

Algebra Lineare
Ingegneria Chimica e Civile - A. A. 2022/23

Caboara

Esame scritto 8 Gennaio

PRIMA PARTE

Punteggio: risposta corretta = 1 pt

**SCRIVERE I RISULTATI DELLA PRIMA PARTE
SU QUESTO FOGLIO**

Nome e cognome **IN STAMPATELLO LEGGIBILE**

Cognome:

Nome:

1. Risolvere per $z \in \mathbb{C}$: $\bar{z}z^2 = \bar{z}^2z^3$

Soluzione: $\{z \in \mathbb{C} \mid |z| = 0, 1\}$

2. Determinare la dimensione di $V = \{\underline{v} \in \mathbb{R}^3 \mid \underline{v} \perp (1, 2, 1), \underline{v} \perp (5, 2, 3), \underline{v} \perp (3, 2, 2)\} \underset{SSP}{\subseteq} \mathbb{R}^3$

Soluzione: $\dim V = 1$

3. Determinare le $a \in \mathbb{R}$ tali che la matrice $\begin{pmatrix} |a|+3 & -|a| \\ a^4 & a^2+1 \end{pmatrix}$ sia invertibile

Soluzione: $\forall a \in \mathbb{R}$

4. Dire perchè il polinomio minimo del morfismo $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ di matrice $(M_T)_{E_2} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 6 \end{pmatrix}$ è $\lambda^2 - 7\lambda$

Soluzione: Dato che la $(M_T)_{E_2}$ ha ordine 2, la sua traccia è 7 ed il suo determinante è nullo, $P_T(\lambda) = \lambda^2 - 7\lambda$. Dato che $(M_T)_{E_2}$ non è diagonale, il grado del polinomio minimo deve essere 2, e coincide quindi col polinomio caratteristico, che è monico.

5. Dare una descrizione parametrica dello spazio vettoriale

$$V = \left\{ \underline{v} \in \mathbb{R}^3 \mid \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 0 \end{pmatrix} \cdot \underline{v} = \underline{0} \right\}$$

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

6. Determinare due sottospazi V_1, V_2 di \mathbb{C}^2 tali che $A = \{\underline{v} \in \mathbb{C}^2 \mid \underline{v} \perp \underline{v}\} = V_1 \cup V_2$

Soluzione: $V_1 = \{(x, y) \in \mathbb{C}^2 \mid x + iy = 0\}$, $V_2 = \{(x, y) \in \mathbb{C}^2 \mid x - iy = 0\}$ oppure
 $V_1 = \text{Span}(i, 1)$, $V_2 = \text{Span}(1, i)$

SECONDA PARTE

I risultati devono essere giustificati attraverso calcoli e spiegazioni e scritti su fogli vostri.

Esercizio 1 (8pt). *Discutere al variare di $a \in \mathbb{R}$ le soluzioni del sistema lineare*

$$\begin{pmatrix} a & a+2 & 0 & a \\ 2a & 0 & 1 & 2a+2 \\ 3a & 0 & a & 0 \\ a & 0 & a & a+1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}$$

Soluzione. Usiamo il Teorema di Rouchè-Capelli.

Innanzitutto, notiamo che la prima colonna è divisibile per a . Distinguiamo quindi i casi

1. $a = 0$. La matrice completa del sistema diviene

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right)$$

è immediato vedere che il rango della completa ed incompleta sono uguali a 3 ed il sistema ha quindi ∞^1 soluzioni.

2. $a \neq 0$. Possiamo procedere con l'assunzione $a \neq 0$ e dividendo la prima colonna e la colonna dei termini noti per a . La matrice completa del sistema diviene

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & a+2 & 0 & a & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 2a+2 & 0 \\ 3 & 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & a & a+1 & 1 \end{array} \right)$$

calcoliamo il determinante della matrice incompleta

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} 1 & a+2 & 0 & a \\ 2 & 0 & 1 & 2a+2 \\ 3 & 0 & a & 0 \\ 1 & 0 & a & a+1 \end{pmatrix} &= -(a+2) \det \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2a+2 \\ 3 & a & 0 \\ 1 & a & a+1 \end{pmatrix} \\ &= -(a+2) \left(-3 \det \begin{pmatrix} 1 & 2a+2 \\ a & a+1 \end{pmatrix} - a \det \begin{pmatrix} 2 & 2a+2 \\ 1 & a+1 \end{pmatrix} \right) \\ &= -(a+2) (-3(a+1-2a(a+1)) - a \cdot 0) \\ &= 3(a+2)(a+1)(1-2a) \end{aligned}$$

Esaminiamo i quattro casi

(a) $a \neq -1, -2, \frac{1}{2}$. Il rango dell'incompleta è 4, forzando il rango della completa ad essere 4. Per il teorema di Rouchè-Capelli, esiste unica soluzione.

