

ESERCIZIO 1

$$U = \{(x_1, x_2, x_3) \mid x_2 \leq 3x_1 + x_3\}$$

- a) U non è un sottospazio di \mathbb{R}^3 poiché U non è chiuso rispetto al prodotto per scalari. Infatti:
il vettore $(1, 0, 0) \in U$ poiché $0 \leq 3 \cdot 1 + 0 = 3$, ma
il vettore $-2 \cdot (1, 0, 0) = (-2, 0, 0) \notin U$ poiché
 $0 \geq 3 \cdot (-2) + 0 = -6$.

- b) $(1, 0, 0)$, $(0, -1, 0)$, $(0, 0, 1)$ sono vettori di U linearmente indipendenti. Infatti:

$$\text{rr} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 3$$

- c) $(1, 0, 0)$, $(0, 0, 1)$, $(1, 0, 1)$, $(1, 0, -1)$ sono vettori di U .
Inoltre:

$$\text{rr} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \text{rr} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2$$

quindi v_1, v_2, v_3, v_4 sono linearmente dipendenti
e $\langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle$ ha dimensione 2.

ESERCIZIO 2

Scriviamo la matrice che ha come righe i vettori delle coordinate di v_1, v_2, v_3 rispetto alla base canonica \mathcal{E} di $M_2(\mathbb{R})$:

$$\begin{pmatrix} 1 & k & 1 & 1 \\ 3 & 3k & k & k \\ 1 & 2k & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- a) B_k contiene i vettori che hanno come coordinate rispetto a \mathcal{E} le righe non nulle della matrice ridotta a scala.

$$\begin{pmatrix} 1 & k & 1 & 1 \\ 3 & 3k & k & k \\ 1 & 2k & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{R_2 - 3R_1 \\ R_3 - R_1}]{\quad} \begin{pmatrix} 1 & k & 1 & 1 \\ 0 & 0 & k-3 & k-3 \\ 0 & k & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_3} \begin{pmatrix} 1 & k & 1 & 1 \\ 0 & k & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k-3 & k-3 \end{pmatrix}$$

- Se $k \neq 0, 3$ allora

$$B_k = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & k \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & k \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ k-3 & k-3 \end{pmatrix} \right\}$$

- Se $k = 0$ allora

$$B_0 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -3 & -3 \end{pmatrix} \right\}$$

• Se $k=3$ allora

$$\mathcal{B}_3 = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \right\}$$

b) $\dim \langle v_1, v_2, v_3 \rangle = 2$ se $k=0$.

Una base di $M_2(\mathbb{R})$ si ottiene aggiungendo a \mathcal{B}_0 due matrici linearmente indipendenti. Ad esempio:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -3 & -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right\}$$

è una base di $M_2(\mathbb{R})$. Infatti:

$$\text{rr} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 4 = \dim M_2(\mathbb{R})$$

dove la matrice considerata si ottiene mettendo in riga i vettori delle coordinate rispetto a \mathcal{E} .

c) I vettori v_1, v_2, v_3 sono linearmente dipendenti se $\dim \langle v_1, v_2, v_3 \rangle < 3$. Questo accade per $k=0$ e $k=3$.

$$\text{d) } \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & k-2 \end{pmatrix} \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

Se esistono $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ tali che:

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 1 & k \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 3 & 3k \\ k & k \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 1 & 2k \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & k-2 \end{pmatrix}$$

Considerando i vettori delle coordinate rispetto alla base \mathcal{E} , questo equivale a chiedersi per quali valori di k il seguente sistema lineare parametrico nelle incognite $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ ammette soluzione:

$$\begin{cases} \lambda_1 + 3\lambda_2 + \lambda_3 = 1 \\ k\lambda_1 + 3k\lambda_2 + 2k\lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 + k\lambda_2 + \lambda_3 = 1 \\ \lambda_1 + k\lambda_2 + \lambda_3 = k-2 \end{cases}$$

Scriviamo la matrice associata al sistema e la riduciamo a scala:

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 1 & 1 \\ k & 3k & 2k & 0 \\ 1 & k & 1 & 1 \\ 1 & k & 1 & k-2 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{R_2 - kR_1 \\ R_3 - R_1 \\ R_4 - R_3}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & k & -k \\ 0 & k-3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & k-3 \end{array} \right)$$

$$\xrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_3} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & k-3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k & -k \\ 0 & 0 & 0 & k-3 \end{array} \right) = A' | \underline{b'}$$

- Se $k \neq 0, 3$ $r(A') = 3 \neq 4 = r(A' | \underline{b'})$ allora il sistema non ammette soluzione, quindi

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & k-2 \end{pmatrix} \notin \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

- Se $k=0$ $rr(A')=2 \neq 3 = rr(A'|\underline{b}')$ allora il sistema non ammette soluzione, quindi

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & k-2 \end{pmatrix} \notin \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

- Se $k=3$ $rr(A')=2=rr(A'|\underline{b}') < 3$ allora il sistema ammette infinite soluzioni dipendenti da 1 variabile libera, quindi

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & k-2 \end{pmatrix} \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle.$$

Allora $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & k-2 \end{pmatrix} \in \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$

Solo per $k=3$.

Le coordinate rispetto alla base B_3 sono gli scalari $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ tali che:

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 0 & 3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Basta prendere $\lambda_1=1$ e $\lambda_2=-1$. Allora:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}_{B_3} = (1, -1).$$