

Esame di Geometria 1 – parte I (laurea in Matematica)

prova scritta del 30 gennaio 2013

ESERCIZIO 1. [6 punti] Si consideri il polinomio $P(X) = X^2 + (1 - i)X - (2 + 2i) \in \mathbb{C}[X]$.

- (a) Si determinino le radici di $P(X)$ e si disegni nel piano di Gauss la retta (reale), r , che le contiene.
(b) Si scriva l'equazione di r nelle coordinate z e \bar{z} . Si determinino centro e raggio della circonferenza che si ottiene riflettendo r lungo la circonferenza unitaria. Si disegni l'immagine tramite questa riflessione del semipiano soprastante ad r .

Svolgimento. Ricordiamo che la riflessione rispetto alla circonferenza unitaria è l'applicazione $\lambda(z) = \frac{1}{\bar{z}}$, definita per $z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$.

(a) Si ha

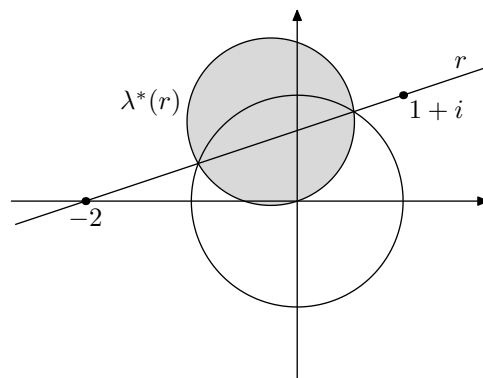
$$P(X) = X^2 + (1 - i)X - (2 + 2i) = (X - 1 - i)(X + 2).$$

Le due radici sono quindi -2 e $1 + i$ e la retta r è rappresentata nel disegno a fianco.

(b) L'equazione della retta è

$$r : (1 + 3i)z + (1 - 3i)\bar{z} + 4 = 0.$$

La circonferenza riflessa, $\lambda^*(r)$ ha quindi centro in $\frac{3i-1}{4}$ e raggio $\frac{\sqrt{10}}{4}$.



Il semipiano soprastante la retta r è $\{z \in \mathbb{C} \mid (1 + 3i)z + (1 - 3i)\bar{z} + 4 < 0\}$ (la disequazione ha senso perché il membro di sinistra è un numero reale, qualsiasi sia il numero complesso z). Nella riflessione lungo la circonferenza unitaria viene trasformato nell'insieme $\{z \in \mathbb{C} \mid z\bar{z} + \frac{1+3i}{4}z + \frac{1-3i}{4}\bar{z} < 0\}$ che è quindi costituito dai punti interni alla circonferenza. \square

ESERCIZIO 2. [12 punti] Si consideri lo spazio vettoriale (complesso) $V = M_2(\mathbb{C})$ delle matrici 2×2 ad elementi in \mathbb{C} e siano

$$S = \{A \in M_2(\mathbb{C}) \mid {}^t A = A\} \quad \text{e} \quad U = \left\langle \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -i & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2i & i \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \right\rangle.$$

- (a) Si verifichi che S è un sottospazio e si determinino le dimensioni e una base per i sottospazi S , U , $S \cap U$, $S + U$.
(b) Fissata una matrice $A \in V$ si consideri l'applicazione $f_A : V \rightarrow \mathbb{C}$, definita da $f_A(X) = \text{tr}({}^t A X)$, al variare di X in V . Si verifichi che $f_A \in V^*$. Determinare nucleo e immagine dell'applicazione $f : V \rightarrow V^*$, $A \mapsto f_A$.
(c) Si dica se esiste una forma lineare $\zeta \in V^*$ tale che $\zeta(X) = \zeta(Y)$ per ogni $X, Y \in S$ e $\zeta(T) = 2 + i$, quando $T = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -i & 1 \end{pmatrix}$. In caso affermativo, si dica se esiste una matrice A in V tale che $\zeta = f_A$ e si spieghi come trovarla.

Svolgimento. (a) Sia $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in V$. $A \in S$ se, e solo se, $b = c$ e quindi S è un sottospazio perché insieme delle soluzioni di un sistema lineare omogeneo nelle coordinate di V . Il sistema ha rango 1, quindi $\dim S = 3$ ed una base è costituita, ad esempio, dalle matrici

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

I due generatori di U sono linearmente indipendenti e quindi il sottospazio ha dimensione 2 e i generatori dati sono una base. Un generico elemento di U è della forma $\begin{pmatrix} 2i\beta & 2\alpha+i\beta \\ -i\alpha-\beta & \alpha \end{pmatrix}$, al variare di $(\alpha, \beta) \in \mathbb{C}^2$; questo elemento sta in S se, e solo se,

$$2\alpha + i\beta = -i\alpha - \beta, \quad \text{ovvero} \quad (2+i)\alpha + (1+i)\beta = 0.$$

Quindi $S \cap U$ ha dimensione 1 ed è generato da $\begin{pmatrix} 2-4i & 3 \\ 3 & 1+i \end{pmatrix}$ ($\alpha = 1+i, \beta = -2-i$).

Per le relazioni di Grassmann, $\dim(S+U) = 4 = \dim V$ e quindi $S+U = V$ ed una base di tale spazio è, ad esempio, la base canonica delle matrici 2×2 .

(b) La traccia di una matrice è la somma degli elementi posti sulla diagonale principale. Quindi, posto

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{pmatrix} \quad \text{si ha} \quad \text{tr}({}^tAX) = a_{11}x_{11} + a_{21}x_{21} + a_{12}x_{12} + a_{22}x_{22},$$

che è un polinomio lineare omogeneo nelle entrate della matrice X (forma lineare). Quindi $f_A \in V^*$ e l'applicazione $A \mapsto f_A$ è lineare, perché l'espressione precedente è lineare anche rispetto alle entrate di $A^{(\dagger)}$.

