

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	11 novembre 2013
Cognome e Nome:	Matricola:
Corso di Laurea:	Anno di corso:

1. Si consideri il sottospazio $V \subset \mathbb{R}^4$ di equazione $x_1 + 2x_2 + x_4 = x_3 - x_2 = 0$ ed il

vettore $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$. Determinare:

- (a) La dimensione di V ed una base \mathcal{B} per V :
- (b) Stabilire se il vettore \mathbf{u} appartiene a V ed in caso affermativo trovare le coordinate di \mathbf{u} nella base \mathcal{B} :
- (c) La dimensione di V^\perp ed una sua rappresentazione cartesiana:

2. Fissata in \mathbb{R}^4 la base canonica $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, si consideri l'operatore lineare $L_A: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ definito dalla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

- (a) Calcolare: $\dim \operatorname{Im} L_A =$ $\dim \operatorname{Ker} L_A =$
- (b) Scrivere le equazioni dei sottospazi $\operatorname{Im} L_A$ e $\operatorname{Ker} L_A$:
- (c) Stabilire, giustificando ogni affermazione, quali dei vettori della base $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ siano autovettori di A .

(d) Descrivere la varietà lineare $\{X \in \mathbb{R}^4 \mid AX = B\}$, dove $B = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$.

3. Si considerino la matrice A dipendente dal parametro k , il vettore $B \in \mathbb{R}^3$ ed il vettore X delle incognite:

$$A = \begin{pmatrix} (k-2) & k & (2k-1) & (2k-1) \\ k & -k & -k & -1 \\ (k-2) & k & (2k-1) & k \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$$

Determinare:

- (a) $\text{rg}(A)$ e $\dim \text{Ker } A$ al variare del parametro k :
- (b) Per quali valori di k il sistema $AX = B$ ammette soluzioni:
- (c) Per quali valori di k la soluzione ha dimensione massima:
- (d) La soluzione generale del sistema $AX = B$ per $k = 2$:

-
4. Si consideri la matrice reale quadrata di ordine 3:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & -2 \\ -2 & 4 & -2 \\ -2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

- (a) Scrivere il polinomio caratteristico di A .
- (b) Determinare gli autovalori di A con relative molteplicità algebriche e geometriche.
- (c) Determinare le equazioni degli autospazi di A .
- (d) Stabilire se è possibile trovare una base di \mathbb{R}^3 composta da autovettori di A . In caso positivo, determinare tale base.

-
5. Fissato nello spazio un sistema di riferimento cartesiano ortogonale $\mathcal{R}(O, \hat{i}, \hat{j}, \hat{k})$ con sistema di coordinate (x, y, z) , sono assegnati il punto $P = (1, 1, 0)$ e la retta $r: x - z = x + y + z = 0$. Determinare:

- (a) la direzione \mathbf{d} di r :
 - (b) l'equazione del piano π contenente P ed r :
 - (c) l'equazione del piano α passante per P perpendicolare a r :
 - (d) la distanza di P da r :
-

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	11 novembre 2013
Cognome e Nome:	Matricola:
Corso di Laurea:	Anno di corso:

Svolgere in modo completo il seguente esercizio.

Considerare la seguente matrice quadrata $N \in M_{\mathbb{R}}(4)$:

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

1. Calcolare: $\det(N)$, $\det(2N)$, $\det(N^4)$.
 2. Mostrare che $\mathcal{B} = \{N^1, N^2, N^3, N^4\}$ è una base di \mathbb{R}^4 .
 3. Trovare le coordinate del vettore e_1 della base canonica di \mathbb{R}^4 nella base \mathcal{B} .
 4. Trovare le coordinate del vettore $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ nella base \mathcal{B} .
 5. Calcolare la matrice inversa N^{-1} .
-

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	11 novembre 2013
Cognome e Nome:	Matricola:
Corso di Laurea:	Anno di corso:

1. Si consideri il sottospazio $V \subset \mathbb{R}^4$ di equazione $2x_1 + x_2 + x_4 = x_3 - x_1 = 0$ ed il

vettore $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$. Determinare:

- La dimensione di V ed una base \mathcal{B} per V :
- Stabilire se il vettore \mathbf{u} appartiene a V ed in caso affermativo trovare le coordinate di \mathbf{u} nella base \mathcal{B} :
- La dimensione di V^\perp ed una sua rappresentazione cartesiana:

2. Fissata in \mathbb{R}^4 la base canonica $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, si consideri l'operatore lineare $L_A: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ definito dalla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

- Calcolare: $\dim \operatorname{Im} L_A =$ $\dim \operatorname{Ker} L_A =$
- Scrivere le equazioni dei sottospazi $\operatorname{Im} L_A$ e $\operatorname{Ker} L_A$:
- Stabilire, giustificando ogni affermazione, quali dei vettori della base $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ siano autovettori di A .

(d) Descrivere la varietà lineare $\{X \in \mathbb{R}^4 \mid AX = B\}$, dove $B = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}$.

3. Si considerino la matrice A dipendente dal parametro h , il vettore $B \in \mathbb{R}^3$ ed il vettore X delle incognite:

$$A = \begin{pmatrix} (h-1) & (h+1) & (2h+1) & (2h+1) \\ (h+1) & -(h+1) & -(h+1) & -1 \\ (h-1) & (h+1) & (2h+1) & (h+1) \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$$

Determinare:

- (a) $\text{rg}(A)$ e $\dim \text{Ker } A$ al variare del parametro h :
- (b) Per quali valori di h il sistema $AX = B$ ammette soluzioni:
- (c) Per quali valori di h la soluzione ha dimensione massima:
- (d) La soluzione generale del sistema $AX = B$ per $h = 2$:

-
4. Si consideri la matrice reale quadrata di ordine 3:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & -3 & 3 \\ 3 & 6 & -3 \\ 3 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

- (a) Scrivere il polinomio caratteristico di A .
- (b) Determinare gli autovalori di A con relative molteplicità algebriche e geometriche.
- (c) Determinare le equazioni degli autospazi di A .
- (d) Stabilire se è possibile trovare una base di \mathbb{R}^3 composta da autovettori di A . In caso positivo, determinare tale base.

-
5. Fissato nello spazio un sistema di riferimento cartesiano ortogonale $\mathcal{R}(O, \hat{i}, \hat{j}, \hat{k})$ con sistema di coordinate (x, y, z) , sono assegnati il punto $P = (0, 1, 0)$ e la retta $r: y - z = x + y + z = 0$. Determinare:

- (a) la direzione \mathbf{d} di r :
 - (b) l'equazione del piano π contenente P ed r :
 - (c) l'equazione del piano α passante per P perpendicolare a r :
 - (d) la distanza di P da r :
-

CORSO DI GEOMETRIA E ALGEBRA	11 novembre 2013
Cognome e Nome:	Matricola:
Corso di Laurea:	Anno di corso:

Svolgere in modo completo il seguente esercizio.

Considerare la seguente matrice quadrata $N \in \mathbf{M}_{\mathbb{R}}(4)$:

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

1. Calcolare: $\det(N)$, $\det(3N)$, $\det(N^3)$.
 2. Mostrare che $\mathcal{B} = \{N^1, N^2, N^3, N^4\}$ è una base di \mathbb{R}^4 .
 3. Trovare le coordinate del vettore \mathbf{e}_4 della base canonica di \mathbb{R}^4 nella base \mathcal{B} .
 4. Trovare le coordinate del vettore $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ nella base \mathcal{B} .
 5. Calcolare la matrice inversa N^{-1} .
-