2. Il vettore v_4 appartiene ad U ? Se sí o no, perché?

Es 1.3. Sia $V = \text{Span} \{v_1, v_2, v_3\}$. Trovare equazioni cartesiane di $W = V^\perp$.

Es 1.4. Trovare una base ortonormale di W .

Soluzione v_3 non appartiene ad U ? perché usando il metodo di Gauss si vede che i 3 vettori sono linearmente indipendenti. Il vettore v_4 appartiene ad U ? , perché il vettore nullo appartiene a tutti i sottospazi. Le equazioni cartesiane di $W = V^\perp$ si ottengono ponendo

$$\langle v_1, w \rangle = \langle v_2, w \rangle = \langle v_3, w \rangle = 0$$

Da ciò si ottengono 3 equazioni

$$2x + 3z + u = 0, \quad y + z = 0, \quad u = 0$$

Le soluzioni sono della forma

$$x = 3t, \quad z = -2t, \quad y = 2t, \quad u = 0$$

quindi $w = \frac{1}{\sqrt{17}}(3, -2, 2, 0)$ è una base ortonormale.

Es 2. $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^2$ lineare.

Es 2.1. Si può dire che f è iniettiva? Si può dire che f non è iniettiva?

Es 2.2. Si può dire che f è sicuramente suriettiva? Se no, esibire un controesempio.

Soluzione Si può dire che f non è iniettiva infatti dalla formula di Grassmann otteniamo che $\dim \text{Ker} f \geq 2$. Non si può dire che f è sicuramente suriettiva, considerate $f = 0$

Es 3. Sia f la funzione associata alla matrice $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$.

Es 3.1. Trovare $f(e_1)$ ed $f(e_2)$.

Si può dire che e_1 ed e_2 sono autovettori per f ?

Se sí, quali sono gli autovalori corrispondenti?

Es 3.2. Dire se f è diagonalizzabile o no.

Soluzione $f(e_1) = e_1$ ed $f(e_2) = 4e_2$, quindi sono autovettori con autovalori 1 e 4.

Il polinomio caratteristico è $(t-1)(t-4)(t-2)$, quindi f diagonalizza

Es 4. Sia

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 3 & -2 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}, \quad \text{e} \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Es 4.1. Verificare che

$$AB \neq BA \quad \text{ma} \quad \det AB = \det BA$$

Es 4.2. Motivare i risultati ottenuti

Soluzione la prima parte è un conto. $\det AB = \det BA$ è conseguenza del teorema di Binet.