

## ESERCIZI DI GEOMETRIA 1, C.d.L. in Matematica

Elena Rubei

**Consiglio:** prima di fare qualsiasi esercizio cercate di capire bene la teoria.

**Notazioni.**  $M(m \times n, \mathbf{R})$  è lo spazio vettoriale delle matrici  $m \times n$  a coefficienti in  $\mathbf{R}$ .

$\mathbf{R}_d[x]$  denota lo spazio vettoriale dei polinomi nella variabile  $x$  a coefficienti in  $\mathbf{R}$  di grado minore o uguale a  $d$ .

Se  $V$  è uno spazio vettoriale su un campo  $K$ ,  $V^\vee := \text{Hom}(V, K)$ . Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali su uno stesso campo  $K$  e  $\varphi : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare;  $\varphi^\vee : W^\vee \rightarrow V^\vee$  è l'applicazione lineare così definita:

$$\varphi^\vee(f) = f \circ \varphi \quad \forall f \in W^\vee$$

### PRODOTTI DI MATRICI, BASI, SOTTOSPAZI VETTORIALI...

**Esercizio.** i) Verificate che i tre seguenti vettori costituiscono una base di  $\mathbf{R}^3$ :

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}, v_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$$

ii) Esprimete il vettore  $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 45 \\ 7 \end{pmatrix}$  come combinazione lineare di  $v_1, v_2, v_3$ .

**Esercizio.** Sia  $v = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}$ . Scrivere il vettore  $\begin{pmatrix} x_1 - x_2 \\ x_2 - x_3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  come prodotto di una matrice  $4 \times 4$  per  $v$ .

**Esercizio.** Nell'immenso paese di Matlandia, abitato esclusivamente dai matematici, sono stati sbagliati tutti gli orari dei treni, precisamente è stato previsto che tutti i treni viaggino sempre alla stessa velocità media  $c$ , ma in realtà sulla linea Geometry City - Algebra Town (su cui ci sono 7 città) le velocità medie (a causa delle montagne) sono le seguenti:

nel tratto Geometry City - Algebraic Geometry Town  $v_1$

nel tratto Algebraic Geometry Town - Differential Geometry Town  $v_2$

nel tratto Differential Geometry Town - Topology city  $v_3$

nel tratto Topology City - Rings Town  $v_4$

nel tratto Rings Town - Groups Village  $v_5$

nel tratto Groups Village - Algebra Town  $v_6$

Sia  $v = (v_1, \dots, v_6)$ . Sia  $w \in \mathbf{R}^7$  il vettore con gli orari previsti sbagliati.

Una giovane matematica, stupefatta di non sapere mai quando si arriva veramente in una certa città, ha trovato una formula per ricavare i veri orari da  $v$  e dal vettore  $w$  dei vecchi orari: ovviamente  $w' = (w_2 - w_1, w_3 - w_2, \dots, w_7 - w_6)$  è il vettore il cui coefficiente  $i$ -esimo è il tempo di percorrenza previsto sbagliato sul tratto  $i$ -esimo della linea Geometry City - Algebra Town; quindi il vettore  $w'' = cw'$  è il vettore il cui coefficiente  $i$ -esimo è la lunghezza del tratto  $i$ -esimo; quindi  $(v_i)^{-1}w''_i$  è il tempo di percorrenza vero del tratto  $i$ -esimo della linea; quindi il vero orario sulla linea Geometry City - Algebra Town è

$$\begin{aligned} & w_1 \\ & w_1 + (v_1)^{-1}w''_1 \\ & w_1 + (v_1)^{-1}w''_1 + (v_2)^{-1}w''_2 \\ & \dots \end{aligned}$$

In realtà tale formula può essere espressa come il prodotto di una certa matrice per il vettore  $w$ . Trovate tale matrice (lasciatela pure espressa come somma e prodotto di matrici). (Sugg: esprimete prima  $w''$  come prodotto di una matrice per  $w$ ...)

