

Università del Salento
FACOLTÀ DI INGEGNERIA
CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA DELL'INFORMAZIONE
PROVA SCRITTA DI GEOMETRIA E ALGEBRA
3 febbraio 2014
Soluzioni

Parte 1: Domande a risposta multipla.

1. In quanti modi si può scrivere il vettore nullo come combinazione lineare di tre vettori linearmente indipendenti
- un solo modo
 - due modi
 - nessun modo
 - infiniti modi
 - dipende dai vettori

Soluzione. Se tre vettori sono linearmente indipendenti il vettore nullo si ottiene solo con la combinazione lineare banale.

2. Se una matrice 3×3 ha determinante 4 allora il suo rango è
- 3
 - 4
 - 2
 - 1
 - 0

Soluzione. Se il determinante dell'intera matrice è non nullo allora il rango è massimo, cioè 3.

3. In quanti piani sono contenute due rette parallele distinte di \mathbb{R}^3 ?
- uno
 - nessuno
 - due
 - infiniti
 - dipende dalle rette

Soluzione. Due rette parallele distinte sono contenute in un solo piano.

4. Se U e V sono due sottospazi vettoriali di dimensione 5 di \mathbb{R}^6 allora l'intersezione $U \cap V$
- ha dimensione almeno 4
 - ha dimensione non più di 3
 - ha dimensione 2
 - ha dimensione al più 1
 - è banale

Soluzione. Dalla formula di Grassmann si ha che la dimensione dell'intersezione è maggiore o uguale a 4 visto che $U + V$ è un sottospazio di \mathbb{R}^6 e quindi ha dimensione al più 6.

5. Sia β è una forma bilineare simmetrica semidefinita negativa su \mathbb{R}^4 . Quali tra i seguenti possono essere gli indici di β ?
- $i_+ = 0, i_0 = 2, i_- = 2$
 - $i_+ = 3, i_0 = 1, i_- = 0$
 - $i_+ = 1, i_0 = 1, i_- = 1$

- $i_+ = 1, i_0 = 1, i_- = 2$
- $i_+ = 0, i_0 = 2, i_- = 3$

Soluzione. Essendo β semidefinita negativa $i_+ = 0$. Inoltre la somma degli indici deve dare la dimensione dello spazio, cioè 4.

6. Se $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ è un'applicazione lineare non suriettiva allora
- il nucleo ha dimensione più di 1
 - il nucleo ha dimensione 1
 - il nucleo ha dimensione 2
 - il nucleo ha dimensione 0
 - l'applicazione è iniettiva

Soluzione. Dalla relazione fondamentale, $\dim \text{Im } f + \dim \text{Ker } f = 4$. Ma $\dim \text{Im } f < 3$ essendo f non suriettiva, quindi $\dim \text{Ker } f > 4 - 3 = 1$.

7. Siano A e B due matrici simili con $\det A = 0$ allora
- B non è invertibile
 - $A = B$
 - B ha rango massimo
 - B è invertibile
 - $AB = \text{Id}$

Soluzione. B ha lo stesso determinante di A , cioè 0. Quindi non è invertibile.

8. Per quali valori di $a \in \mathbb{R}$, le due matrici $\begin{pmatrix} a & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ e $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ possono essere congruenti?
- $a > 0$
 - $a > -1$
 - $a < 0$
 - $a = \pm 1$
 - nessun valore di a

Soluzione. La prima matrice ha determinante a , mentre la seconda ha determinante 1. Quindi necessariamente $a > 0$ visto che matrici congruenti hanno determinante dello stesso segno.

Parte 2: Esercizio 1

1. Determinare per quali valori del parametro reale a il seguente endomorfismo di \mathbb{R}^3 è semplice

$$f : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} (1+a)x + ay \\ -ax + (1-a)y \\ -2x - 2y - z \end{pmatrix}$$

Determinare inoltre una base degli autospazi di f per $a = 0$.

Soluzione. La matrice associata ad f nella base canonica di \mathbb{R}^3 è

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

e il suo polinomio caratteristico è quindi $-(1+t)(1-t)^2$. Ne segue che gli autovalori di f sono 1 con molteplicità algebrica 2 e -1 con molteplicità algebrica 1. Allora che f è semplice se e solo se la molteplicità geometrica di 1 è 2.

Per calcolare questa molteplicità geometrica determiniamo il rango della matrice $A - \text{Id}$. Portando a scala tale matrice abbiamo che il rango è 2 per $a \neq 0$ e 1 per $a = 0$. Quindi l'endomorfismo è semplice se e solo se $a = 0$.

Per trovare le basi degli autospazi per $a = 0$ dobbiamo risolvere i sistemi $(A|_{a=0} - \text{Id})X = 0$ e $(A|_{a=0} + \text{Id})X = 0$. Otteniamo che possiamo prendere come basi: $(-1, 0, 1)$ e $(0, -1, 1)$ per l'autospazio di 1 e $(0, 1, 0)$ per l'autospazio di -1 .

2. Determinare per quali valori del parametro reale a il seguente l'endomorfismo di \mathbb{R}^3 è semplice

$$f : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} (1+a)x - ay - 2z \\ ax + (1-a)y - 2z \\ -z \end{pmatrix}$$

Determinare inoltre una base degli autospazi di f per $a = 0$.

Soluzione. Analoga alla precedente.

Parte 3: Esercizio 2

1. Data la seguente forma bilineare simmetrica su \mathbb{R}^3

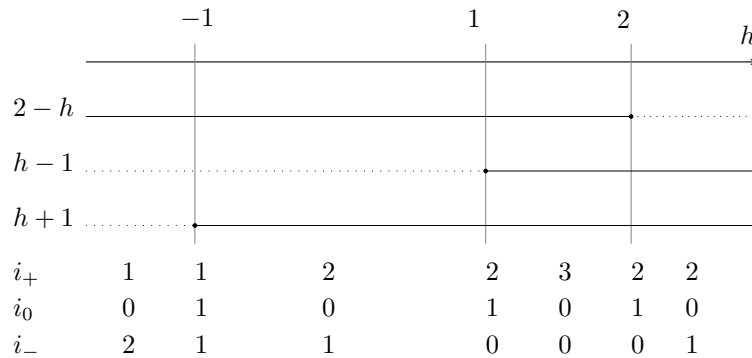
$$\alpha\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix}\right) = hx_1x_2 + x_1z_2 + z_1x_2 + (2-h)y_1y_2 + hz_1z_2$$

determinare per quali valori di h la forma è definita positiva, semidefinita positiva o indefinita.

Soluzione. La matrice associata ad α rispetto alla base canonica è

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

i cui autovalori sono $h-1$, $h+1$ e $2-h$. La segnatura di α è quindi data dei segni di $h-1$, $h+1$ e $2-h$. Il seguente schema ci permette di concludere che: α è indefinita per $h < 1$ e $h > 2$, semidefinita positiva per $1 \leq h \leq 2$ e definita positiva per $1 < h < 2$.



2. Data la seguente forma bilineare simmetrica su \mathbb{R}^3

$$\alpha\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix}\right) = -hx_1x_2 + x_1z_2 + z_1x_2 + (2+h)y_1y_2 - hz_1z_2$$

determinare per quali valori di h la forma è definita positiva, semidefinita positiva o indefinita.

Soluzione. Analoga alla precedente.