

# Simulazione II parziale di Matematica Discreta

6 giugno 2023

## Esercizio 1

Sia  $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  un'applicazione associata alla matrice

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

rispetto alla base  $B = \{(1, 0, 0, -1), (1, 0, 0, 0), (0, 1, 1, 0), (0, 0, 1, 0)\}$  sia nel dominio che nel codominio.

- Determinare la matrice associata rispetto alle basi canoniche.

## Esercizio 2

Sia data la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ -3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

- Determinare autospazi di  $A$ .
- Dire se  $A$  è diagonalizzabile.
- Scrivere l'eventuale matrice che rende  $A$  diagonale.

## Esercizio 3

Sia data la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 10 & 0 & -6 \\ 0 & 4 & 0 \\ -6 & 0 & 10 \end{pmatrix}.$$

- Determinare la forma quadratica associata alla matrice.
- Fornire il segno della forma quadratica.
- Determinare una base ortonormale rispetto a cui la forma quadratica è diagonalizzabile.

## Esercizio 4

Sia dato il sottospazio di  $\mathbb{R}^3$  generato dai vettori  $v_1 = (2, 6, 0)$  e  $v_2 = (4, 2, 0)$ .

- Costruire una base ortonormale del sottospazio.
- Completare la base ottenuta in modo da generare una base ortogonale di  $\mathbb{R}^3$ .

## Esercizio 5

Sia  $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  l'endomorfismo definito da  $f(x, y, z) = (x + 3y + 4z, 2x + y + 3z, -x + 2y + z)$ .

- Trovare la matrice  $A$  che rappresenta  $f$  rispetto alla base canonica di  $\mathbb{R}^3$ .
- Calcolare la dimensione dell'immagine di  $f$ .
- Trovare una base per il nucleo di  $f$ .
- Per quali valori di  $h$  il vettore  $(2, 3, h) \in \text{Imm}(f)$
- Dire se l'applicazione  $f$  è iniettiva, suriettiva, biiettiva.

# CORREZIONE SIMULAZIONE DEL 06/06/23

5) Sia  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'endomorfismo definito da  
 $f(x, y, z) = (x + 3y + 4z, 2x + y + 3z, -x + 2y + z)$

a) Trovare la matrice  $A$  che rappresenta  $f$  rispetto alla base canonica di  $\mathbb{R}^3$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 4 \\ 2 & 1 & 3 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

b) Calcolare la dimensione dell'Imm(f).

**Ricordo**  $\dim(\text{Imm}(f)) = \text{rg}(A)$

Osservo che  $\begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$ , ma  $3^{\text{a}} \text{ col} = 1^{\text{a}} \text{ col} + 2^{\text{a}} \text{ col} \Rightarrow \text{rg}(A) = 2$

c) Trovare una base per  $\text{Ker}(f)$

$$\begin{aligned} \text{Ker}(f) &= \{ \vec{v} \in \mathbb{R}^3 : f(\vec{v}) = \vec{0}_{\mathbb{R}^3} \} = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \begin{matrix} x + 3y + 4z = 0, \\ 2x + y + 3z = 0, \\ \text{ricavo } x \leftrightarrow -x + 2y + z = 0 \end{matrix} \} \\ &= \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x = z + 2y, 5z + 5y = 0, 5z + 5y = 0 \} = \\ &= \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x = z + 2y, y = -z \} = \\ &= \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x = -z, y = -z \} = [ (1, 1, -1) ] \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \mathcal{B} = \{ (1, 1, -1) \}$$

d) Per quali valori di  $h \in \mathbb{R}$  il vettore  $(2, 3, h) \in \text{Imm}(f)$ ?

$$\begin{vmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \\ -1 & 2 & h \end{vmatrix} = 1 \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 2 & h \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 2 & h \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 3 \end{vmatrix} =$$

$$= h - 6 - 6h + 8 - 9 + 2 = -5h - 5 = -5(h+1)$$

$$\Rightarrow h+1 = 0 \Leftrightarrow h = -1$$

• Se  $h = -1 \Rightarrow \text{rg} \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix} = 2$  infatti  $1^{\text{a}} \text{ rig} - 2^{\text{a}} \text{ rig} = 3^{\text{a}} \text{ rig}$

$$\Rightarrow (2, 3, h) \in \text{Imm}(f) \Leftrightarrow h = -1$$

e) Dire se l'applicazione  $f$  è iniettiva, suriettiva e biiettiva.

**Ricordo**  $f$  è iniettiva  $\Leftrightarrow \text{Ker}(f) = \{ \vec{0} \}$  ( $\rightarrow$  teo 3 slide)

$\text{Imm}(f) = W \Rightarrow f$  è suriettiva con  $f: V \rightarrow W$ ,  $V, W$  sottosp. vett.

•  $\dim(\text{Imm}(f)) = 2 \Rightarrow \text{Imm}(f) \neq \mathbb{R}^3 \Rightarrow f$  non è suriettiva

• Dal punto precedente  $\text{Ker}(f) \neq \{ \vec{0} \} \Rightarrow f$  non è iniettiva  
 $\Rightarrow f$  non è biiettiva.