**Esercizio .** i) Dimostrare che

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

è una base di  $M(2 \times 2, \mathbf{R})$ .

ii) Esprimere  $\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$  come combinazione lineare degli elementi di  $\mathcal{B}$ .

**Esercizio.** Siano  $v_h = \begin{pmatrix} 1 \\ h \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $u_h = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ h^2 - 1 \\ 2 \end{pmatrix}$  due vettori di  $\mathbf{R}^4$  dipendenti dal parametro reale

$h$ . Per ogni valore del parametro  $h$ , estendere l'insieme  $\{v_h, u_h\}$  ad una base di  $\mathbf{R}^4$ .

**Esercizio.** Sia  $D$  una matrice diagonale con elementi sulla diagonale  $d_1, \dots, d_n$ . Dimostrare che  $D$  è invertibile se e solo se  $d_i \neq 0 \forall i \in \{1, \dots, n\}$ . Dire chi è in tal caso la matrice inversa.

**Esercizio.** La somma di due matrici ortogonali è ortogonale? Motivare la risposta.

**Esercizio.** Sia  $S$  il seguente sottoinsieme di  $\mathbf{R}^3$ :

$$S = \{(ab, b, 0) : a, b \in \mathbf{R}\}.$$

$S$  è un sottospazio di  $\mathbf{R}^3$ ? Motivare la risposta.

**Esercizio.** Dimostrare che l'insieme delle matrici simmetriche  $n \times n$  a coefficienti in  $\mathbf{R}$  costituisce un sottospazio vettoriale di  $M(n \times n, \mathbf{R})$  di dimensione  $\frac{n^2+n}{2}$ .

**Esercizio.** Sia  $S = \{A \in M(2 \times 2, \mathbf{R}) \mid {}^tA + 2A = 0\}$ . È un sottospazio vettoriale di  $M(2 \times 2, \mathbf{R})$ ? Se sì, calcolarne la dimensione.

**Esercizio.** Dire se il seguente sottoinsieme di  $\mathbf{R}^3$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbf{R}^3$ :

$$S = \{(t^2, s, 0) : t, s \in \mathbf{R}\}.$$

**Esercizio.** Dire se  $\{f \in \mathbf{R}_2[x] \mid f(1) + f(2) = 0\}$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbf{R}_2[x]$  ed eventualmente calcolarne la dimensione e trovarne una base.

**Esercizio.** Dire per quali valori del parametro  $h \in \mathbf{R}$  il vettore  $(1, 1, h)$  appartiene al sottospazio di  $\mathbf{R}^3$  generato dai vettori  $(h^2, 0, 1)$ ,  $(0, h + h^3, 0)$ ,  $(0, h, 1)$ .

**Esercizio.** Siano  $U_h$  e  $W_h$  i due seguenti sottospazi di  $\mathbf{R}^4$  (al variare del parametro reale  $h$ ):

$$U_h = \left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ h^2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle, \quad W_h = \left\langle \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ h-1 \\ 0 \\ h-1 \end{pmatrix} \right\rangle$$

i) Dire per quali valori del parametro  $h$  si ha  $U_h \cap W_h = \{0\}$

ii) Dire per quali valori del parametro  $h$  si ha  $U_h + W_h = \mathbf{R}^4$

**Esercizio.** Siano  $v_1, \dots, v_k \in \mathbf{C}^n$ . Dite quali implicazioni valgono fra le seguenti affermazioni:

a)  $v_1, \dots, v_k$  sono vettori linearmente indipendenti su  $\mathbf{C}$  (cioè sono vettori linearmente indipendenti di  $\mathbf{C}^n$  spazio vettoriale su  $\mathbf{C}$ )

b)  $v_1, \dots, v_k$  sono vettori linearmente indipendenti su  $\mathbf{R}$  (cioè sono vettori linearmente indipendenti di  $\mathbf{C}^n$  spazio vettoriale su  $\mathbf{R}$ )

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dim  $n$ . Sia  $T$  un sottospazio vettoriale di  $V$ . Dimostrare che

$$T = \cap_{H \supseteq T, H \text{ iperpiano}} H$$

**Esercizio.** Sia  $A$  la seguente matrice:

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

Sia

$$S = \{B \in M(3 \times 3, \mathbf{R}) \mid AB = 0\}$$

Determinare la dimensione di  $S$ .

