

# LE SOLUZIONI DELL'ESAME SCRITTO DI GEOMETRIA 1

21 FEBBRAIO 2025

## ESERCIZIO 1

a) Consideriamo l'isomorfismo  $F: \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}^4$  definito da

$$F(a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3) = (a_0, a_1, a_2, a_3).$$

Dato che  $F$  è un isomorfismo,  $p_1, p_2, p_3$  sono linearmente indipendenti  $\Leftrightarrow F(p_1), F(p_2), F(p_3)$  sono linearmente indipendenti.

Allora

$$\begin{aligned} \dim(W) &= \dim(L(p_1, p_2, p_3)) \\ &= \dim(L(F(p_1), F(p_2), F(p_3))) \\ &= \operatorname{rg} \begin{pmatrix} \boxed{-1} & k & 0 & \boxed{3} \\ \boxed{1} & 0 & 0 & \boxed{1} \\ k+1 & 0 & k & 2k+1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\det \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \neq 0 \Rightarrow \text{rg} \geq 2.$$

Consideriamo gli orbitali:

$$\det \begin{pmatrix} -1 & k & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ k+1 & 0 & 2k+1 \end{pmatrix} = -k \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ k+1 & 2k+1 \end{pmatrix} =$$

$$= -k \cdot (2k+1 - k - 1) = -2k^2$$

Quindi se  $k \neq 0$  allora  $\dim(W) = 3$ .

Se  $k = 0$  esaminiamo l'altro orbito:

$$\det \begin{pmatrix} -1 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 0.$$

Conclusione: se  $k \neq 0$   $\dim(W) = 3$ ; se  $k = 0$   $\dim(W) = 2$ .

b) Osserviamo che  $e_1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $e_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $e_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,

$e_4 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$  sono linearmente indipendenti. Infatti:

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 1 \cdot \det \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \neq 0$$

Albia  $B = \{e_1, e_2, e_3, e_4\}$  è una base di  $M_2(\mathbb{R})$ .

Sia  $B' = \{1, x, x^2, x^3\}$  la base di  $\mathbb{R}_3[x]$ .

Albia

$$M_{BB'}(f) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & k+1 & 0 \\ k & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k & 0 \\ 3 & 1 & 2k+1 & 1 \end{pmatrix}$$

$f$  è suriettiva  $\iff f$  è iniettiva  $\iff f$  biettiva

$$\uparrow$$
$$\dim(M_2(\mathbb{R})) = \dim(\mathbb{R}_3[x])$$

$$\iff \det(M_{BB'}(f)) \neq 0 \iff 0 \neq \det \begin{pmatrix} -1 & 1 & k+1 & 0 \\ k & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k & 0 \\ 3 & 1 & 2k+1 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$= 1 \cdot \det \begin{pmatrix} -1 & 1 & k+1 \\ k & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k \end{pmatrix} = k^2 \iff k \neq 0.$$

c) Abbiamo dato la definizione di "autovalore" per un ENDOMORFISMO. Ma  $f$  non è un endomorfismo, per cui possiamo concludere che 2 non è mai autovalore di  $f$ .

d) In tal caso ( $k=0$ )  $W = L(P_1, P_2)$  dove  $P_1 = -1 + 3x^3$ ,  $P_2 = 1 + x^3$ . Nel punto a) abbiamo visto che  $P_1$  e  $P_2$  sono linearmente indipendenti.

Completiamo  $P_1, P_2$  a una base di  $\mathbb{R}_3[x]$ .

Consideriamo

$P_1$	$P_2$	$x$	$x^2$	$x^3$
"	"			
$-1 + 3x^3$	$1 + x^3$			

ed estraiamo il massimo numero di vettori linearmente indipendenti.

