

## CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA.

FOGLIO DI ESERCIZI 6- GEOMETRIA E ALGEBRA LINEARE 2012/13

**Esercizio 6.1.** [7.27] Si consideri il sottospazio  $V = \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$  di  $\mathbb{R}^5$  generato dai vettori

$$v_1 = (-1, 1, 2, 1, 0), \quad v_2 = (0, 2, 1, 1, 0), \quad v_3 = (1, 1, -1, 0, 0).$$

- Trovare una base di  $V$ .
- Determinare le coordinate del vettore  $v = (-2, 6, 6, 4, 0) \in V$  rispetto alla base trovata al punto a).

**Esercizio 6.2.** [7.33] Si considerino i vettori di  $\mathbb{R}^4$

$$v_1 = (1, 2, -1, 3), \quad v_2 = (-2, -4, 2, -6), \quad v_3 = (3, 6, k - 6, 3k)$$

- Si stabilisca per quali valori di  $k$  il vettore  $v_3$  appartiene al sottospazio  $W = \langle v_1, v_2 \rangle$  generato da  $v_1$  e  $v_2$ .
- Si trovi, al variare di  $k$ , una base di  $W$  e una base del sottospazio  $\langle v_1, v_2, v_3 \rangle$ .

**Esercizio 6.3.** [7.37] Sia  $V$  lo spazio vettoriale generato dai vettori  $v_1 = (1, -2, 4, 0)$ ,  $v_2 = (2, 3, -1, 1)$  e  $v_3 = (0, -1, 3, 0)$ :

$$V = \langle v_1, v_2, v_3 \rangle$$

- Determinare la dimensione dello spazio vettoriale  $V$ .
- Determinare se il vettore  $v_4 = (3, 1, 3, 1)$  appartiene a  $V$ . In caso positivo esprimere  $v_4$  come combinazione lineare di  $v_1$ ,  $v_2$  e  $v_3$ .
- Determinare la dimensione dello spazio vettoriale  $W = \langle v_1, v_2, v_3, v_4 \rangle$ .

**Esercizio 6.4.** [7.52] Si consideri il sottoinsieme  $S$  di  $\mathbb{R}^4$  costituito dai vettori  $v$  della forma

$$v = (a_1 - a_2 + 2a_3, a_1, 2a_1 - a_2, a_1 + 3a_2 + a_4)$$

dove  $a_1, a_2, a_3$  e  $a_4$  sono parametri reali.

- $S$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^4$ ?
- In caso di risposta affermativa ad a), trovare una base di  $S$ .

**Esercizio 6.5.** [7.53] Si consideri il sottoinsieme  $S$  di  $\mathbb{R}^4$  costituito dai vettori  $v$  della forma

$$v = (a_1 - a_2 + 2a_3 + a_4, a_1, 2a_1 - a_2, a_1 + 3a_2)$$

dove  $a_1, a_2, a_3$  e  $a_4$  sono parametri reali.

- $S$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^4$ ?
- In caso di risposta affermativa ad a), trovare una base di  $S$ .

**Esercizio 6.6.** [7.56] Sia

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y + (k + 1)z = k, \quad 2x + y + z = 0\}$$

- Stabilire per quali valori di  $k$  l'insieme  $S$  è un sottospazio di  $\mathbb{R}^3$ .
- Per il valore di  $k$  trovato al punto precedente determinare una base di  $S$ .

**Esercizio 6.7.** [7.57] Sia

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - 2y + kz = k - 1, \quad x - 2y + z = 0, \quad -2x + 4ky - 2z = 0\}$$

- Stabilire per quali valori di  $k$  l'insieme  $S$  è un sottospazio di  $\mathbb{R}^3$ .
- Per il valore di  $k$  trovato al punto precedente determinare una base di  $S$ .

**Esercizio 6.8.** [7.63] Sia  $A$  la matrice reale seguente:

$$A = \begin{bmatrix} k & -k & 0 & -1 \\ 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & k & 1 \end{bmatrix}$$

- Determinare il rango di  $A$  al variare del parametro reale  $k$ .
- Calcolare una base del nucleo di  $A$ , cioè dello spazio delle soluzioni del sistema lineare omogeneo  $Ax = 0$ , nel caso  $k = 1$ .