**Esercizio.** Sia  $A \in M(m \times n, \mathbf{R})$ . Sia  $r$  il rango di  $A$ . Sia

$$S = \{B \in M(n \times k, \mathbf{R}) \mid AB = 0\}$$

Determinare la dimensione di  $S$ .

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale su  $\mathbf{R}$  di dimensione  $n$  e sia  $U$  un suo sottospazio di dimensione  $k$ . Dimostrate che  $V/U$  ha dimensione  $n - k$ .

**Esercizio.** Sia  $A$  la seguente matrice  $3 \times 3$ :

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Calcolate la dimensione di  $\{B \in M(3 \times 3) \mid AB = BA\}$ . Deducete da ciò che, se  $B$  è tale che  $BA = AB$ , allora  $B$  può essere scritto come combinazione lineare di  $I$ ,  $A$ ,  $A^2$ .

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale e  $W$  sia un sottospazio di  $V$ ; sia  $Z$  un sottospazio di  $W$ . Quanto è la dimensione di  $(V/Z)/(W/Z)$ ? (ovviamente in funzione delle dimensioni di  $V, W, Z$ ). (Potete utilizzare l'enunciato di un altro esercizio.)

# DETERMINANTI, RANGO...

**Esercizio.** Siano  $a_1, \dots, a_n, b_1, \dots, b_n \in \mathbf{R}$ . Calcolate il determinante della seguente matrice  $C \in M((n+1) \times (n+1), \mathbf{R})$ :

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & . & . & . & 1 \\ b_1 & a_1 & a_1 & a_1 & . & . & . & a_1 \\ b_1 & b_2 & a_2 & a_2 & . & . & . & a_2 \\ b_1 & b_2 & b_3 & a_3 & . & . & . & . \\ . & . & . & . & . & . & . & . \\ . & . & . & . & . & . & . & . \\ . & . & . & . & . & . & . & . \\ b_1 & b_2 & b_3 & b_4 & . & . & . & a_n \end{pmatrix}$$

cioè  $C$  è la matrice così definita:

$$C_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{if } i = 1 \\ a_{i-1} & \text{if } i > 1 \text{ and } i \leq j \\ b_j & \text{if } i > 1 \text{ and } i > j \end{cases}$$

**Esercizio.** Siano

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 36 & 0 & 501 & 500 & 500 \\ 21 & 2 & 502 & 501 & 500 \\ 133 & 23 & 500 & 500 & 500 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2600 & 0 & 0 & 0 \\ 23 & 89 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 5 & 1 & 2 & 4 \\ 2 & 3 & 288 & 2 & 3 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 4 & 34 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

- Calcolare il determinante di  $A$
- Calcolare il determinante di  $B^{-1}AB$
- Calcolare il determinante di  $CA$

**Esercizio.** i) Trovare, se esiste, un polinomio  $p$  a coefficienti in  $\mathbf{R}$  di grado  $\leq 3$  tale che  $p(1) = 1$ ,  $p(2) = -5$ ,  $p(0) = 0$ ,  $p(-1) = 1$ .  
 ii) Siano  $x_1, \dots, x_n$  numeri reali distinti. Siano  $y_1, \dots, y_n$  numeri reali. Esiste sempre un polinomio  $p$  a coefficienti in  $\mathbf{R}$  di grado  $\leq n-1$  tale che  $p(x_i) = y_i$ , per  $i = 1, \dots, n$ ? Motivare la risposta.

**Esercizio.** Dimostrate la formula per calcolare il determinante delle matrici triangolari, utilizzando lo sviluppo di Laplace.

