

Corso di Laurea in Informatica per il Management
Corso di ALGEBRA LINEARE. Docente: Prof.ssa Nicoletta Cantarini
Bologna 27 giugno 2012 - Svolgimento del II appello

Esercizio 1. (10 punti) Si considerino i seguenti sottospazi vettoriali di \mathbb{R}^3 :

$$S = \langle (1, 1, 1), (-2, -2, 1), (3, 3, 1) \rangle, \quad T = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y = 0\}.$$

- (a) Determinare una base di S e una base di T e calcolare le dimensioni dei due sottospazi;
- (b) determinare una base \mathcal{B} di $S \cap T$;
- (c) completare \mathcal{B} in una base di S e in una base di T ;
- (d) stabilire se il vettore $v = (1, 0, 0)$ si può scrivere come somma di un vettore di S e di uno di T . Tale scrittura è unica?

Svolgimento.

- (a) Si ha:

$$\dim(S) = \text{rg} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -2 & 1 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2.$$

Il sottospazio S è generato dalle righe della matrice di partenza e quindi dalle righe della matrice ridotta in forma a scala, perciò una base di S è: $\{(1, 1, 1), (0, 0, 1)\}$.

Abbiamo inoltre: $T = \{(x, -x, z) \in \mathbb{R}^3\} = \langle (1, -1, 0), (0, 0, 1) \rangle$. Essendo i vettori $(1, -1, 0)$ e $(0, 0, 1)$ linearmente indipendenti (poiché non sono uno multiplo dell'altro), T ha dimensione 2 e $\{(1, -1, 0), (0, 0, 1)\}$ è una base di T .

- (b) Per determinare una base di $S \cap T$ dobbiamo determinare i vettori di S , cioè i vettori della forma $a(1, 1, 1) + b(0, 0, 1) = (a, a, a + b)$, che appartengono anche a T , cioè soddisfacenti l'equazione di T : $x + y = 0$. Otteniamo così la condizione $a + a = 0$, pertanto $S \cap T = \{(0, 0, b)\}$. Una base di $S \cap T$ è dunque $\mathcal{B} = \{(0, 0, 1)\}$.
- (c) Le basi di S e T precedentemente individuate: $\{(1, 1, 1), (0, 0, 1)\}$ e $\{(1, -1, 0), (0, 0, 1)\}$, contengono $(0, 0, 1)$ perciò soddisfano la condizione richiesta.
- (d) Ogni vettore di S è della forma $(a, a, a + b)$ con $a, b \in \mathbb{R}$, ed ogni vettore di T è della forma $(c, -c, d)$ con $c, d \in \mathbb{R}$. Si tratta dunque di determinare $a, b, c, d \in \mathbb{R}$, tali che $(1, 0, 0) = (a, a, a + b) + (c, -c, d)$. Ad esempio possiamo prendere $a = 1/2, c = 1/2, b = -1/2, d = 0$, oppure $a = 1/2, c = 1/2, b = 0, d = -1/2$. La scrittura richiesta non è pertanto unica.

Esercizio 2. (10 punti)

- (a) Risolvere, al variare del parametro $k \in \mathbb{R}$, il seguente sistema lineare nelle incognite x, y, z :

$$\Sigma_k : \begin{cases} x + y = 1 \\ x + (3k + 1)y + (2k + 1)z = 5k + 2 \\ (3k)y + (4 + k)z = 4 + 4k \end{cases}$$

(b) Stabilire se esistono dei vettori $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ che siano soluzioni di Σ_k per ogni $k \in \mathbb{R}$.

Svolgimento.

