

Cognome e Nome: _____

Codice Persona: _____

NB: i fogli protocollo servono da ausilio per la sola brutta e non vanno consegnati.**Parte A (10 punti)**

1. Sia $k \in \mathbb{R}$ un parametro, e si considerino

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 4 \\ 0 & 5 & 1 \\ 0 & 0 & 4k(k-1) \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} -6 \\ 7 \\ 3k(k-2) \end{pmatrix}.$$

Determinare i valori di k per cui il sistema lineare $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ ammette soluzioni.

- | | | | |
|----------------------------|---------------|----------------------------|--------------|
| <input type="checkbox"/> A | $k \neq 0, 1$ | <input type="checkbox"/> B | $k \neq 1$ ✓ |
| <input type="checkbox"/> C | $k = 0$ | <input type="checkbox"/> D | $k = 0, 1$ |

2. Calcolare l'inversa della matrice $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

- | | | | |
|----------------------------|--|----------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> A | $\begin{pmatrix} 1 & 2 & -11 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ ✓ | <input type="checkbox"/> B | $\begin{pmatrix} -1 & -2 & -3 \\ 0 & 1 & -4 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$ |
| <input type="checkbox"/> C | $\begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ 0 & -1 & \frac{1}{4} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ | <input type="checkbox"/> D | $\begin{pmatrix} 1 & -4 & 3 \\ 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ |

3. Determinare la dimensione del nucleo della matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 & 3 & -3 \\ 1 & 0 & 2 & 0 & 3 & 0 \end{pmatrix}$.

- | | | | |
|----------------------------|----------------------|----------------------------|--------------------|
| <input type="checkbox"/> A | $\dim(\ker A) = 1$ | <input type="checkbox"/> B | $\dim(\ker A) = 2$ |
| <input type="checkbox"/> C | $\dim(\ker A) = 4$ ✓ | <input type="checkbox"/> D | $\dim(\ker A) = 5$ |

4. Sia V uno spazio vettoriale e $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n \in V$ dei vettori.

- | | |
|----------------------------|---|
| <input type="checkbox"/> A | Se $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ sono linearmente indipendenti, allora $\dim(V) \geq n$ ✓ |
| <input type="checkbox"/> B | Se $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ sono linearmente indipendenti, allora $\dim(V) \leq n$ |
| <input type="checkbox"/> C | Se $\dim(V) \leq n$, allora $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ sono generatori di V |
| <input type="checkbox"/> D | Se $\dim(V) \geq n$, allora $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ sono generatori di V |

5. Quali delle seguenti funzioni è un'applicazione lineare?

- A $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \text{Mat}(2, 2)$ definita da $L(\mathbf{v}) = \mathbf{v}\mathbf{v}^\top$
- B $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da $L(\mathbf{v}) = \mathbf{v}^\top \mathbf{v}$
- C $L : \text{Mat}(2, 2) \rightarrow \text{Mat}(2, 2)$ definita da $L(A) = A^\top A$
- D $L : \text{Mat}(2, 2) \rightarrow \mathbb{R}^2$ definita da $L(A) = ((2, -3)A)^\top$ ✓

6. Sia $A = (C_1, C_2, C_3, C_4)$ una matrice quadrata, dove C_1, C_2, C_3, C_4 sono vettori colonna.

Sia

$$B = (C_1 + C_4, C_2 + C_3, C_1, C_2),$$

allora

- | | |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> A $\det(B) = -\det(A)$ ✓ | <input type="checkbox"/> B $\det(B) = \det(A)$ |
| <input type="checkbox"/> C $\det(B) = 2\det(A)$ | <input type="checkbox"/> D nessuna delle precedenti |

7. Siano $V = \text{Mat}(3, 3)$ e $W = \mathbb{R}[t]_{\leq 4}$ allora

- A esiste un isomorfismo $L : V \rightarrow W$
- B esiste un'applicazione lineare iniettiva $L : V \rightarrow W$
- C non esiste un'applicazione lineare iniettiva $L : V \rightarrow W$ ✓
- D non esiste un'applicazione lineare suriettiva $L : V \rightarrow W$

8. Si consideri l'endomorfismo $L : \mathbb{R}[t]_{\leq 3} \rightarrow \mathbb{R}[t]_{\leq 3}$ definito da $L(p(t)) = p'(t)$. Allora