**Esercizio.** Sbarrare le affermazioni giuste.

Sia  $A$  una matrice.

- Lo spazio generato dalle colonne di  $A$  non cambia facendo operazioni elementari di righe.
- Lo spazio generato dalle colonne di  $A$  non cambia facendo operazioni elementari di colonne.
- Lo spazio generato dalle righe di  $A$  non cambia facendo operazioni elementari di righe.

- d) Lo spazio generato dalle righe di  $A$  non cambia facendo operazioni elementari di colonne
- e) Il rango di  $A$  non cambia facendo operazioni elementari di righe
- f) Il rango di  $A$  non cambia facendo operazioni elementari di colonne.

## APPLICAZIONI LINEARI

**Esercizio.** Sia  $f : M(n \times n, \mathbf{R}) \rightarrow M(n \times n, \mathbf{R})$  l'applicazione così definita:

$$f(A) = A + {}^tA$$

$\forall A \in M(n \times n, \mathbf{R})$ .

Dimostrare che è lineare e studiarne l'immagine e il nucleo.

**Esercizio.** Siano  $V_1$  e  $V_2$  due spazi vettoriali su uno stesso campo  $K$ . Costruire un isomorfismo fra  $V_1 \times V_2$  e  $V_2 \times V_1$ .

**Esercizio.** Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali su un campo  $k$  di dimensione rispettivamente  $n$  e  $m$  con  $n \geq m$ . Sia  $f : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare. Dimostrare che la dimensione del nucleo di  $f$  è  $\geq n - m$ .

**Esercizio.** Sia  $f_k : \mathbf{C}^3 \rightarrow \mathbf{C}^3$  l'applicazione così definita

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} k & i & 3i \\ 0 & k^2 & 0 \\ 5 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

(al variare del parametro complesso  $k$ ).

Dire per quali valori di  $k$ ,  $f_k$  è invertibile.

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione finita su un campo  $K$ .

Sia  $f : V \rightarrow V$  un'applicazione lineare tale che  $f^2 = f$ .

Dimostrare che

i)  $f|_{Im(f)} = Id$

ii)  $V = Ker(f) \oplus Im(f)$

iii) esiste una base di  $V$  tale che la matrice associata a  $f$  in tale base (in partenza e in arrivo) è

$$\begin{pmatrix} I_k & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

dove  $I_k$  è l'identità  $k \times k$  e  $k$  è la dimensione di  $Im(f)$ .

**Esercizio.** Sia  $T : M(n \times n, \mathbf{R}) \rightarrow M(n \times n, \mathbf{R})$  l'applicazione così definita:

$$T(A) = {}^tA$$

$\forall A \in M(n \times n, \mathbf{R})$ .

i) Dimostrare che è lineare, studiarne l'immagine e il nucleo e dimostrare che esiste una base di  $M(n \times n, \mathbf{R})$  tale che la matrice associata a  $T$  in tale base è

$$\begin{pmatrix} I_{\frac{n^2+n}{2}} & 0 \\ 0 & -I_{\frac{n^2-n}{2}} \end{pmatrix}$$

ii) Sia  $n = 2$ . Scrivere la matrice associata a  $T$  nella base canonica.

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione  $n$  su un campo  $K$ . Sia  $\{v_1, \dots, v_n\}$  una base di  $V$ .

i) Dire se i seguenti sottoinsiemi di  $\text{Hom}(V, V)$  sono dei sottospazi di  $\text{Hom}(V, V)$  ed eventualmente calcolarne la dimensione:

$$\mathcal{S} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1) = 0, f(v_2) = 0\}$$

$$\mathcal{T} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1 + v_2) = 0\}$$

$$\mathcal{U} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1) = v_1\}$$

$$\mathcal{Z} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1) \in \langle v_1 \rangle\}$$

$$\mathcal{Q} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1) \in \langle v_2 \rangle\}$$

$$\mathcal{Y} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1) \in \langle v_1 \rangle, f \text{ iniettiva}\}$$

$$\mathcal{P} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(v_1) \in \langle v_1 \rangle, f(v_i) = 0 \text{ per } i = 2, \dots, n\}$$

ii) Come sono fatte le matrici nella base  $\{v_1, \dots, v_n\}$  degli elementi di  $\mathcal{T}$ ?

