

1. Sia $A_k = \begin{pmatrix} 2 & 1 & k & 3 \\ 0 & 0 & k & 3 \\ 0 & 0 & k-1 & 2 \\ 0 & 1 & k & 0 \end{pmatrix} \in M_{4,4}(\mathbb{R})$, dove k è un parametro reale. Sia $f_k(x_1, x_2, x_3, x_4) : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ l'applicazione lineare definita da

$$f_k(x_1, x_2, x_3, x_4) = A_k \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}.$$

- Si determini il rango di A_k al variare di k in \mathbb{R} .
- Per i valori di $k \in \mathbb{R}$ per i quali f_k non è un isomorfismo, si determini una base e un sistema di equazioni cartesiane di $\text{Ker} f_k$ e di $\text{Im} f_k$.
- Per i valori di $k \in \mathbb{R}$ per i quali f_k non è un isomorfismo, si determini un sottospazio vettoriale $V \subset \mathbb{R}^4$ tale che risulti $V \oplus \text{Ker} f_k = \mathbb{R}^4$.
- Nel caso $k = 3$ si determinino le soluzioni del sistema lineare

$$A_3 \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- Nel caso $k = 3$ si determinino le equazioni cartesiane del sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^4 generato dalle righe della matrice A_3 .

2. Nello spazio tridimensionale, in cui è fissato un sistema di coordinate cartesiane $Oxyz$ siano α, β, γ i piani di equazioni

$$\alpha : x - 2y + 3z = 0,$$

$$\beta : x - z + 1 = 0,$$

$$\gamma : hx + y + (h-3)z + 2h = 0,$$

con h parametro reale, siano r, s le rette: $r = \alpha \cap \beta$, $s_h = \gamma \cap \{z = 0\}$.

- Si stabilisca se esistono valori di $h \in \mathbb{R}$ per i quali i tre piani formano fascio.
- Si determini la retta per $P = (1, 2, 0)$ e parallela alla retta r .
- Si stabilisca se esistono valori di $h \in \mathbb{R}$ per i quali la retta r è parallela al piano γ .

d) Si stabilisca se esistono valori di $h \in \mathbb{R}$ per i quali le rette r ed s_h sono sgembe.

3. Sia $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{R})$, sia

$$V := \{M \in M_{3,3}(\mathbb{R}) \mid A \cdot M = M \cdot A\}.$$

a) Si calcoli la dimensione dello spazio vettoriale V e se ne determini una base.

b) Si stabilisca se V contiene matrici invertibili e se queste formano un sottospazio vettoriale di V .