Algebra Lineare Ingegneria Chimica e Civile - A. A. 2022/23

Caboara

Esame scritto 17 Luglio

PRIMA PARTE

Punteggio: risposta corretta = 1 pt

SCRIVERE I RISULTATI DELLA PRIMA PARTE SU QUESTO FOGLIO

Nome e cognome IN STAMPATELLO LEGGIBILE

Cognome:

Nome:

- 1. Disegnare sul piano di Argand Gauss, le soluzioni dell'equazione $iz^2 + 2z i = 0$. Soluzione:z = i, molteplicità doppia
- 2. Dare, se esistono, due coppie $(a,b)\in\mathbb{C}^2,\ (a,b)\neq\underline{0},$ tali che sia invertibile la matrice

$$A = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \in \operatorname{Mat}_{2 \times 2} \left(\mathbb{C} \right)$$

Soluzione: per esempio (0,1), (1,0)

3. Dato $V = \text{Span}((5,3,2),(2,3,-1)) \subseteq_{SSP} \mathbb{R}^3$ il vettore (1,3,1) appartiene a V?

Soluzione: No

4. Determinare in $\mathbb{C}[x] \gcd(x^2 + 2ix - 1, x^2 + 1)$.

Soluzione: gcd = x + i

5. Dare la dimensione delle soluzioni del sistema

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 3 & 2 \\ 3 & 2 & 4 & 3 \\ 5 & 2 & 7 & 5 \end{pmatrix} \underline{x} = \underline{0}$$

Soluzione: 2.

SECONDA PARTE

I risultati devono essere giustificati attraverso calcoli e spiegazioni e scritti su fogli vostri.

Esercizio 1. (9 pt)

Dato $a \in \mathbb{R}$ ed il sistema sui reali

$$\begin{cases} x + 3y + az = 1\\ ax + y + 3z = 0\\ x + ay + 3z = 0 \end{cases}$$

- 1. Per quali a esiste un unica soluzione?
- 2. Per gli altri a discutere le soluzioni del sistema.

Soluzione. Calcoliamo il determinante della matrice incompleta associata al sistema

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 3 & a \\ a & 1 & 3 \\ 1 & a & 3 \end{pmatrix} = a^3 - 13a + 12 = d(a)$$

Dato che d(1)=0, dividiamo $a^3-13a+12$ per a-1, ottenendo a^2+a-12 . Troviamo le due radici di quest'ultimo polinomio usando la formula per le radici di secondo grado $a_{1,2}=\frac{-1\pm\sqrt{1+48}}{2}=\frac{-1\pm7}{2}=-4,3$ Il determinante si annulla solo per a=-4,1,3 e quindi se $a\neq -4,1,3$ il sistema ammette un unica soluzione. Esaminiamo i tre rimanenti casi col teorema di Rouché-Capelli, calcolando i ranghi delle matrici incompleta e completa

1. a = -4

$$rk \begin{pmatrix} 1 & 3 & -4 \\ -4 & 1 & 3 \\ 1 & -4 & 3 \end{pmatrix} = 2 \quad rk \begin{pmatrix} 1 & 3 & -4 & 1 \\ -4 & 1 & 3 & 0 \\ 1 & -4 & 3 & 0 \end{pmatrix} = 3 \quad \nexists \text{ soluzioni.}$$

2. a = 1

$$rk\begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix} = 2 \quad rk\begin{pmatrix} 1 & 3 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 3 & 0 \\ 1 & 1 & 3 & 0 \end{pmatrix} = 2 \quad \infty^{3-2} = \infty^1 \text{ soluzioni.}$$

3. a = 3

$$rk\begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 3 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 3 \end{pmatrix} = 2 \quad rk\begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 & 1 \\ 3 & 1 & 3 & 0 \\ 1 & 3 & 3 & 0 \end{pmatrix} = 3 \quad \nexists \text{ soluzioni.}$$

Concludendo

- 1. Se $a \neq -4, 1, 3 \exists !$ soluzione.
- 2. Se $a = 1 \exists \infty^1$ soluzioni.
- 3. Se $a = -4, 3 \not\exists$ soluzione.

Esercizio 2. (9 pt) Dati i tre sottospazi al variare di $\alpha \in \mathbb{R}$

$$V_{1} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^{3} \mid x + y - \alpha z = 0\},\$$

$$V_{2} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^{3} \mid x - y + \alpha z = 0\},\$$

$$V_{3} = \operatorname{Span}((\alpha, \alpha, 1)) \subseteq \mathbb{R}^{3}$$

Determinare, al variare α e quando possibile, una base di $V_1 \cap V_2 \cap V_3$

Soluzione

Possiamo trovare una rappresentazione cartesiana di V_3 , che avrà due equazioni dato che dim $V_3=1$, mettere a sistema la quattro equazioni associate rispettivamente a V_1 , V_2 , V_3 e trovare una base delle soluzioni del sistema al variare di $\alpha \in \mathbb{R}$. In particolare, per trovare una descrizione cartesiana di V_3 partiamo da un suo vettore generico $t(\alpha, \alpha, 1) = (t\alpha, t\alpha, t)$, denotiamo come x, y, z, rispettivamente, la prima, seconda e terza componente e ricaviamo due equazioni (la dimensione di V_3 è uno) che coinvolgano solo queste tre variabili dal sistema (si tratta di eliminare il parametro t, mentre α dato)

$$\begin{cases} x = \alpha t \\ y = \alpha t \\ z = t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \alpha z \\ y = \alpha z \\ z = t \end{cases}$$

Una descrizione cartesiana di V_3 è quindi

$$V_3 = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{cases} x = \alpha z \\ y = \alpha z \end{cases} \right\}$$

Proponiamo qui un procedimento alternativo.

