

Cognome _____ Nome _____ Matricola _____

ALGEBRA LINEARE E GEOMETRIA

2° Compitino — 20 giugno 2023

Esercizio 1. Consideriamo la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & t \\ -3 & -5 & 6 \\ -2 & -2 & 5 \end{pmatrix}$$

- (a) Determinare il valore di t per cui A **non** è invertibile.
- (b) Ora si ponga $t = 2$ per tutto il resto dell'esercizio. Determinare il valore di a per il quale il vettore $v = (2, 0, a)$ è un autovettore di A . Chi è l'autovalore corrispondente?
- (c) Determinare tutti gli autovalori di A e stabilire se A è simile a una matrice diagonale.
- (d) Si dica se A è simile alla matrice A^2 (la risposta deve essere giustificata).

Soluzione. (a) Si ha:

$$\det A = -2 \begin{vmatrix} -3 & 6 \\ -2 & 5 \end{vmatrix} + t \begin{vmatrix} -3 & -5 \\ -2 & -2 \end{vmatrix} = 6 - 4t = 0 \quad \text{per } t = \frac{3}{2}$$

Si conclude che se $t = 3/2$ la matrice A non è invertibile, mentre per $t \neq 3/2$ A è invertibile.

(b) Ponendo $t = 2$ si ottiene la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 2 \\ -3 & -5 & 6 \\ -2 & -2 & 5 \end{pmatrix}$$

Il vettore v è autovettore di A se $Av = \lambda v$. Si ha:

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & 2 \\ -3 & -5 & 6 \\ -2 & -2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2\lambda \\ 0 \\ a\lambda \end{pmatrix}$$

da cui si ricava $a = 1$ e $\lambda = 1$.

(c) Calcoliamo il polinomio caratteristico di A :

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} -\lambda & 2 & 2 \\ -3 & -5 - \lambda & 6 \\ -2 & -2 & 5 - \lambda \end{pmatrix} &= \det \begin{pmatrix} -\lambda - 2 & 2 & 2 \\ \lambda + 2 & -5 - \lambda & 6 \\ 0 & -2 & 5 - \lambda \end{pmatrix} \\ &= \det \begin{pmatrix} -\lambda - 2 & 2 & 2 \\ 0 & -3 - \lambda & 8 \\ 0 & -2 & 5 - \lambda \end{pmatrix} \\ &= (-\lambda - 2)(\lambda^2 - 2\lambda + 1) = (-\lambda - 2)(\lambda - 1)^2 \end{aligned}$$

Da ciò si ricava che gli autovalori sono $\lambda = -2$ (con molteplicità 1) e $\lambda = 1$ (con molteplicità 2). La matrice A è diagonalizzabile se l'autospazio relativo all'autovalore 1 ha dimensione 2. Calcoliamo dunque tale autospazio.

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 & 2 \\ -3 & -6 & 6 \\ -2 & -2 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Risolviendo questo sistema si trova

$$\begin{cases} x = 2z \\ y = 0 \end{cases}$$

pertanto questo autospazio ha dimensione 1 ed è generato dal vettore $(2, 0, 1)$ (che è l'autovettore trovato in precedenza). Quindi A non è simile a una matrice diagonale.

(d) Gli autovalori della matrice A^2 sono i quadrati degli autovalori di A , oppure si può osservare che $\det(A^2) = (\det A)^2$. Pertanto le matrici A e A^2 non hanno gli stessi autovalori (e non hanno lo stesso determinante), quindi non possono essere simili.

Esercizio 2. Nello spazio vettoriale euclideo \mathbb{R}^4 , dotato del prodotto scalare usuale, sia U il sottospazio generato dai vettori $u_1 = (1, 2, 0, -1)$, $u_2 = (0, -4, 3, 4)$.

- Trovare una base ortogonale di U .
- Trovare una base di U^\perp .
- Trovare la proiezione ortogonale di $v = (0, 5, 3, 4)$ su U .
- Sia $w = (2, -1, 0, 2)$. Si dica se esiste un sottospazio $L \subset \mathbb{R}^4$ tale che la proiezione ortogonale di w su L sia il vettore $\ell = (1, 1, 2, 0)$.

Soluzione. (a) Per trovare una base ortogonale di U utilizziamo il procedimento di Gram-Schmidt. Poniamo $u'_1 = u_1$ e $u'_2 = u_2 + \alpha u_1$. Richiedendo che $u'_1 \cdot u'_2 = 0$ si trova $\alpha = 2$ e quindi $u'_2 = u_2 + 2u_1 = (2, 0, 3, 2)$. Una base ortogonale di U è formata dai vettori u'_1 e u'_2 .

(b) Un generico vettore $(x_1, x_2, x_3, x_4) \in U^\perp$ deve essere ortogonale ai vettori u'_1 e u'_2 della base di U . Le equazioni cartesiane di U^\perp sono quindi

$$U^\perp : \begin{cases} x_1 + 2x_2 - x_4 = 0 \\ 2x_1 + 3x_3 + 2x_4 = 0. \end{cases}$$

Da queste equazioni si ricava

$$\begin{cases} x_3 = -4x_1/3 - 4x_2/3 \\ x_4 = x_1 + 2x_2 \end{cases}$$

e quindi una base di U^\perp è formata dai vettori $(1, 0, -4/3, 1)$ e $(0, 1, -4/3, 2)$.