- | | |
|--|---|
| <input type="checkbox"/> A gli autovalori di L sono 1, 2 | <input type="checkbox"/> B L è diagonalizzabile |
| <input checked="" type="checkbox"/> C L non è diagonalizzabile | <input type="checkbox"/> D nessuna delle precedenti |

9. Siano $L_1 : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ e $L_2 : \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R}^3$ due applicazioni lineari tali che $\dim(\ker(L_1)) = 1$ e $\dim(\ker(L_2)) = 2$. Allora

- | | |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> A $\dim(\text{Im}(L_1 \circ L_2)) = 1$ | <input type="checkbox"/> B $\dim(\text{Im}(L_1 \circ L_2)) = 2$ ✓ |
| <input type="checkbox"/> C $\dim(\text{Im}(L_1 \circ L_2)) = 3$ | <input type="checkbox"/> D $\dim(\text{Im}(L_2 \circ L_1)) = 2$ |

10. La matrice rappresentativa dell'endomorfismo $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definito da

$$L(x, y) = (3x + 2y, x + 2y),$$

rispetto alla base $\{(1, 1), (2, 1)\}$ è

- | | |
|---|--|
| <input type="checkbox"/> A $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$ | <input checked="" type="checkbox"/> B $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$ ✓ |
| <input type="checkbox"/> C $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$ | <input type="checkbox"/> D $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$ |

Parte B (20 punti)

Esercizio 1. [Punteggio: 2, 2, 2, 2, 2]

Si consideri lo spazio vettoriale $V = \mathbb{R}^4$ e i sottospazi

$$H = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}, \quad K = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 : x_1 + x_2 + x_4 = 0 \right\}.$$

1. Trovare una forma parametrica di H .
2. Determinare $\dim(H \cap K)$ e $\dim(H + K)$.
3. Determinare le matrici che rappresentano le proiezioni ortogonali π_K e π_{K^\perp} , rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^4 .
4. Determinare autovalori e autovettori di π_{K^\perp} .
5. Trovare un endomorfismo $L : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ tale che $\ker(L) = K^\perp$.

1. Osserviamo che $\frac{1}{5} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} - \frac{3}{5} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$, quindi $H = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$.

Quindi $a = (a_1, a_2, a_3, a_4) \in \mathbb{R}^4$ t.c.

$$\begin{cases} (a_1, a_2, a_3, a_4) \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = -a_1 + a_2 - a_3 + 2a_4 = 0 \\ (a_1, a_2, a_3, a_4) \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = 2a_1 - 2a_2 + 2a_3 + a_4 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} a_1 = a_2 - a_3 \\ a_4 = 0 \end{cases}$$

Quindi $a = (t, t, 0, 0) + (-s, 0, s, 0) = t(1, 1, 0, 0) + s(-1, 0, 1, 0)$ e

$$H = \left\{ \underline{x} \in \mathbb{R}^4 : x_1 + x_2 = -x_3 + x_4 = 0 \right\}.$$

2. $H \cap K :$

$$\begin{cases} x_1 + x_2 = 0 \\ -x_1 + x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_4 = 0 \end{cases} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{cases} x_2 = -x_1 \\ x_3 = x_1 \\ x_4 = 0 \end{cases} \Rightarrow H \cap K = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

$$\dim(H \cap K) = 1$$

Osserviamo che $\dim(K) = 3$ quindi dalla formula di Grassmann

$$\dim(H + K) = \dim(K) + \dim(H) - \dim(H \cap K) = 3 + 2 - 1 = 4$$

3. Calcola K^\perp : dalle forme variane abbiamo che

$$K^\perp = \text{Span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = \text{Span} \left\{ \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \quad (\text{base o.n.})$$

Calcola:

$$\pi_{K^\perp}(e_1) = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$$\pi_{K^\perp}(e_2) = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\pi_{K^\perp}(e_3) = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$M_{\pi_{K^\perp}}^{\xi\xi} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$\pi_{K^\perp}(e_4) = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Siccome $\text{id}_{\mathbb{R}^4} = \pi_{K^\perp} + \pi_K$ ho

$$M_{\pi_K}^{\xi\xi} = I_4 - M_{\pi_{K^\perp}}^{\xi\xi} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -1 \\ -1 & 2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

4. Siccome $\pi_{K^\perp}(v) = 0 = 0v$ se $v \in K^\perp$

$$\pi_{K^\perp}(v) = v = 1v \quad \text{se} \quad v \in (K^\perp)^\perp = K$$

e $K + K^\perp = \mathbb{V}$ gli cardinali sono 0 e 1 e gli antisombi sono

$$E_\rho = K^\perp \quad \text{e} \quad E_\lambda = K.$$

5. $L \circ \pi_K: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$ è t.c. $\text{Ker}(\pi_K) = K^\perp$.

