

## Compito di MD

1<sup>o</sup> aprile 2014

Cognome e nome: .....

Numero di matricola: ..... Corso e Aula: .....

**IMPORTANTE:** Non si possono consultare libri e appunti. Non si possono usare calcolatrici, computer o altri dispositivi elettronici. Non si può scrivere con il lapis. Motivare in modo chiaro le risposte. I testi degli esercizi sono su fogli separati su cui vanno scritte le rispettive soluzioni: **scrivere il nome su ciascun foglio**. Mettere entro un riquadro bene evidenziato la soluzione, e nel resto del foglio lo svolgimento.

**Esercizio 1.** Sia  $\mathbb{N}_{100} = \{1, 2, \dots, 100\}$ .

- Contare le coppie  $(A, B)$  con  $A, B \subseteq \mathbb{N}_{100}$ ,  $|A| = 5$  e  $|B| = 10$ .
- Contare le coppie  $(A, B)$  con  $A, B \subseteq \mathbb{N}_{100}$ ,  $|B| = 10$  e  $A \subseteq B$ .
- Contare le coppie  $(A, B)$  con  $A, B \subseteq \mathbb{N}_{100}$  e  $|A \cap B| = 10$ .

*Soluzione:* a)  $\binom{100}{5} \cdot \binom{100}{10}$ .

b) Ci sono  $\binom{100}{10}$  possibili modi di scegliere  $B$ . Scelto  $B$  ci sono  $2^{10}$  modi di scegliere un suo sottoinsieme  $A$ . Quindi la risposta è  $\binom{100}{10} \cdot 2^{10}$ .

c) Scelgo i 10 elementi da mettere in  $A \cap B$ . Ho  $\binom{100}{10}$  possibili modi per farlo. Per ciascuno dei rimanenti 90 elementi ho tre possibilità: lo metto in  $A$  ma non in  $B$ ; lo metto in  $B$  ma non in  $A$ ; non lo metto né in  $A$  né in  $B$ . Ho  $3^{90}$  modi di effettuare queste scelte. Quindi la risposta è  $\binom{100}{10} \cdot 3^{90}$ .  $\square$

Cognome e nome: .....

Numero di matricola: ..... Corso e Aula: .....

**Esercizio 2.** Risolvere il seguente sistema di congruenze:

$$\begin{cases} 6^x \equiv 4 \pmod{19} \\ 110x \equiv 275 \pmod{75} \end{cases}$$

*Soluzione:* Prima risolvo la prima congruenza. Osservo che per il piccolo teorema di Fermat  $6^{18} \equiv 1 \pmod{19}$ . Mi chiedo quale sia il minimo  $y > 0$  tale che  $6^y \equiv 1 \pmod{19}$ . Sappiamo che sicuramente è un divisore di 18. Li controllo uno ad uno e verifico che  $6^9 \equiv 1 \pmod{19}$  e il minimo  $y$  è 9. Ne segue che

$$6^y \equiv 1 \pmod{19} \iff y \equiv 0 \pmod{9}$$

(funziona anche per gli  $y$  negativi! Andate a ripassarvi come è definito  $6^y \pmod{19}$  per  $y$  negativo). Ho così trasformato una congruenza esponenziale in una lineare. Però la congruenza che mi interessava era un'altra:  $6^x \equiv 4 \pmod{19}$ . Per ricondurmi al caso precedente cerco di scrivere 4 nella forma  $6^t$  modulo 19. Dopo qualche tentativo trovo  $6^4 \equiv 4 \pmod{19}$ . Quindi la congruenza di partenza è  $6^x \equiv 6^4 \pmod{19}$ , che posso riscrivere come  $6^{x-4} \equiv 1 \pmod{19}$ . Per i calcoli precedenti sappiamo che questa congruenza equivale a  $x-4 \equiv 0 \pmod{9}$ , ovvero  $x \equiv 4 \pmod{9}$ .

Ora risolvo la seconda congruenza. Riducendo i coefficienti modulo 75 la riscrivo nella forma  $35x \equiv -25 \pmod{75}$ . Divido tutto per 5 e ottengo la congruenza equivalente  $7x \equiv -5 \pmod{15}$ . Siccome 2 è coprimo con 15 se moltiplico entrambi i termini della congruenza per 2 ottengo la congruenza equivalente  $-x \equiv -10 \pmod{15}$ , ovvero  $x \equiv 10 \pmod{15}$ .