- (b) $a = -1$ e dato che il suo determinante è nullo, il rango dell'incompleta è ≤ 3 . La matrice diviene

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & a+2 & 0 & a & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 2a+2 & 0 \\ 3 & 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & a & a+1 & 1 \end{array} \right)_{|a=-1} = \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right) = A$$

dato che $A_{(1,2,3);(1,2,3)}$ è chiaramente non singolare, il rango dell'incompleta è 3 mentre il rango della completa è 4 ($A_{(1,2,3,4);(1,2,3,5)}$ è non singolare). Non esistono quindi soluzioni.

- (c) $a = -2$ e dato che il suo determinante è nullo, il rango dell'incompleta è ≤ 3 . La matrice diviene

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & a+2 & 0 & a & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 2a+2 & 0 \\ 3 & 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & a & a+1 & 1 \end{array} \right)_{|a=-2} = \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & -2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & -2 & 0 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -2 & -1 & 1 \end{array} \right) = A$$

dato che

$$\det A_{(1,2,3);(1,3,4)} = \det \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 2 & 1 & -2 \\ 3 & -2 & 0 \end{pmatrix} = 10 \neq 0$$

il rango della incompleta è 3, mentre il rango della completa è chiaramente 4 (la sottomatrice $A_{(1,2,3,4);(1,3,4,5)}$ è non singolare). Non esistono quindi soluzioni.

- (d) $a = \frac{1}{2}$ e dato che il suo determinante è nullo, il rango dell'incompleta è ≤ 3 . La matrice diviene

$$\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & a+2 & 0 & a & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 2a+2 & 0 \\ 3 & 0 & a & 0 & 0 \\ 1 & 0 & a & a+1 & 1 \end{array} \right)_{|a=\frac{1}{2}} = \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 5/2 & 0 & 1/2 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 3 & 0 \\ 3 & 0 & 1/2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1/2 & 3/2 & 1 \end{array} \right) = A$$

dato che $A_{(1,2,3);(1,2,3)}$ è chiaramente non singolare, il rango dell'incompleta è 3 mentre il rango della completa è 4 ($A_{(1,2,3,4);(1,2,3,5)}$ è non singolare). Non esistono quindi soluzioni.

Ricapitolando, la soluzione esiste unica, tranne che per

1. $a = 0$, per cui esistono ∞^1 soluzioni, e
2. per $a = -1, -2, \frac{1}{2}$, per cui non esistono soluzioni.

□

N.B. Se avessimo voluto discutere le soluzioni dopo una riduzione di Gauss, avremmo proceduto come segue:

```

M:=Mat([[a , a + 2 , 0 , a,0],
        [2a , 0 , 1 , 2 a + 2,0],
        [3a , 0 , a , 0,0],
        [a , 0 , a , a + 1,a]]);
RiduciScalaVerbose(M);
Cancello la 1^a colonna, sotto il pivot
----- [a, a + 2, 0, a, 0]
      2^a-2*1^a [0, -2a - 4, 1, 2, 0]
      3^a-3*1^a [0, -3a - 6, a, -3a, 0]
      4^a-1*1^a [0, -a - 2, a, 1, a]

```

Ho trovato il pivot in posizione A[2, 2]=-2a - 4

```

Cancello la 2^a colonna, sotto il pivot
----- [a, a + 2, 0, a, 0]
----- [0, -2a - 4, 1, 2, 0]
      3^a-3/2*2^a [0, 0, a - 3/2, -3a - 3, 0]
      4^a-1/2*2^a [0, 0, a - 1/2, 0, a]

```

Ho trovato il pivot in posizione A[3, 3]=a - 3/2

```

Cancello la 3^a colonna, sotto il pivot
----- [a, a + 2, 0, a, 0]
----- [0, -2a - 4, 1, 2, 0]
----- [0, 0, a - 3/2, -3a - 3, 0]
4^a+(-a + 1/2)/(a - 3/2)*3^a [0, 0, 0, (3a^2 + 3/2a - 3/2)/(a - 3/2), a]

```

Avremmo dovuto considerare a parte il caso $a = \frac{3}{2}$, che avrebbe dato una sola soluzione (caso spurio che non emerge procedendo direttamente con R-C). Dato che

$$3a^2 + \frac{3}{2}a - \frac{3}{2} = \frac{3}{2}(a+1)(2a-1)$$

I pivot si annullano per $a = 0, -1, -2, \frac{1}{2}$, che vanno esaminati a parte ritrovando i risultati precedenti. Se $a \neq 0, -1, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}$ il sistema ha quattro pivot ed un'unica soluzione.

Esercizio 2. Al variare di $t \in \mathbb{R}$ si determinino le applicazioni lineari $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ che soddisfano le condizioni

$$\begin{aligned} T((1, 2, 1)) &= (3, 4, 5) \\ T((3, 4, 5)) &= (-2, -4, -2) \\ T((2, 3, 3)) &= (t, t + 1/2, t + 1) \\ \dim \ker T &= 1 \end{aligned}$$

1. [8pt] Si trovi, per ogni T , una base di $\ker T$.
2. [2pt] Si determini una base del \ker di $T^5: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ (la composizione di T con se stessa quattro volte).

Soluzione. Iniziamo considerando le prime tre condizioni.