**Esercizio 6.9.** [7.50] Siano  $U$  e  $V$  i sottospazi di  $\mathbb{R}^3$  così definiti

$$U = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + z = 0\}$$

$$V = \langle (2, -1, -2), (-3, 4, 3) \rangle$$

Dimostrare che  $U = V$ .

**Esercizio 6.10.** [7.64]

a) Sia

$$V = \langle (1, 2, 1), (-1, 3, 0), (3, 1, 2) \rangle$$

Si determini la dimensione e una base di  $V$ .

b) Sia

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y + 3z = 0, 2x + 3y + z = 0, x + 2z = 0\}$$

Si determini la dimensione e una base di  $S$ .

c) Si confrontino i metodi risolutivi e i risultati dei due precedenti punti.

**Esercizio 6.11.** [7.70] Sia dato l'insieme

$$V = \{p(x) \in \mathbb{R}_3[x] \mid p(1) = 0\}$$

a) Verificare che l'insieme  $V$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}_3[x]$ .

b) Determinare una base di  $V$ .

**Esercizio 6.12.** [7.71] Siano dati i polinomi

$$p_1(x) = 1 + x, \quad p_2(x) = 1 + 2x + x^2, \quad p_3(x) = x - x^2.$$

a) Verificare che l'insieme  $\{p_1(x), p_2(x), p_3(x)\}$  è una base di  $\mathbb{R}_2[x]$ .

b) Esprimere  $f(x) = x^2 - x + 2$  come combinazione lineare di  $p_1(x), p_2(x), p_3(x)$ .

**Esercizio 6.13.** [7.74] Sia  $W$  l'insieme dei polinomi  $p(x) = ax^3 + bx^2 + cx + d \in \mathbb{R}[x]$ , di grado al più 3, tali che  $p(0) = p(1) = 0$ . Determinare un insieme generatore di  $W$ .

**Esercizio 6.14.** [7.84] Sia  $S$  l'insieme delle matrici simmetriche:

$$S = \left\{ \begin{bmatrix} a & b \\ b & d \end{bmatrix} \mid a, b, d \in \mathbb{R} \right\}$$

(Notiamo anche che  $S = \{A \in M_{2 \times 2} \mid A^T = A\}$ ).

a) Verificare che  $S$  è un sottospazio di  $M_{2 \times 2}$ .

b) Determinare una base di  $S$ .

**Esercizio 6.15.** [7.89] Sia

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -2 & 2 \end{bmatrix}$$

e sia  $S = \{M \in M_2(\mathbb{R}) \mid AM = MA = 0\}$ . Dimostrare che  $S$  è un sottospazio di  $M_2(\mathbb{R})$  e calcolarne la dimensione.

**Esercizio 6.16.** [7.90] Si consideri la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & k \\ 2 & 3 \end{bmatrix}.$$

a) Si determini una base del sottospazio  $U = \{X \in M_2(\mathbb{R}) : AX = XA\}$ .

b) Mostrare che il sottoinsieme  $W = \{X \in U : X \text{ è invertibile}\}$  non è un sottospazio vettoriale di  $U$ .

**Esercizio 6.17.** [7.91] Sia  $W = \langle A, B, C \rangle$  il sottospazio di  $M_2(\mathbb{R})$  generato dalle matrici

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ k & 0 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & k \\ -2 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} k & 1 \\ k-1 & 1 \end{bmatrix}$$

Si determini la dimensione di  $W$  e una sua base al variare del parametro reale  $k$ .

**Esercizio 6.18.** [7.92] Sia  $V = \langle A, B, C \rangle$  il sottospazio di  $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$  dove

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 7 & 8 \end{bmatrix}.$$

a) Si determini la dimensione e una base di  $V$ .

b) Si esprima  $D = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 5 & 6 \end{bmatrix}$  come combinazione lineare della base trovata al punto a).