Esercizio 2. [Punteggio: 2, 3, 2, 3]

Si consideri lo spazio vettoriale $V = \mathbb{R}[t]_{\leq 2}$.

- Sia $k \in \mathbb{R}$ un parametro, e si consideri l'endomorfismo $L_k : V \rightarrow V$ definito da

$$L(p(t)) = p(t) + (kt - 1)p'(t) + p''(t).$$

Determinare i valori di k per cui L_k è suriettivo.

- Determinare i valori di k per cui L_k è diagonalizzabile.
- Dimostrare che esiste un unico polinomio $p(t) \in \mathbb{R}[t]_{\leq 2}$ tale che

$$p(1) = 3, p(2) = 5, p(3) = 7.$$

- Siano $a, b, c \in \mathbb{R}$ distinti, e siano $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ qualsiasi. Dimostrare che esiste un unico polinomio $p(t) \in \mathbb{R}[t]_{\leq 2}$ tale che

$$p(a) = \alpha, p(b) = \beta, p(c) = \gamma.$$

1. Sia $\Sigma = \{1, t, t^2\}$ la base canonica di V , calcola:

$$L(1) = 1$$

$$\begin{aligned} L(t) &= t + kt - 1 = (k+1)t - 1 \\ L(t^2) &= t^2 + 2(kt - 1)t + 2 = (1+2k)t^2 - 2t + 2 \end{aligned} \Rightarrow M_{L_k}^{e,e} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & k+1 & -2 \\ 0 & 0 & 1+2k \end{pmatrix} = A_k$$

$$\begin{aligned} L_k \text{ suriettivo} \iff rK(A_k) &= 3 \iff k+1 \neq 0 \quad \text{e} \quad 1+2k \neq 0 \\ \iff k &\neq -1, -\frac{1}{2}. \end{aligned}$$

2. L_k diagonalizzabile $\Leftrightarrow A_k$ è diagonalizzabile.

$$\text{Autovettori di } A_k, \chi_{A_k}(t) = \det \begin{pmatrix} 1-t & -1 & 2 \\ 0 & k+1-t & -2 \\ 0 & 0 & 1+2k-t \end{pmatrix} = (1-t)(k+1-t)(1+2k-t) = 0$$

$$\Leftrightarrow \lambda = 1, k+1, 1+2k.$$

Se $k \neq 0 \Rightarrow 3$ autovettori distinti \Rightarrow diagonalizzabile

Se $k = 0 \Rightarrow \lambda = 1, \alpha_1 = 3$

$$g_1 = \dim \text{Ker}(A_0 - I_3) = 3 - rK \begin{pmatrix} 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 1 \Rightarrow \text{no diagonalizzabile}$$

3. Sia $p(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^2$ t.c.

$$\begin{cases} p(1) = a_0 + a_1 + a_2 = 3 \\ p(2) = a_0 + 2a_1 + 4a_2 = 5 \\ p(3) = a_0 + 3a_1 + 9a_2 = 7. \end{cases}$$

Il sistema ha un'unica soluzione se e solo se

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix} \neq 0.$$

Lo calcola:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix} = 2 \neq 0$$

4. Il sistema è:

$$\begin{cases} p(a) = a_0 + a_1 a + a^2 a_2 = \alpha \\ p(b) = a_0 + b a_1 + b^2 a_2 = \beta \\ p(c) = a_0 + c a_1 + c^2 a_2 = \gamma \end{cases}$$

Il sistema ha un'unica soluzione se e solo se

$$\det \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 \\ 1 & b & b^2 \\ 1 & c & c^2 \end{pmatrix} \neq 0.$$

Lo calcola:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 \\ 1 & b & b^2 \\ 1 & c & c^2 \end{pmatrix} \stackrel{1}{=} \frac{a-b}{b-c} = \frac{a^2 - b^2}{bc^2 + ab^2 + a^2c - a^2b - b^2c - ac^2} = a^2(c-b) + b^2(a-c) + c^2(b-a) \neq 0$$

Siccome $a \neq b \neq c$.