(a) La matrice completa associata al sistema è:

$$(A|b) = \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 3k+1 & 2k+1 & 5k+2 \\ 0 & 3k & 4+k & 4+4k \end{array} \right).$$

Riduciamo la matrice in forma a scala per righe:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3k & 2k+1 & 5k+1 \\ 0 & 3k & 4+k & 4+4k \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3k & 2k+1 & 5k+1 \\ 0 & 0 & -k+3 & -k+3 \end{array} \right).$$

Per ogni $k \neq 0, 3$, $rg(A) = 3 = rg(A|b)$. Per il Teorema di Rouché Capelli il sistema ammette una sola soluzione v che determiniamo per sostituzioni successive dal basso: $v = (0, 1, 1)$.

Se $k = 3$ la matrice completa associata al sistema diventa:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 9 & 7 & 16 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right).$$

Si ha: $rg(A) = 2 = rg(A|b)$, pertanto il sistema ammette infinite soluzioni della forma $v + \ker A$. Abbiamo $\ker A = \langle (-7, 7, -9) \rangle$ e possiamo scegliere $v = (0, 1, 1)$.

Infine, se $k = 0$, otteniamo la matrice

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 3 & 3 \end{array} \right)$$

che può essere ulteriormente ridotta in forma a scala:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right).$$

In tal caso $rg(A) = rg(A|b) = 2$, pertanto il sistema ammette infinite soluzioni della forma $v + \ker A$. Abbiamo $\ker A = \langle (1, -1, 0) \rangle$ e possiamo scegliere $v = (0, 1, 1)$.

(b) Per $k \neq 0, 3$ il sistema ha l'unica soluzione $(0, 1, 1)$ che è soluzione del sistema anche per $k = 0$ e $k = 3$.

Esercizio 3. (10 punti) Sia $\mathcal{B} = \{(0, 1, 0), (1, 1, 1), (1, 1, 2)\}$.

(a) Verificare che \mathcal{B} è una base di \mathbb{R}^3 .

(b) Verificare che esiste un unico endomorfismo f di \mathbb{R}^3 tale che:

$$f(0, 1, 0) = (0, -1, 0), \quad f(1, 1, 1) = (1, 1, 1), \quad f(1, 1, 2) = (1, 1, 2).$$

(c) Determinare la matrice di f rispetto alla base canonica (sia nel dominio che nel codominio).

(d) Determinare autovalori e autovettori di f e stabilire se f è diagonalizzabile.

(e) Stabilire se l'endomorfismo f è iniettivo e/o suriettivo.

Svolgimento.

(a) Per verificare che \mathcal{B} è una base di \mathbb{R}^3 basta osservare che

$$\det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} = -(2 - 1) = -1 \neq 0.$$

(b) Essendo f definito su una base di \mathbb{R}^3 esso esiste ed è unico.

(c) Per determinare la matrice richiesta dobbiamo determinare le immagini mediante f dei vettori della base canonica di \mathbb{R}^3 . Abbiamo: $f(0, 1, 0) = (0, -1, 0)$. Inoltre $(0, 0, 1) = (1, 1, 2) - (1, 1, 1)$, perciò $f(0, 0, 1) = f(1, 1, 2) - f(1, 1, 1) = (1, 1, 2) - (1, 1, 1) = (0, 0, 1)$. Infine: $(1, 0, 0) = 2(1, 1, 1) - (1, 1, 2) - (0, 1, 0)$, perciò $f(1, 0, 0) = 2f(1, 1, 1) - f(1, 1, 2) - f(0, 1, 0) = (2, 2, 2) - (1, 1, 2) - (0, -1, 0) = (1, 2, 0)$. La matrice associata ad f rispetto alla base canonica è dunque:

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

(d) Il vettore $(0, 1, 0)$ è autovettore di f relativo all'autovalore -1 e i vettori $(1, 1, 1)$ e $(1, 1, 2)$ sono autovettori relativi all'autovalore -1 . Dunque -1 e 1 sono gli autovalori di f e \mathcal{B} è una base di autovettori. Di conseguenza f è diagonalizzabile.

(e) La matrice determinata al punto (c) ha rango massimo perciò l'endomorfismo f è suriettivo e iniettivo.