

# LAUREA IN INGEGNERIA MECCANICA, AMBIENTE-TERRITORIO

Corso di Fondamenti di Algebra Lineare e Geometria

II<sup>a</sup> prova di accertamento – Padova GG-MM-AA

TEMA n.1

## PARTE 1. Quesiti preliminari

Stabilire se le seguenti affermazioni sono vere o false giustificando brevemente la risposta (risposta non giustificata = risposta non accettata):

- a) Una matrice di cambiamento di base ha sempre determinante 1.
- b) Se  $A$  e  $B$  sono due matrici quadrate in  $M_2(\mathbb{R})$  entrambe diagonalizzabili allora  $A$  è simile a  $B$ .
- c) La matrice

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

è diagonalizzabile in  $\mathbb{C}$ .

## PARTE 2. Esercizi

**Esercizio 1** Si considerino le applicazioni lineari  $f_k : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^4$  definite da:

$$f_k(x, y, z) = (kx + y + kz, -x + ky + z, x + z, (k-1)x + (k+1)y + (k+1)z)$$

al variare del parametro  $k \in \mathbb{R}$ .

- a) Determinare  $f_k^{-1}(\{(\alpha, \alpha, 0, 0)\})$  con  $k, \alpha \in \mathbb{R}$  (cioè risolvere il sistema lineare  $\Sigma_{k,\alpha}$ :

$$\Sigma_{k,\alpha} : \begin{cases} kx + y + kz = \alpha \\ -x + ky + z = \alpha \\ x + z = 0 \\ (k-1)x + (k+1)y + (k+1)z = 0 \end{cases}$$

sistema lineare nelle incognite  $x, y, z$  di parametri reali  $k, \alpha$ ).

- b) Determinare un vettore  $v \in \mathbb{R}^4$  tale che  $v \notin \text{Im } f_k$  per ogni  $k \in \mathbb{R}$ .
- c) Determinare, se esiste, una base  $B_k$  di  $\mathbb{R}^3$  (i cui vettori dipendono dal parametro reale  $k$ ) tale che la matrice associata a  $f_k$  rispetto alla base  $B_k$  nel dominio e base canonica  $\mathcal{E}_{\mathbb{R}^4}$  di  $\mathbb{R}^4$  nel codominio sia:

$$A_{(f_k, B_k, \mathcal{E}_{\mathbb{R}^4})} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

**Esercizio 2** Si considerino i seguenti sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^3$ :  $U = \langle (1, 2, 1) \rangle$ ,  $S = \langle (1, 2, 1), (0, 1, 0) \rangle$  e  $T = \langle (0, 0, 1) \rangle$ .

- a) Esiste  $f$  endomorfismo di  $\mathbb{R}^3$  tale che  $S$  sia autospazio relativo all'autovalore 1 e  $T$  sia autospazio relativo all'autovalore -1? Se si è unico? È diagonalizzabile?
- b) Determinare (fornendo la matrice associata rispetto ad una base scelta dallo studente) tutti gli endomorfismi  $f$  di  $\mathbb{R}^3$  tali che  $U$  sia autospazio di autovalore 1,  $T$  sia autospazio di autovalore -1 e  $f(S) = S$ .
- c) Fra tutti gli endomorfismi trovati al punto b) quali sono diagonalizzabili in  $\mathbb{R}$ ? Quali sono diagonalizzabili in  $\mathbb{C}$ ?

**Tutte le risposte vanno opportunamente giustificate**