iii) Dire se esiste ed è unica un'applicazione lineare  $f : V \rightarrow V$  tale che  $f(v_1) = v_1$  e  $f(v_i) = 0$  per  $i = 2, \dots, n$  e scriverne eventualmente la matrice associata nella base  $\{v_1, \dots, v_n\}$ .

iii) Dire se esiste un'applicazione lineare  $f : V \rightarrow V$  tale che  $f(v_1) = v_1, f(v_2) = 0, f(v_1 + v_2) = 0$

iv) Dire se esiste ed è unica un'applicazione lineare  $f : V \rightarrow V$  tale che  $f(v_1) = v_1$  e  $\dim \ker(f) = n - 1$ .

**Esercizio.** Sia  $f : \mathbf{R}_2[x] \rightarrow \mathbf{R}^3$  definita nel seguente modo

$$f(a_0 + a_1x + a_2x^2) = (a_0, a_1 + 4a_2, a_0)$$

i) Determinare un sottospazio  $W$  di  $\mathbf{R}_2[x]$  tale che  $f|_W$  sia iniettiva.

ii) Determinare un'applicazione lineare non identicamente nulla  $h : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  tale che  $h \circ f = 0$

**Esercizio.** Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali su uno stesso campo  $K$ . Sia  $f : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare. Sia  $Z$  un sottospazio di  $W$ . Dimostrare che

$$\dim(f^{-1}(Z)) \leq \dim(Z) + \dim(\ker f)$$

**Esercizio.** Siano  $V, W$  e  $U$  tre spazi vettoriali su uno stesso campo  $K$ . Siano  $f : V \rightarrow W$  e  $g : W \rightarrow U$  applicazioni lineari.

Dimostrare che

$$\dim(\ker(g \circ f)) \leq \dim(\ker g) + \dim(\ker f)$$

**Esercizio.** Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali su un campo  $K$ . Sia  $f : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare. Sia  $W'$  un sottospazio di  $W$ .

Dimostrare che  $f^{-1}(W')$  è un sottospazio di  $V$ .

**Esercizio.** Sia  $K$  un campo e sia  $A \in GL(2, K)$ . Sia  $\varphi_A : M(2 \times 2, K) \rightarrow M(2 \times 2, K)$  l'applicazione così definita

$$B \mapsto A^{-1}BA$$

$\forall B \in M(2 \times 2, K)$ .



- i) Dimostrare che  $\varphi_A$  è lineare
- ii) Dire se  $\varphi_A$  è iniettiva e se è surgettiva
- iii) Sia  $K = \mathbf{C}$  e sia  $A = \begin{pmatrix} i & 3 \\ 0 & i \end{pmatrix}$ . Scrivere la matrice associata a  $\varphi_A$  nella base canonica di  $M(2 \times 2, K)$ .

**Esercizio.** Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali su un campo  $K$  e  $f : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare. Sia  $V'$  un sottospazio di  $V$ . Dimostrare che  $f|_{V'}$  è iniettiva se e solo se  $V' \cap \text{Ker}(f) = \{0\}$

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione 2 su  $\mathbf{R}$ . Siano  $T_1$  e  $T_2$  due distinti sottospazi di dimensione 1 di  $V$ . Sia

$$\mathcal{S} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(T_1) \subseteq T_1 \quad f(T_2) \subseteq T_2\}$$

- i) Dimostrare che  $\mathcal{S}$  è un sottospazio di  $\text{Hom}(V, V)$
- ii) Calcolare la dimensione di  $\mathcal{S}$ .