## ① II TECNICA

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} B & \mathbb{R}^4 \\ \updownarrow & \\ C & \mathbb{R}^4 \end{matrix} \xrightarrow{A} \begin{matrix} \mathbb{R}^4 & B \\ \updownarrow & \\ \mathbb{R}^4 & C \end{matrix}$$

$$M_C^C(f) = M_C^B(f) M_B^B(f) M_B^C(f)$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}_C = a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + d \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x = a+b \\ y = c \\ z = c+d \\ t = -a \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a = -t \\ b = x-a \\ c = y \\ d = z-c \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a = -t \\ b = x+t \\ c = y \\ d = z-y \end{cases} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}_C = \begin{pmatrix} -t \\ x+t \\ y \\ z-y \end{pmatrix}_B$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_C = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_B \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}_B \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_B \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_C = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_B$$

$$\Rightarrow M_B^C(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad M_C^B(f) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow M_C^C(f) = M_C^B A M_B^C(f) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

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

## I TECNICA

Come prima, esprimere i vettori della base canonica in termini di B

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}_C = \begin{pmatrix} -t \\ x+t \\ y \\ z-y \end{pmatrix}_B$$

$$f \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_B$$

$$f \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}_R$$

$$\mathcal{L} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_B$$

$$\mathcal{L} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_B$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_B = -1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_C$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}_B = -1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - 1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}_C$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_B = 1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}_C$$

$$\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_B = -1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} - 1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_C \Rightarrow M_C(A) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

2  $A = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ -3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$

$$|\lambda I - A| = \begin{vmatrix} \lambda - 2 & 2 & 0 \\ 3 & \lambda - 3 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda + 1 \end{vmatrix} = (\lambda + 1) [(\lambda - 2)(\lambda - 3) - 6] = (\lambda + 1)(\lambda^2 - 3\lambda - 2\lambda + 6 - 6) =$$

$$= (\lambda + 1)\lambda(\lambda - 5)$$

3 autov. distinti  
 $\Rightarrow A$  è diagonalizzabile.  
 $\lambda_1 = -1, \lambda_2 = 0, \lambda_3 = 5$

$$V_{\lambda_1}: \begin{pmatrix} -3 & 2 & 0 \\ 3 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} -3x + 2y = 0 \\ 3x - 4y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 3x = 2y \\ 2y = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Rightarrow V_{\lambda_1} = [(0, 0, 1)]$$

$$V_{\lambda_2}: \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 3 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} -2x + 2y = 0 \\ 3x - 3y = 0 \\ 6z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ z = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow V_{\lambda_2} = [(1, 1, 0)]$$

$$V_{\lambda_3}: \begin{pmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 3 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 3x + 2y = 0 \\ z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -\frac{2}{3}y \\ z = 0 \end{cases}$$

$$N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -\frac{2}{3} \\ 0 & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} -1 & & \\ & 0 & \\ & & 5 \end{pmatrix}$$

③  $q(x, y, z) = 10x^2 + 4y^2 + 10z^2 - 12xz$

$$|\lambda I - A| = \begin{vmatrix} \lambda - 10 & 0 & 6 \\ 0 & \lambda - 4 & 0 \\ 6 & 0 & \lambda - 10 \end{vmatrix} = (\lambda - 4) [(\lambda - 10)^2 - 36] = (\lambda - 4)(\lambda^2 - 20\lambda + 64)$$

$$= (\lambda - 4)^2 (\lambda - 16) \Rightarrow \lambda_1 = 4, \lambda_2 = 16 \Rightarrow \text{Def. pos.}$$

$$V_{\lambda_1}: \begin{pmatrix} -6 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & 0 \\ 6 & 0 & -6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} -6x + 6z = 0 \\ 6x - 6z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow x = z$$

$$\Rightarrow V_{\lambda_1} = [(1, 0, 1), (0, 1, 0)]$$

$$V_{\lambda_2}: \begin{pmatrix} 6 & 0 & 6 \\ 0 & 2 & 0 \\ 6 & 0 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 6x + 6z = 0 \\ 2y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -z \\ y = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow V_{\lambda_2} = [(-1, 0, 1)]$$

$$\langle (1, 0, 1), (0, 1, 0) \rangle = 0 \Rightarrow \text{i due vettori sono ortogonali}$$

$$\Rightarrow v_1'' = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) \quad v_2'' = (0, 1, 0) \quad v_3'' = \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$$

$$\Rightarrow B = \{v_1'', v_2'', v_3''\}$$

④  $\langle v_1, v_2 \rangle \neq 0 \Rightarrow \text{GRAMM-SCHMIDT}$   $v_1 = (2, 6, 0) \quad v_2 = (4, 2, 0)$

$$v_1' = v_1$$

$$v_2' = v_2 - \frac{\langle v_2, v_1' \rangle}{\langle v_1', v_1' \rangle} v_1' = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{8 + 12}{4 + 36} \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$v_1'' = \frac{v_1'}{\|v_1'\|} = \frac{(2, 6, 0)}{\sqrt{40}} = \left(\frac{1}{\sqrt{10}}, \frac{3}{\sqrt{10}}, 0\right)$$

$$v_2'' = \frac{v_2'}{\|v_2'\|} = \frac{(3, -1, 0)}{\sqrt{10}} = \left(\frac{3}{\sqrt{10}}, -\frac{1}{\sqrt{10}}, 0\right) \Rightarrow B = \{v_1'', v_2''\}$$

$$\begin{cases} \langle v_1'', v \rangle = 0 \\ \langle v_2'', v \rangle = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{x}{\sqrt{10}} + \frac{3y}{\sqrt{10}} = 0 \\ \frac{3x}{\sqrt{10}} - \frac{y}{\sqrt{10}} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Rightarrow v = (0, 0, 1) \Rightarrow B' = \{v_1'', v_2'', v\}$$