(c) Poniamo $v = v' + v''$, con $v' \in U$ e $v'' \in U^\perp$. Si ha $v' = \alpha_1 u'_1 + \alpha_2 u'_2 = (\alpha_1 + 2\alpha_2, 2\alpha_1, 3\alpha_2, -\alpha_1 + 2\alpha_2)$ e $v'' = v - v' = (-\alpha_1 - 2\alpha_2, 5 - 2\alpha_1, 3 - 3\alpha_2, 4 + \alpha_1 - 2\alpha_2)$. Il vettore $v'' \in U^\perp$ deve essere ortogonale ai vettori u'_1 e u'_2 . Si ottiene così il sistema

$$\begin{cases} -6\alpha_1 + 6 = 0 \\ -17\alpha_2 + 17 = 0 \end{cases}$$

da cui si ricava $\alpha_1 = 1$ e $\alpha_2 = 1$. Quindi la proiezione ortogonale di v su U è il vettore $v' = (3, 2, 3, 1)$.

(d) Se esiste un tale sottospazio L poniamo $v = \ell + \tilde{\ell}$, con $\ell \in L$ e $\tilde{\ell} \in L^\perp$. Si ha $\tilde{\ell} = v - \ell = (1, -2, -2, 2)$ e questo vettore dovrebbe essere ortogonale al vettore $\ell = (1, 1, 2, 0) \in L$. Però si ha $\ell \cdot \tilde{\ell} = -5 \neq 0$, quindi ℓ e $\tilde{\ell}$ non sono ortogonali. Questo significa che non esiste alcun sottospazio L tale che la proiezione ortogonale di w su L sia il vettore ℓ assegnato.

Esercizio 3. Nello spazio affine $\mathbb{A}_{\mathbb{R}}^3$ consideriamo le due rette

$$r : \begin{cases} x + y - 1 = 0 \\ 2x - z - 1 = 0 \end{cases} \quad s : \begin{cases} x - 2y - 1 = 0 \\ y - z + 2 = 0 \end{cases}$$

- (a) Determinare se r e s sono incidenti, parallele o sghembe.
- (b) Scrivere l'equazione cartesiana del piano contenente la retta s e parallelo a r .
- (c) Dato il punto $R = (0, 1, -1) \in r$ trovare un punto $S \in s$ tale che la retta passante per R e S sia parallela al piano di equazione $3x - z = 0$.
- (d) Consideriamo la famiglia di piani $\pi_t : z = t$, per ogni $t \in \mathbb{R}$. Sia $R_t = r \cap \pi_t$ e $S_t = s \cap \pi_t$. Sia M_t il punto medio del segmento di estremi R_t e S_t . Verificare che i punti M_t si trovano tutti su una stessa retta e scrivere le equazioni parametriche di tale retta.

Soluzione. (a) Mettendo a sistema le equazioni di r con quelle di s si scopre che tale sistema non ha soluzioni, quindi le due rette non sono incidenti.

Due punti di r sono $R_1 = (0, 1, -1)$ e $R_2 = (1, 0, 1)$, quindi un vettore direttore della retta r è $v_r = R_2 - R_1 = (1, -1, 2)$. Due punti di s sono $S_1 = (1, 0, 2)$ e $S_2 = (3, 1, 3)$, quindi un vettore direttore della retta s è $v_s = S_2 - S_1 = (2, 1, 1)$. Da ciò si deduce che r e s non sono parallele, quindi sono due rette sghembe.

(b) Il vettore n perpendicolare al piano contenente la retta s e parallelo a r deve essere perpendicolare ai vettori v_r e v_s , quindi possiamo prendere $n = v_r \times v_s = (-3, 3, 3)$. Questo vettore è parallelo al vettore $(1, -1, -1)$ quindi possiamo anche prendere $n = (1, -1, -1)$. Da ciò segue che l'equazione del piano deve essere del tipo $x - y - z + d = 0$. Poiché questo piano deve contenere la retta s basta imporre la condizione di passaggio per il punto S_1 . In questo modo si trova $d = 1$ e quindi l'equazione del piano cercato è $x - y - z + 1 = 0$.

(c) Consideriamo un generico piano parallelo al piano $3x - z = 0$ che, pertanto, deve avere un'equazione del tipo $3x - z = k$, per qualche $k \in \mathbb{R}$. Imponendo la condizione di passaggio per il punto $R = (0, 1, -1)$ si trova $k = 1$. Ora cerchiamo il punto di intersezione di questo piano con la retta s :

$$\begin{cases} 3x - z = 1 \\ x - 2y - 1 = 0 \\ y - z + 2 = 0 \end{cases}$$

Risolvendo questo sistema si trova il punto $S = (1, 0, 2)$, questo è il punto S cercato.

(d) Il punto R_t si trova risolvendo il sistema

$$\begin{cases} x + y - 1 = 0 \\ 2x - z - 1 = 0 \\ z = t \end{cases}$$

Si trova

$$R_t = \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}t, \frac{1}{2} - \frac{1}{2}t, t \right)$$

Il punto S_t si trova risolvendo il sistema

$$\begin{cases} x - 2y - 1 = 0 \\ y - z + 2 = 0 \\ z = t \end{cases}$$

Si trova

$$S_t = (2t - 3, t - 2, t)$$

Il punto M_t è dato da

$$M_t = \frac{R_t + S_t}{2} = \left(-\frac{5}{4} + \frac{5}{4}t, -\frac{3}{4} + \frac{1}{4}t, t \right)$$

Ora si riconosce che le equazioni

$$\begin{cases} x = -\frac{5}{4} + \frac{5}{4}t \\ y = -\frac{3}{4} + \frac{1}{4}t \\ z = t \end{cases}$$

sono le equazioni parametriche di una retta. Questa è la retta descritta dai punti M_t al variare di $t \in \mathbb{R}$.