**Esercizio.** Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali su un campo  $K$ . Supponiamo che abbiano dimensione finita. Sia  $\varphi : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare. Dimostrare che

- i)  $\varphi$  iniettiva  $\Rightarrow \varphi^\vee$  surgettiva
- ii)  $\varphi$  surgettiva  $\Rightarrow \varphi^\vee$  iniettiva.

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione  $n$  su un campo  $K$ . Sia  $\{v_1, \dots, v_n\}$  una base di  $V$ . Calcolare la dimensione di

$$\{f \in V^\vee \mid f(v_1) = 0, \quad f(v_2) = -f(v_3)\}$$

**Esercizio.** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione finita su un campo  $K$ . Sia  $U$  un sottospazio di  $V$ .

- i) Dimostrare che l'applicazione  $V \rightarrow V/U$

$$v \mapsto [v]$$

è lineare ed il suo nucleo è  $U$ . Utilizzando ciò, dimostrare che

$$\dim(V/U) = \dim(V) - \dim(U)$$

Sia  $W$  un sottospazio di  $V$  tale che  $V = W \oplus U$

- ii) Dimostrare che l'applicazione  $W \rightarrow V/U$

$$w \mapsto [w]$$

è un isomorfismo.

- iii) Sia  $\pi_W : V \rightarrow W$  l'applicazione così definita:

sia  $v \in V$ ; sia  $v = u + w$  con  $u \in U$  e  $w \in W$ ; definisco

$$\pi_W(v) = w$$

Dimostrare che  $\pi_W$  è lineare e dire chi è il suo nucleo.

**Esercizio.** Sia  $D : \mathbf{R}_3[x] \rightarrow \mathbf{R}_3[x]$  la seguente applicazione lineare

$$D(a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3) = a_1 + 2a_2x + 3a_3x^2$$

(la derivata). Scrivere la matrice associata a  $D$  nella base  $\{1, x, x^2, x^3\}$ , studiare l'immagine e il nucleo, dire se è diagonalizzabile e dire se è nilpotente.

**Esercizio** Sia  $V$  uno spazio vettoriale di dimensione 3 su  $\mathbf{R}$ . Siano  $H$  un sottospazio vettoriale di dimensione 2 in  $V$  e  $r$  un sottospazio vettoriale di dimensione 1 in  $V$  tali che  $r \cap H = \{0\}$ .

i) Sia  $\mathcal{S}$  il seguente sottospazio vettoriale di  $\text{Hom}(V, V)$ :

$$\mathcal{S} = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(H) \subset H, \text{ e } f(r) \subset r\}$$

Calcolare la dimensione di  $\mathcal{S}$ .

iii) Sia

$$\mathcal{S}' = \{f \in \text{Hom}(V, V) \mid f(H) = H \text{ e } f(r) = r\}$$

Dire se  $\mathcal{S}'$  è un sottospazio vettoriale di  $\text{Hom}(V, V)$ ; motivare la risposta.

iv) Scegliere una (opportuna) base di  $V$  e trovare un'applicazione lineare  $f : V \rightarrow V$  tale che  $f(r) = r$  e  $\dim \ker f = 2$  (scrivere ad esempio la sua matrice nella base scelta o dire chi sono le immagini degli elementi della base scelta); trovare infine un'applicazione lineare  $h : V \rightarrow V$  tale che  $(h \circ f)(r) = \{0\}$  e  $\dim \ker h = 1$ .

## GEOMETRIA NEL PIANO E NELLO SPAZIO AFFINE...

**Esercizio.** Per quali valori di  $a$  i due seguenti sottoinsiemi di  $\mathbf{R}^3$  rappresentano rette sghembe? Cosa succede per gli altri valori di  $a$ ?

$$r = \{(x, y, z) \mid 2x + y - 3z = 4 \text{ e } x + y - z = 1\}$$

$$s = \{(x, y, z) \mid x + ay + az = 1 \text{ e } x + 2ay - az = 1\}$$

**Esercizio.** Si consideri al variare del parametro  $t$  la seguente quaterna di punti di  $\mathbf{R}^3$ :

$$P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}, P_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, Q_t = \begin{pmatrix} t \\ 0 \\ -t \end{pmatrix}$$

Siano  $s$  la retta passante per  $P_1$  e  $P_2$  e  $r_t$  la retta passante per  $P_3$  e  $Q_t$ .