Vediamo quando $V_1 \supset V_3$. Il vettore generico di V_3 è $(t\alpha, t\alpha, t)$, con $t \in \mathbb{R}$, è contenuto in V_1 se e solo se soddisfa la condizione cartesiana di V_1 , $x + y - \alpha z = 0$, quindi se

$$t\alpha + t\alpha - \alpha t = 0 \Leftrightarrow t\alpha = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} t = 0 & \text{Se } \alpha \neq 0 \\ \forall \ t \in \mathbb{R} & \text{Se } \alpha = 0 \end{cases}$$

Nel primo caso, l'intersezione $V_1 \cap V_3$ data dalla sola origine (il vettore di V_3 con t=0 nella rappresentazione parametrica), nel secondo da tutto V_3 , dato che per ogni $t \in \mathbb{R}$ il vettore generico di V_3 sta in V_1 .

In conclusione:

- 1. se $\alpha \neq 0$, $V_1 \cap V_3 = \underline{0}$ e quindi $V_1 \cap V_2 \cap V_3 = \underline{0}$, e quindi $V_1 \cap V_2 \cap V_3$ non ha base.
- 2. Se $\alpha = 0, V_1 \cap V_3 = V_3$. Ripetiamo il ragionamento fatto sopra con V_2 al posto di V_1 .

Vediamo quando $V_2 \supset V_3$. Il vettore generico di V_3 è (0,0,t), con $t \in \mathbb{R}$, è contenuto in V_2 se e solo se soddisfa la condizione cartesiana di V_1 con $\alpha = 0$, x - y = 0, quindi se $t\alpha - t\alpha = 0 \Leftrightarrow 0 = 0$, ovvero per ogni $t \in \mathbb{R}$. Quindi $V_2 \cap V_3 = V_3$ e $V_1 \cap V_2 \cap V_3 = V_3$, ed una sua base è una base di V_3 , per esempio B = (0,0,1).

Esercizio 3. (9 pt) Dato l'endomorfismo $T: \mathbb{K}^4 \to \mathbb{K}^4$ associato alla matrice

$$(M_T)_{E_4}^{E_4} = \left(\begin{array}{cccc} 0 & 1 & 0 & 2\\ 0 & 0 & a & 0\\ 0 & -1 & 0 & 0\\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{array}\right)$$

Al variare di $a \in \mathbb{K}$, calcolare il polinomio caratteristico di T e discutere la diagonabilizzabilità di T se $\mathbb{K} = \mathbb{Q}$, \mathbb{R} , \mathbb{C} .

Soluzione. Calcoliamo il polinomio caratteristico di T sviluppando per la prima colonna

$$p_{T}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 0 & 2 \\ 0 & -\lambda & a & 0 \\ 0 & -1 & -\lambda & 0 \\ 1 & 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix}$$

$$= -\lambda \det \begin{pmatrix} -\lambda & a & 0 \\ -1 & -\lambda & 0 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} - 1 \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -\lambda & a & 0 \\ -1 & -\lambda & 0 \end{pmatrix}$$

$$= -\lambda(-\lambda)(\lambda^{2} + a) - 1 \cdot 2(\lambda^{2} + a)$$

$$= \lambda^{2}(\lambda^{2} + a) - 2(\lambda^{2} + a)$$

$$= (\lambda^{2} + a)(\lambda^{2} - 2)$$

- 1. Su \mathbb{Q} il fattore λ^2-2 è irriducibile, T non ha tutti gli autovalori nel campo e quindi non è diagonalizzabile.
- 2. Su \mathbb{R} il fattore $\lambda^2 2$ ha radici distinte. Discutiamo, al variare di a, il fattore $\lambda^2 + a$.
 - (a) Se a=-2 il secondo fattore diviene uguale al primo, λ^2-2 , ho quindi due autovalori $\lambda_{1,2}=\pm\sqrt{2}$ di molteplicità algebrica 2; calcoliamo la loro molteplicità geometrica, ricordando che siamo nel caso a=-2

$$\operatorname{mg}(\sqrt{2}) = 4 - rk \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 1 & 0 & 2\\ 0 & -\sqrt{2} & -2 & 0\\ 0 & -1 & -\sqrt{2} & 0\\ 1 & 0 & 1 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} = 4 - 3 = 1$$

$$mg(-\sqrt{2}) = 4 - rk \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1 & 0 & 2\\ 0 & \sqrt{2} & -2 & 0\\ 0 & -1 & \sqrt{2} & 0\\ 1 & 0 & 1 & \sqrt{2} \end{pmatrix} = 4 - 3 = 1$$

In ambedue i casi si vede che la terza riga è multipla della seconda, e ci sono tre pivot. Quindi T non è diagonalizzabile.

- (b) Se $a<0,\ a\neq -2$ il fattore λ^2+a ha due radici distinte, e distinte dlla radici del primo fattore. Quindi T è diagonalizzabile.
- (c) Se a=0 il fattore diviene λ^2 , ho quindi un autovalore $\lambda_3=0$ di molteplicità algebrica 2; calcoliamo la sua molteplicità geometrica, ricordando che siamo nel caso a=0

$$mg(0) = 4 - rk \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = 4 - 3 = 1$$

dato che la sottomatrice 3×3 ottenuta eliminando la seconda riga e la prima colonna è non singolare e quindi T non è diagonalizzabile.

(d) Se a>0 il fattore λ^2+a è irriducibile, T non ha tutti gli autovalori nel campo e quindi non è diagonalizzabile.

3. Su \mathbb{C}

- (a) Se $a \neq 0, -2$ il polinomio caratteristico ha radici distinte, e quindi T è diagonalizzabile.
- (b) Se a = 0, -2, come sopra, T non è diagonalizzabile.