

**Corso di Laurea in INGEGNERIA GESTIONALE**  
**Canale L-Z, Professori Cantarini - Regonati**  
**Geometria e Algebra**  
Bologna 16 luglio 2013  
V appello  
Tema n.1

**Risolvere i seguenti esercizi:**

**Esercizio 1.** (8 punti)

- a) Stabilire per quali valori del parametro reale  $k$  il seguente sistema lineare  $\Sigma_k$  nelle incognite  $x, y, z, t$  ammette soluzioni:

$$\Sigma_k : \begin{cases} x + 2y + z + 2t = 1 \\ y + z + 2t = 0 \\ x + y + kt = 0 \\ ky + k^2z + 2kt = 0; \end{cases}$$

- b) per i valori di  $k$  per cui  $\Sigma_k$  è risolubile, dire quante soluzioni ammette;  
c) stabilire se esistono valori di  $k$  per cui il sistema  $\Sigma_k$  è equivalente al sistema

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

**Esercizio 2.** (8 punti) Si considerino i seguenti sottoinsiemi di  $\mathbb{R}^3$ :

$$S = (1, 1, 0) + \langle (0, 1, 1), (1, 0, 1) \rangle, \quad T = \{(a, a - b + 1, b - 1) \mid a, b \in \mathbb{R}\}.$$

- a) Stabilire se  $S$  e  $T$  sono sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^3$ . In caso affermativo determinarne una base;  
b) determinare una base dei sottospazi vettoriali  $\langle S \rangle$  e  $\langle T \rangle$  di  $\mathbb{R}^3$ .

**Esercizio 3.** (5 punti) Si diagonalizzi la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 5 & -4 \\ 6 & -5 \end{bmatrix};$$

si calcoli la potenza  $A^{11}$  usando la diagonalizzazione di  $A$ .

**Esercizio 4.** (5 punti) Si determinino i valori del parametro reale  $k$  tali che la seguente matrice sia diagonalizzabile.

$$A_k = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & k \end{bmatrix}.$$

**Esercizio 5.** (5 punti) In  $\mathbb{R}^3$  sono dati i vettori

$$v_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \quad v_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad v_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad v = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Si verifichi che  $v_1, v_2, v_3$  formano una base ortogonale di  $\mathbb{R}^3$ ; si moltiplichino  $v_1, v_2, v_3$  per opportuni scalari in modo che i vettori  $w_1, w_2, w_3$  ottenuti formino una base ortonormale di  $\mathbb{R}^3$ ; si calcolino le coordinate di  $v$  rispetto alla base  $\{w_1, w_2, w_3\}$ ; si verifichi il risultato trovato.

**ATTENZIONE: ogni risposta deve essere opportunamente motivata. Qualsiasi risposta non motivata verrà ignorata.**