Il sistema equivale dunque a

$$\begin{cases} x \equiv 4 \pmod{9} \\ x \equiv 10 \pmod{15} \end{cases}$$

Calcolo il minimo comune multiplo  $45 = \text{mcm}(9, 15)$  e il massimo comun divisore  $3 = \text{gcd}(9, 15)$  dei moduli. Osservo che se due numeri sono congrui modulo 9 lo sono anche modulo 3, e se sono congrui modulo 15 lo sono anche modulo 3. Quindi se una soluzione  $x$  esiste, deve essere congrua sia a 4 sia a 10 modulo 3. Pertanto una condizione necessaria affinché  $x$  esista è che 10 e 4 siano congrui tra di loro modulo 3. In effetti lo sono, quindi la condizione è verificata. Essendo 3 il massimo comun divisore dei moduli, dalla

teoria sappiamo che tale condizione è anche sufficiente e quindi la soluzione esiste. Per trovarla consideriamo le soluzioni della prima congruenza. Esse sono date dai numeri della forma  $x = 4 + 9k$  con  $k \in \mathbb{Z}$ . Sostituiamo nella seconda congruenza ottenendo  $4 + 9k \equiv 10 \pmod{15}$ . Sottraendo 4 otteniamo  $9k \equiv 6 \pmod{15}$ . Dividendo tutto per 3 otteniamo la congruenza equivalente  $3k \equiv 2 \pmod{5}$ . Moltiplicando per 2 la posso ulteriormente semplificare ottenendo  $k \equiv 4 \pmod{5}$ . Una soluzione particolare è data da  $k = 4$ . Sostituendo nell'espressione  $x = 4 + 9k$  precedentemente trovata otteniamo  $x = 40$ . Dunque  $x = 40$  è una soluzione particolare del sistema. Visto che 45 (il minimo comune multiplo dei moduli) è congruo a zero sia modulo 9 sia modulo 15, a tale soluzione particolare possiamo aggiungere un qualsiasi multiplo di 45. Otteniamo così le soluzioni  $x = 40 + t45$  al variare di  $t \in \mathbb{Z}$ . Dalla teoria sappiamo che queste sono tutte le soluzioni. In altre parole il sistema equivale alla singola congruenza  $x \equiv 40 \pmod{45}$ .  $\square$

Cognome e nome: .....

Numero di matricola: ..... Corso e Aula: .....

**Esercizio 3.**

Sia  $B : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  un endomorfismo che, rispetto alla base standard, è rappresentato dalla matrice

$$[B] = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ k & 1 & 0 \\ 5 & k-2 & 1 \end{pmatrix}$$

- a) Dire per quali valori di  $k$  l'endomorfismo  $B$  è diagonalizzabile.
- b) Sia  $k = 3$ . Dire se è vero o falso che esiste una base di  $\mathbb{R}^3$  tale che, rispetto a tale base, l'endomorfismo  $B$  ha matrice associata

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

*Soluzione:* a) Il polinomio caratteristico di  $B$  è  $p(\lambda) = (2-\lambda)(1-\lambda)^2$ . Gli autovalori sono  $\lambda = 2$  con molteplicità algebrica  $m_2 = 1$  e  $\lambda = 1$  con molteplicità algebrica  $m_1 = 2$ . La matrice è diagonalizzabile se tali molteplicità coincidono con le dimensioni dei relativi autospazi  $V_2 = \ker(B-2I)$  e  $V_1 = \ker(B-I)$ , dove

$$B - 2I = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ k & -1 & 0 \\ 5 & k-2 & -1 \end{pmatrix}, \quad B - I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ k & 0 & 0 \\ 5 & k-2 & 0 \end{pmatrix}$$

Dobbiamo dunque calcolare le dimensioni di  $V_2$  e  $V_1$ . Un vettore di coordinate  $(a, b, c)$  appartiene a  $V_2$  se e solo se

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ k & -1 & 0 \\ 5 & k-2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$

ovvero  $ka - b = 0$  e  $5a + (k-2)b - c = 0$ . La  $a$  può essere scelta liberamente e una volta scelta la  $a$  i valori di  $b, c$  sono determinati. Quindi  $\dim(V_1) = 1$  (pari al numero delle scelte libere).

Per  $V_1$  il calcolo è simile. Un vettore  $(a, b, c)$  appartiene a  $V_1$  se e solo se  $a = 0, ka = 0, 5a + (k - 2)b = 0$ . La  $c$  non interviene e può quindi essere scelta liberamente. La  $a$  deve essere 0 e di conseguenza  $(k - 2)b = 0$ .

