

**Università degli Studi di Roma Tre**  
**Corso di Laurea in Matematica – a.a. 2008/2009**  
**GE1 – Geometria 1, Algebra Lineare**  
**Appello B – 16 Luglio 2009**

**Esercizio 1.** Sia  $h \in \mathbb{R}$ .

(i) Si risolva il sistema lineare

$$\begin{cases} X_1 + X_2 + 2X_3 = 1 \\ -X_1 + hX_2 - 2X_3 = -1 \\ hX_1 + X_2 + X_3 = -1 \\ X_2 - 2X_3 = 3 \end{cases}$$

al variare di  $h \in \mathbb{R}$ .

(ii) Siano  $X, Y$  degli  $\mathbb{R}$ –spazi vettoriali di dimensione 3,4, rispettivamente e siano  $\mathcal{X} := \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3\}$ ,  $\mathcal{Y} := \{\mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2, \mathbf{y}_3, \mathbf{y}_4\}$  loro basi. Detta  $f : X \rightarrow Y$  l'unica applicazione lineare tale che  $M_{\mathcal{Y}\mathcal{X}}(f)$  è la matrice dei coefficienti del sistema in (i), si trovi una base di  $\text{Ker}(f)$ ,  $\text{Im}(f)$ , al variare di  $h \in \mathbb{R}$ .

(iii) Si usi (i) per determinare i valori di  $h$  per cui  $f^{-1}(\mathbf{y}_1 - \mathbf{y}_2 - \mathbf{y}_3 + 3\mathbf{y}_4) \neq \emptyset$ .

**Esercizio 2.** Nello spazio vettoriale  $\mathbb{R}^3$  si considerino i vettori

$$\mathbf{x}_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{x}_2 := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \mathbf{x}_3 := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

(i) Facendo uso della definizione, si dimostri che l'insieme  $\{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3\}$  è linearmente indipendente.

(ii) Dopo aver spiegato perché, per ogni  $h \in \mathbb{R}$ , esiste un unico endomorfismo  $\varphi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  tale che

$$\varphi(\mathbf{x}_1) = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \varphi(\mathbf{x}_2) = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ -2 \end{pmatrix} \quad \varphi(\mathbf{x}_3) = \begin{pmatrix} 0 \\ h \\ 0 \end{pmatrix},$$

si trovi il valore di  $h$  per cui  $\varphi$  non è un automorfismo e, per tale valore, si determini una base ed equazioni cartesiane di  $\text{Ker}(\varphi)$ ,  $\text{Im}(\varphi)$ .

(iii) Per  $h = -2$ , si stabilisca se  $\varphi$  è diagonalizzabile.

**Esercizio 3.** Sia  $\mathbb{A}$  uno spazio affine reale di dimensione 3 in cui sia fissato un riferimento affine.

(i) Nella famiglia di piani di  $\mathbb{A}$  di equazione

$$hX + (h + 1)Y + Z - h = 0 \quad h \in \mathbb{R},$$

si trovi l'unico piano  $\mathcal{P}$  passante per  $P(1, 1, 2)$ .

(ii) Si determinino equazioni parametriche e cartesiane della retta contenuta in  $\mathcal{P}$ , passante per  $P$  e incidente la retta di equazioni cartesiane

$$\begin{cases} X - Y = 0 \\ X + Y + Z = 1 \end{cases}$$

## SOLUZIONI

1. (i) La matrice dei coefficienti ha rango 3 per ogni valore reale di  $h$ , come si vede calcolando il minore delle ultime 3 righe, il cui determinante è  $2h^2 - 2h + 3$ . La matrice orlata ha determinante uguale a  $-8h^2 - 7h + 1$ , che si annulla per  $h = -1, 1/8$ . Quindi il sistema è incompatibile se  $h \neq -1, 1/8$ . Se  $h = -1$  la soluzione è  $(4/7, 9/7, -6/7)$ . Se  $h = 1/8$  la soluzione è  $(4, 0, -3/2)$ .

(ii) Poiché, come già osservato nella prima parte, la matrice dell'applicazione  $f$  ha rango 3 per ogni  $h$ , segue che  $N(f) = (0)$  per ogni  $h$  reale. Una base dell'immagine è costituita dai vettori di  $Y$  le cui coordinate rispetto alla base assegnata sono le tre colonne della matrice di  $f$ .

(iii) Sono esattamente i valori per i quali il sistema in (i) è compatibile, cioè  $h = -1, 1/8$ .

2. (i) Bisogna verificare, con il metodo di Gauss-Jordan e senza calcolare il rango della matrice costituita dai tre vettori, che il sistema  $a\mathbf{x}_1 + b\mathbf{x}_2 + c\mathbf{x}_3 = \mathbf{0}$  non possiede autosoluzioni.

(ii) Poiché  $\{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3\}$  costituiscono una base, il teorema n. 11.3, pg. 137 del libro di testo garantisce che  $\varphi$  esiste ed è unico. Il valore di  $h$  cercato è quello tale che

$$\begin{vmatrix} -2 & -2 & 0 \\ 0 & 3 & h \\ 1 & -2 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

cioè  $h = 0$ . Per tale valore una base di  $\text{Im}(\varphi)$  è  $\{(-2, 0, 1), (-2, 3, -2)\}$ . Eq. cartesiana:  $X + 2Y + 2Z = 0$ . Una base di  $N(\varphi)$  è  $\{\mathbf{x}_3\}$ . Eq. cartesiane:  $X = Z = 0$ .

(iii) La matrice di  $\varphi$  rispetto alla base canonica è:

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

Il suo polinomio caratteristico è  $-(\lambda + 2)^2(\lambda + 3)$ . La matrice

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

per  $\lambda = -2$  ha rango 2. Pertanto  $\varphi$  non è diagonalizzabile.

3. (i)  $-3X - 2Y + Z + 3 = 0$ .

(ii) Cartesiane:  $X - Y = 0 = -3X - 2Y + Z + 3 = 0$ .

Parametriche:  $X = 3/5 + t/5, Y = 3/5 + t/5, Z = t$ .