

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	12 settembre 2019
Cognome e Nome:	Matricola:

⇒⇒⇒⇒⇒ **Scrivere in modo LEGGIBILE nome e cognome!** ⇐⇐⇐⇐⇐

1. Si considerino la matrice $A = \begin{pmatrix} 1/3 & 0 & 0 \\ 2/3 & 1/3 & 2/3 \\ 2/3 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ e $B = \begin{pmatrix} 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

- Determinare gli autovalori di A specificandone molteplicità algebriche μ e geometriche m .
- Determinare le equazioni cartesiane di ciascun autospazio di A .
- Determinare una base di ciascun autospazio di A .
- Stabilire, motivando la risposta, se esiste una matrice invertibile N tale che $N^{-1}AN = B$. In caso affermativo, scrivere N .

2. Si consideri il sistema lineare $AX = B$, dove $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ è il vettore delle incognite,

A e B sono le seguenti matrici dipendenti dal parametro reale k :

$$A = \begin{pmatrix} -k & k-2 & k+2 & k \\ k+1 & 1 & k+3 & 1 \\ k-1 & 2-k & -k & 1-k \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

- Determinare il rango di A al variare di k :
- Determinare per quali valori di k il sistema ammette soluzioni:
- Determinare per quali valori di k lo spazio delle soluzioni ha dimensione 2:
- Sia $k = -1$. Determinare la dimensione della varietà delle soluzioni e una sua rappresentazione parametrica:

3. (8 pt) Si consideri il seguente sottospazio di \mathbb{R}^4 :

$$U = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid x + 2y + t = 0 \right\}.$$

(a) Trovare una base ortogonale di U :

(b) Fornire delle equazioni cartesiane per il sottospazio U^\perp :

(c) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U^\perp :

(d) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U :

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	12 settembre 2019
Cognome e Nome:	Matricola:

⇒⇒⇒⇒⇒ Scrivere in modo **LEGGIBILE** nome e cognome! ⇐⇐⇐⇐⇐

1. (8 pt) Si considerino la matrice $A = \begin{pmatrix} -1/2 & 1 & -1/2 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1/2 \end{pmatrix}$ e $B = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$.

- (a) Determinare gli autovalori di A specificandone molteplicità algebriche μ e geometriche m .
- (b) Determinare le equazioni cartesiane di ciascun autospazio di A .
- (c) Determinare una base di ciascun autospazio di A .
- (d) Stabilire, motivando la risposta, se esiste una matrice invertibile N tale che $N^{-1}AN = B$. In caso affermativo, scrivere N .

2. (8pt) Si consideri il sistema lineare $AX = B$, dove $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ è il vettore delle incognite, A e B sono le seguenti matrici dipendenti dal parametro reale k :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & k+2 & k+4 & 1 \\ 1-k & k & -k-1 & -k \\ k-1 & -k-1 & k+3 & k+1 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}.$$

- (a) Determinare il rango di A al variare di k :
- (b) Determinare per quali valori di k il sistema ammette soluzioni:
- (c) Determinare per quali valori di k lo spazio delle soluzioni ha dimensione 2:
- (d) Sia $k = -2$. Determinare la dimensione della varietà delle soluzioni e una sua rappresentazione parametrica:

3. (8 pt) Si consideri il seguente sottospazio di \mathbb{R}^4 :

$$U = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid 2x + y + t = 0 \right\}.$$

(a) Trovare una base ortogonale di U :

(b) Fornire delle equazioni cartesiane per il sottospazio U^\perp :

(c) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \\ 8 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U^\perp :

(d) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \\ 8 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U :

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	12 settembre 2019
Cognome e Nome:	Matricola:

⇒⇒⇒⇒⇒ **Scrivere in modo LEGGIBILE nome e cognome!** ⇐⇐⇐⇐⇐

1. (8 pt) Si considerino la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2/3 & 1/3 & -2/3 \\ 2/3 & 0 & 2/3 \end{pmatrix}$ e $B = \begin{pmatrix} 2/3 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

- Determinare gli autovalori di A specificandone molteplicità algebriche μ e geometriche m .
- Determinare le equazioni cartesiane di ciascun autospazio di A .
- Determinare una base di ciascun autospazio di A .
- Stabilire, motivando la risposta, se esiste una matrice invertibile N tale che $N^{-1}AN = B$. In caso affermativo, scrivere N .

2. (8pt) Si consideri il sistema lineare $AX = B$, dove $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ è il vettore delle incognite, A e B sono le seguenti matrici dipendenti dal parametro reale k :

$$A = \begin{pmatrix} -1-k & -k-3 & k+2 & -k-2 \\ 1 & k+6 & k+4 & 1 \\ k+1 & k+5 & -k-3 & k+3 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} -1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

- Determinare il rango di A al variare di k :
- Determinare per quali valori di k il sistema ammette soluzioni:
- Determinare per quali valori di k lo spazio delle soluzioni ha dimensione 2:
- Sia $k = -4$. Determinare la dimensione della varietà delle soluzioni e una sua rappresentazione parametrica:

3. (8 pt) Si consideri il seguente sottospazio di \mathbb{R}^4 :

$$U = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid x + 2z + t = 0 \right\}.$$

(a) Trovare una base ortogonale di U :

(b) Fornire delle equazioni cartesiane per il sottospazio U^\perp :

(c) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U^\perp :

(d) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U :

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	12 settembre 2019
Cognome e Nome:	Matricola:

⇒⇒⇒⇒⇒ **Scrivere in modo LEGGIBILE nome e cognome!** ⇐⇐⇐⇐⇐

1. (8 pt) Si considerino la matrice $A = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 & -1/2 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 1/2 & 1/2 & 0 \end{pmatrix}$ e $B = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

- Determinare gli autovalori di A specificandone molteplicità algebriche μ e geometriche m .
- Determinare le equazioni cartesiane di ciascun autospazio di A .
- Determinare una base di ciascun autospazio di A .
- Stabilire, motivando la risposta, se esiste una matrice invertibile N tale che $N^{-1}AN = B$. In caso affermativo, scrivere N .

2. (8pt) Si consideri il sistema lineare $AX = B$, dove $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ è il vettore delle incognite, A e B sono le seguenti matrici dipendenti dal parametro reale k :

$$A = \begin{pmatrix} 4-k & 1 & 2-k & 2 \\ 3-k & -1-k & k-1 & 2-2k \\ k-1 & 1+k & -k & 2k \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} -3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

- Determinare il rango di A al variare di k :
- Determinare per quali valori di k il sistema ammette soluzioni:
- Determinare per quali valori di k lo spazio delle soluzioni ha dimensione 2:
- Sia $k = 2$. Determinare la dimensione della varietà delle soluzioni e una sua rappresentazione parametrica:

3. (8 pt) Si consideri il seguente sottospazio di \mathbb{R}^4 :

$$U = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid y + 2z + t = 0 \right\}.$$

(a) Trovare una base ortogonale di U :

(b) Fornire delle equazioni cartesiane per il sottospazio U^\perp :

(c) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 8 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U^\perp :

(d) Determinare la proiezione ortogonale del vettore $\mathbf{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \\ 8 \end{pmatrix}$ sul sottospazio U :