Dobbiamo distinguere due casi. Se  $k = 2$  anche la  $b$  può essere scelta liberamente e dunque  $\dim(V_1) = 2$ .

Se  $k \neq 2$  abbiamo  $b = 0$  e l'unica scelta libera rimane quella di  $c$ . In questo caso  $\dim(V_1) = 1$ .

Confrontando le dimensioni di  $V_2$  e  $V_1$  con le molteplicità algebriche precedentemente trovate  $m_2 = 1$  e  $m_1 = 2$  concludiamo che se  $k = 2$  abbiamo la coincidenza tra molteplicità algebriche e dimensioni dei relativi autospazi (ovvero le molteplicità geometriche) e  $B$  è diagonalizzabile, mentre per  $k \neq 2$  non abbiamo la coincidenza e  $B$  non è diagonalizzabile.

b) La risposta alla seconda parte dell'esercizio è negativa. Per dimostrarlo occorre mostrare che un endomorfismo  $L : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  che abbia, rispetto ad una qualsivoglia base  $\mathcal{B}$ , la matrice specificata al punto b), non può coincidere con l'endomorfismo  $B : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  di cui al punto a). Basta a tal fine osservare che i vettori  $v_1$  e  $v_2$  che hanno, rispetto alla base  $\mathcal{B}$ , coordinate  $(1, 0, 0)_{\mathcal{B}}$  e  $(0, 1, 0)_{\mathcal{B}}$ , vengono mandati da  $L$  in se stessi, ovvero  $Lv_1 = v_1$  e  $Lv_2 = v_2$  (questo si vede osservando le prime due colonne della matrice di  $L$  nella base  $\mathcal{B}$ ). Ciò implica che la dimensione dell'autospazio di  $L$  relativo all'autovalore 1, ovvero la dimensione di  $V_1 = \{v : Lv = v\}$ , è almeno due, in quanto contiene i due vettori indipendenti  $v_1$  e  $v_2$ . Ma sapevamo già che per  $k \neq 2$  (e quindi in particolare per  $k = 3$ ) l'autospazio di  $B$  rispetto all'autovalore  $\lambda = 1$  ha dimensione 1, quindi  $B \neq L$ . (Alternativamente si può far vedere che  $L$  è diagonalizzabile, mentre  $B$  non lo è.)  $\square$

Cognome e nome: .....

Numero di matricola: ..... Corso e Aula: .....

**Esercizio 4.** Sia  $V$  lo spazio vettoriale  $\mathbb{R}[x]_{\leq 2}$  (i cui elementi sono i polinomi su  $\mathbb{R}$  di grado minore o uguale a due). Consideriamo l'applicazione lineare  $L : V \rightarrow V$  che, per ogni  $a, b, c \in \mathbb{R}$ , manda il polinomio  $ax^2 + bx + c$  nel polinomio  $(3a + 3b)x^2 + (b + c)x + (a + b + 2c)$ .

a) Calcolare la dimensione del nucleo e dell'immagine.

b) Stabilire se  $L$  è invertibile e in caso affermativo determinare l'immagine del polinomio  $4x^2 + x + 1$  tramite la funzione inversa.

*Soluzione:* La matrice associata a  $L$  rispetto alla base  $x^2, x, 1$  di  $\mathbb{R}[x]_{\leq 2}$  è

$$\begin{pmatrix} 3 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

Cominciamo dalla domanda b), ovvero proviamo a calcolare l'inversa con l'algoritmo standard. Se l'algoritmo ci fornisce una inversa significa che  $L$  è invertibile e dunque bigettiva. In questo caso la risposta alla domanda a) segue come immediata conseguenza della risposta alla domanda b): la dimensione del nucleo di  $L$  è 0 (iniettività) e la dimensione dell'immagine di  $L$  è 3 (surgettività).

Ricordiamo che l'algoritmo standard per trovare l'inversa prevede di agire per mosse di riga sulla matrice

$$\begin{pmatrix} 3 & 3 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Si trova che la matrice inversa effettivamente esiste ed è

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{6} & -1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{6} & 1 & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{6} & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

Dunque per concludere l'esercizio resta solo da trovare l'immagine del polinomio  $4x^2 + x + 1$  tramite la funzione inversa. Per farlo basta applicare la matrice inversa al vettore

$$\begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Il risultato è

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{6} \\ \frac{7}{6} \\ -\frac{1}{6} \end{pmatrix}$$

che corrisponde al polinomio  $\frac{1}{6}x^2 + \frac{7}{6}x - \frac{1}{6}$ .

□