- i) Si dica per quali valori del parametro  $t$  le rette  $s$  e  $r_t$  sono rette sghembe.
- ii) Si trovino le equazioni parametriche e cartesiane delle rette  $s$  e  $r_t$ .

**Esercizio.** Si consideri la seguente quaterna di punti di  $\mathbf{R}^2$ :

$$P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 5 \end{pmatrix}, P_3 = \begin{pmatrix} 6 \\ -3 \end{pmatrix}, P_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

Sia  $P = \begin{pmatrix} 0 \\ -3 \end{pmatrix}$ . Il punto  $P$  appartiene all'involuppo convesso di  $P_1, P_2, P_3, P_4$ ?

**Esercizio.** i) Scrivere l'equazione del piano  $\pi$  passante per  $A = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $B = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

ii) Scrivere l'equazione del piano  $\pi'$  parallelo a  $\pi$  e passante per  $P = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

**Esercizio.** Trovare  $\lambda$  in modo tale che la retta  $OP$ , con  $O = (0, 0, 0)$  e  $P = (\lambda, -1, 0)$ , sia parallela al piano di equazione  $\lambda(x + y) - z = 0$

**Esercizio.** Scrivere l'equazione del piano che passa per la retta  $r = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid 3x - y + 3 = x + z + 1 = 0\}$  ed è parallelo alla retta  $s = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x = y - 2 \text{ e } x = 3z - 5\}$ .

**Esercizio.** Scrivere l'equazione del piano che passa per la retta  $r = \{(4, 5, 6) + t(6, 7, 8) \mid t \in \mathbf{R}\}$  e per il punto  $P = (1, 2, 3)$ .

**Esercizio.** i) Dimostrare che l'insieme  $\{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x \leq 1\}$  è convesso.

ii) Si consideri la seguente quaterna di punti di  $\mathbf{R}^3$ :

$$P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}, P_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}, P_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Sia  $P = \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Il punto  $P$  appartiene all'involuppo convesso di  $P_1, P_2, P_3, P_4$ ?

**Esercizio.** Per quali valori di  $a$  i due seguenti sottoinsiemi di  $\mathbf{R}^3$  rappresentano rette sghembe? Cosa succede per gli altri valori di  $a$ ?

$$r = \{(x, y, z) \mid 2x + y - 3z = 4 \text{ e } x + y + z = 1\}$$

$$s = \{(x, y, z) \mid x + ay + az = 1 \text{ e } x + 2ay - az = 1\}$$

**Esercizio.** Trovare un'espressione cartesiana della retta passante per  $P = (1, 0, 9)$  e parallela ai due piani di equazioni rispettive  $4x + 3y = 0$  e  $z = 8$ .

**Esercizio.** Siano dati in  $\mathbf{R}^3$  i tre seguenti piani:

$$\pi = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x + ky + z = -1\}$$

$$\pi' = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x + y - z = 1\}$$

$$\pi'' = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid y + kz = 1\}$$

i) Dire per quali valori del parametro  $k$  i tre piani hanno un sol punto in comune e determinare tale punto.

ii) Dire per quali valori del parametro  $k$  i tre piani hanno in comune una retta e determinare tale retta.

iii) Dire per quali valori del parametro  $k$  i tre piani non hanno nessun punto in comune.

iv) Possono i tre piani coincidere?

## VARI

**Esercizio.** Sia  $A \in M(n \times n, K)$ , sia  $\mathcal{P}(x) \in K[x]$ . Sia  $B \in GL(n, K)$  tale che  $BAB^{-1}$  sia diagonale. Dimostrare che allora anche  $B\mathcal{P}(A)B^{-1}$  è diagonale.