Determiniamo, se esistono, le relazioni tra i vettori $v_1 = (1, 2, 1)$, $v_2 = (3, 4, 5)$, $v_3 = (2, 3, 3)$ mediante la riduzione di Gauss dell'opportuna matrice (metodo delle variabili tag).

```
M:=Mat([[1,2,1,x],
        [3,4,5,y],
        [2,3,3,z]]);
RiduciScalaVerbose(M);
Ho trovato il pivot in posizione A[1, 1]=1
Cancello la 1^a colonna, sotto il pivot
----- [1, 2, 1, x]
      2^a-3*1^a [0, -2, 2, -3x + y]
      3^a-2*1^a [0, -1, 1, -2x + z]
Ho trovato il pivot in posizione A[2, 2]=-2
Cancello la 2^a colonna, sotto il pivot
----- [1, 2, 1, x]
----- [0, -2, 2, -3x + y]
      3^a-1/2*2^a [0, 0, 0, -1/2x - 1/2y + z]
```

Abbiamo quindi che v_1, v_2 sono linearmente indipendenti, mentre tra i tre vettori vale la relazione lineare $-1/2v_1 - 1/2v_2 + v_3 = \underline{0} \Leftrightarrow v_1 + v_2 - 2v_3 = \underline{0}$.

Imponiamo che la stessa relazione valga per le loro immagini

$$\begin{aligned} T(v_1) + T(v_2) - 2T(v_3) &= \underline{0} \\ (3, 4, 5) + (-2, -4, -2) - 2(t, t + 1/2, t + 1) &= \underline{0} \\ \begin{cases} -2t + 1 = 0 \\ -2t + 2 = 0 \\ -6t + 3 = 0 \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} t = 1/2 \\ t = 1 \\ t = 1/2 \end{cases} \end{aligned}$$

Il sistema è chiaramente impossibile, quindi non esiste t per cui T sia un morfismo. Quindi non esiste un \ker e la condizione $\dim \ker T = 1$ non ha senso, come la richiesta di determinare una base del \ker di T o T^5 . \square

Esercizio 3. Al variare di $a \in \mathbb{R}$ sia dato l'endomorfismo

$$T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) \mapsto (ay + az + x, az + 3y, az + z)$$

1. [8pt] Discutere la diagonalizzabilità di T .
2. [2pt] Determinare per quali a la base E_3 sia una base di autovettori per T .

Soluzione. Dato che

$$\begin{aligned} T(\underline{e}_1) &= T((1, 0, 0)) = (1, 0, 0) \\ T(\underline{e}_2) &= T((0, 1, 0)) = (a, 3, 0) \\ T(\underline{e}_3) &= T((0, 0, 1)) = (a, a, a + 1) \end{aligned}$$

abbiamo che

$$(M_T)_{E_3}^{E_3} = \begin{pmatrix} 1 & a & a \\ 0 & 3 & a \\ 0 & 0 & a + 1 \end{pmatrix}$$

1. Discutiamo la diagonalizzabilità di T . Abbiamo che

$$p_t(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1 - \lambda & a & a \\ 0 & 3 - \lambda & a \\ 0 & 0 & a + 1 - \lambda \end{pmatrix} = (1 - \lambda)(3 - \lambda)(a + 1 - \lambda)$$

Discutiamo per i tre autovalori $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3, \lambda_3 = a + 1$:

- (a) $\lambda_1 = \lambda_3 = 1 \Leftrightarrow a = 0$. Abbiamo che $(M_T)_{E_3}^{E_3} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$. Dato che questa è

una matrice diagonale, T è diagonalizzabile.

- (b) $\lambda_2 = \lambda_3 = 3 \Leftrightarrow a = 2$. Abbiamo $\text{ma}(\lambda_1) = 1$ e quindi $\text{mg}(\lambda_1) = 1$. Dato che $\text{ma}(\lambda_2) = 2$, calcoliamo la molteplicità geometrica di λ_2 :

$$\text{mg}(\lambda_2) = 3 - \text{rk} \begin{pmatrix} 1 - \lambda & a & a \\ 0 & 3 - \lambda & a \\ 0 & 0 & a + 1 - \lambda \end{pmatrix} \Big|_{a=2, \lambda=3} = 3 - \text{rk} \begin{pmatrix} -2 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} = 3 - 2 = 1$$

Quindi $\text{mg}(\lambda_1) = 1 \neq \text{ma}(\lambda_1)$ e T non è diagonalizzabile.

- (c) $a \neq 0, 2$, tutti gli autovalori distinti, endomorfismo diagonalizzabile.

2. Vediamo per quali a la base E_3 sia una base di autovettori per T .

Sappiamo che E_3 base di \mathbb{R}^3 è base di autovettori se e solo se

$$(M_T)_{E_3}^{E_3} = \begin{pmatrix} 1 & a & a \\ 0 & 3 & a \\ 0 & 0 & a + 1 \end{pmatrix}$$

è diagonale, ovvero se $a = 0$.

Riassumendo,

1. L'endomorfismo T è diagonalizzabile se e solo se $a \neq 2$.
2. La base E_3 è una base di autovettori per T se e solo se $a = 0$.

□