Dalla formula scritta sopra si deduce che, se $a_{ij} \neq 0$, allora $f_A(\varepsilon(ij)) = 1$ ($\varepsilon(ij)$ è l'elemento della base canonica di V che ha tutte le entrate nulle, eccetto quella di posto (i, j) che è uguale ad 1). Quindi l'unica matrice A per cui la forma f_A è identicamente nulla è $A = 0$. Ciò significa che $f : V \rightarrow V^*$ è iniettiva e quindi suriettiva (formula delle dimensioni).

(c) Da quanto appena visto possiamo concludere che, se esiste una forma lineare, ζ , soddisfacente alle condizioni poste, allora esiste una matrice A tale che $f_A = \zeta$, perché f è suriettiva.

$T \in U \setminus (U \cap S)$ e quindi $V = S \oplus \langle T \rangle$, quindi esiste un'unica forma lineare ζ soddisfacente alle condizioni poste. Dovendo annullarsi su S e valere $2+i$ sulla matrice T , si ha $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ (usare la formula esplicita di f_A per scrivere un sistema lineare nelle entrate della matrice A). \square

ESERCIZIO 3. [6 punti] Sia V uno spazio vettoriale reale e $\phi : V \rightarrow V$ un endomorfismo. Un sottospazio W di V si dice stabile rispetto a ϕ se $\phi(w) \in W$ per ogni $w \in W$. Sia W un sottospazio stabile rispetto a ϕ ; allora

- (a) È vero che $W + \ker \phi$ è stabile rispetto a ϕ ?
- (b) È vero che W^\perp è stabile rispetto a ϕ^* ?
- (c) È vero che $\phi_1 : v + W \mapsto \phi(v) + W$ è un endomorfismo di V/W ?
- (d) È vero che ϕ è completamente determinato se si conoscono $\phi_1 : V/W \rightarrow V/W$ e $\phi_0 = \phi|_W : W \rightarrow W$?

Svolgimento. (a) Se $x \in W$ e $y \in \ker \phi$, $\phi(x+y) = \phi(x) \in W \subseteq W + \ker \phi$, perché W è stabile. Quindi si tratta di un sottospazio stabile.

(b) Se $v^* \in W^\perp$, e $x \in W$, allora $\phi^*(w^*) \circ x = w^* \circ \phi(x) = 0$, perché $\phi(x) \in W$. Quindi W^\perp è stabile rispetto a ϕ^* .

(c) Sia ora $v \in V$ e sia $v+w$ un altro rappresentante della classe laterale $v+W$ in V/W . Allora $\phi(v+w) = \phi(v) + \phi(w) \in \phi(v) + W$, perché $\phi(w) \in W$. Dunque l'applicazione $\phi_1 : V/W \rightarrow V/W$ è ben definita ed è un endomorfismo, perché ϕ lo è.

(d) Infine, la conoscenza di ϕ_0 e ϕ_1 non determina completamente ϕ (farsi un esempio). \square

ESERCIZIO 4. [6 punti] Sia V uno spazio vettoriale di dimensione finita sul campo C e sia $\phi : V \rightarrow V$ un endomorfismo diagonalizzabile. Si mostri che l'endomorfismo trasposto $\phi^* : V^* \rightarrow V^*$ è diagonalizzabile e si scrivano le relazioni esistenti tra gli autovalori e le rispettive molteplicità per i due endomorfismi. Si dica quali relazioni vi sono tra i sottospazi di autovettori dei due endomorfismi.

Svolgimento. Sia $c \in C$ uno scalare e consideriamo il sottospazio $\ker(\phi^* - c)$. Si ha

$$\ker(\phi^* - c) = \ker(\phi - c)^* = \text{im}(\phi - c)^\perp,$$

(\dagger) Detto in altro modo, $f : V \rightarrow V^*$ è l'applicazione lineare associata all'applicazione bilineare $(A, X) \mapsto \text{tr}({}^tAX)$.

e quindi i sottospazi $\ker(\phi^* - c)$ e $\ker(\phi - c)$ hanno la stessa dimensione. Ciò significa che $\phi^* : V^* \rightarrow V^*$ ha gli stessi autovalori con le stesse molteplicità geometriche (nullità) di ϕ . Dunque ϕ^* è diagonalizzabile se (e solo se) ϕ lo è.

Siano a_1, \dots, a_r gli autovalori di ϕ , a due a due distinti. Allora si ha

$$V = \ker(\phi - a_1) \oplus \dots \oplus \ker(\phi - a_r).$$

Se un vettore $0 \neq v \in \ker(\phi - a_j)$, si ha $(\phi - a_1)(v) = (a_j - a_1)v$, che è diverso da 0 se $j \neq 1$ e quindi

$$\operatorname{im}(\phi - a_1) = \ker(\phi - a_2) \oplus \dots \oplus \ker(\phi - a_r),$$

da cui si deduce che

$$\ker(\phi^* - a_1) = \operatorname{im}(\phi - a_1)^\perp = \ker(\phi - a_2)^\perp \cap \dots \cap \ker(\phi - a_r)^\perp$$

e quindi i sottospazi $\ker(\phi^* - a_1)$ e $\ker(\phi - a_1)$ sono naturalmente in dualità (ovvero la restrizione del tondino $\circ : V^* \times V \rightarrow C$ ai due sottospazi è un'applicazione bilineare non degenere). Il ragionamento è analogo per gli altri autovalori. \square