**Esercizio.** Sia  $A \in M(n \times n, K)$ . Supponiamo che  $A$  sia nilpotente (cio è esista  $k \in \mathbf{N}$  tale che  $A^k = 0$ ) e diagonalizzabile. Dimostrare che allora  $A = 0$ .

**Esercizio.** Nello spazio affine  $A_{\mathbf{R}}^3$  siano date due rette  $r$  e  $s$  e un piano  $\pi$  tali che

$$r \cap s \cap \pi = \emptyset$$

$$r \cap s \neq \emptyset$$

$$r \cap \pi \neq \emptyset$$

$$s \cap \pi \neq \emptyset.$$

Scegliere un sistema di coordinate opportuno e determinare il gruppo

$$G = \{f : A_{\mathbf{R}}^3 \rightarrow A_{\mathbf{R}}^3 \mid f \text{ affinità' t.c. } f(r) = r \ f(s) = s \ f(\pi) = \pi\}$$

**Esercizio.** Dire per quali valori del parametro reale  $h$  la forma bilineare  $\mathbf{R}^3 \times \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}$  definita come  $b(x, y) = {}^t x A_h y$  dove

$$A_h = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1-h \\ 0 & 1 & 0 \\ h & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

è simmetrica e per quali valori è non degenera; se  $h = \frac{1}{2}$  calcolare la segnatura.

**Esercizio.** Sia  $A \in M(n \times n, \mathbf{R})$  tale che  $A = {}^t A$ . Dimostrare che se  $A^2 = 0$  allora  $A = 0$ .

**Esercizio.** i) Dimostrare che due matrici simmetriche reali  $n \times n$  sono congruenti se e solo se hanno la stessa segnatura.

ii) Quante sono le classi di equivalenza per la relazione di congruenza nell'insieme delle matrici simmetriche reali  $3 \times 3$ ?

**Esercizio.** i) Determinare  $\lambda$  e  $\mu \in \mathbf{R}$  tali che i due seguenti vettori possano essere le prime due colonne di una matrice ortogonale  $3 \times 3$ .

$$\begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{3}/2 \\ (\lambda - 1)^2 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ \mu \\ -1 \end{pmatrix}$$

Siano adesso  $\lambda$  e  $\mu$  come al punto i).

ii) Determinare un terzo vettore di  $\mathbf{R}^3$  tale che affiancato ai primi due dia una matrice ortogonale con determinante 1.

iii) Determinare un terzo vettore di  $\mathbf{R}^3$  tale che affiancato ai primi due dia una matrice ortogonale con determinante  $-1$ .

iv) Determinare un terzo vettore di  $\mathbf{R}^3$  tale che affiancato ai primi due dia una matrice ortogonale con un autovalore uguale a 1.

v) Determinare un terzo vettore di  $\mathbf{R}^3$  tale che affiancato ai primi due dia una matrice ortogonale con un autovalore uguale a  $-1$ .

**Esercizio.** Sia  $b : \mathbf{R}_1[x] \times \mathbf{R}_1[x] \rightarrow \mathbf{R}$  definita nel seguente modo:

$$b(p, q) = p(3)q(3)$$

Dimostrare che  $b$  è bilineare simmetrica, calcolare la segnatura e trovare, se esiste, un elemento non nullo di  $\mathbf{R}_1[x]$  isotropo per  $b$ .

Sia  $c \in \mathbf{R}$ . Sia  $b_c : \mathbf{R}_1[x] \times \mathbf{R}_1[x] \rightarrow \mathbf{R}$  definita nel seguente modo:

$$b_c(p, q) = p(c)q(c)$$

Dimostrare che  $b_c$  è bilineare simmetrica, calcolare la segnatura e trovare, se esiste, un elemento non nullo di  $\mathbf{R}_1[x]$  isotropo per  $b_c$ .