Chiediamoci se  $1 \in L(P_1, P_2)$ , cioè se  $\exists \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$

Tali che  $1 = \lambda_1(-1+3x^3) + \lambda_2(1+x^3)$   
 $= -\lambda_1 + \lambda_2 + (3\lambda_1 + \lambda_2)x^3 \iff$

$$\begin{cases} -\lambda_1 + \lambda_2 = 1 \\ 3\lambda_1 + \lambda_2 = 0 \end{cases}$$

Sottraendo la 1<sup>a</sup> dalla 2<sup>a</sup>  
 si ha  $-4\lambda_1 = 1$ , da

cui  $\lambda_1 = -\frac{1}{4}$  e  $\lambda_2 = -3\lambda_1 = \frac{3}{4}$ .

Quindi  $1 \in L(P_1, P_2)$ .

Ora chiediamoci se  $P_1, P_2, x$  sono lin. indipendenti;

cioè  $\text{rg} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 3$ .

In effetti è così, perché  $\det \begin{pmatrix} -1 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \neq 0$ .

Analogamente si ha che  $x^2 \notin L(P_1, P_2, x)$  perché

$\det \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \neq 0$ . Allora  $\{P_1, P_2, x, x^2\}$  è una  
 base di  $\mathbb{R}_3[x]$  e, posto

$W' := L(x, x^2)$ , si ha  $\mathbb{R}_3[x] = W \oplus W'$ .

## ESERCIZIO 2

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

$$A|B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1+k \\ 1 & 1 & k & 0 \\ k & -2 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\det(A|B) = \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1+k \\ 1 & 1 & k & 0 \\ k & -2 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & -2 & 0 \end{pmatrix} = -(1+k) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & k \\ k & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} &= -(1+k) \cdot \det \begin{pmatrix} 1+k & 1 & k \\ 1+k & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} = -(1+k) \det \begin{pmatrix} 0 & 3 & k-1 \\ 1+k & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \\ &\quad \uparrow \quad \quad \quad \uparrow \\ &I \text{ col} \rightarrow I + III \quad \quad \quad I \text{ riga} \rightarrow I - II \end{aligned}$$

$$= (1+k)^2 \det \begin{pmatrix} 3 & k-1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$= (1+k)^2 (-6 - k + 1)$$

$$= (1+k)^2 (-k - 5)$$

$$= -(1+k)^2 (k+5)$$

$A \in M_{4 \times 3}$

Quindi se  $k \neq -1$  e  $k \neq -5$   $\text{rg}(A|B) = 4 \neq \text{rg}(A)$

$\Rightarrow$  il sistema è incompatibile

Per  $k=1$

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

$$A|B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ -1 & -2 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

In tal caso il sistema è omogeneo ed è dunque compatibile.

Inoltre l'insieme delle soluzioni  $V_A$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^3$ .

$\text{rg}(A) \geq 2$  dato che  $\det \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \neq 0$ . Vediamo gli orbitali.

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -1 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} = 0$$

L'altro orbitale è uguale al precedente ed ha dunque  $\det = 0$ .

Allora  $\text{rg}(A) = 2$  e il sistema è equivalente a

$$\begin{cases} -x - 2y = -t \\ 2x + y = 2t \end{cases} \quad z = t$$

$$\text{da cui } x = \frac{1}{\det \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}} \det \begin{pmatrix} -t & -2 \\ 2t & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{3}(-t + 4t) = t$$

$$y = \frac{1}{3} \det \begin{pmatrix} -1 & -t \\ 2 & 2t \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \cdot 0 = 0$$

Conclusione:  $V_A = \{(t, 0, t) : t \in \mathbb{R}\}$   
 $= \{t(1, 0, 1) : t \in \mathbb{R}\}$   
 $= L(1, 0, 1)$

Una base di  $V_A$  è  $\{(1, 0, 1)\}$ .

Per  $k = -5$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & -5 \\ -5 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix} \quad A|B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & -4 \\ 1 & 1 & -5 & 0 \\ -5 & -2 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} -5 & -2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \neq 0 \Rightarrow \text{rg}(A) \geq 2$$

Abbiamo già visto che  $\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & -5 \\ -5 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix} = 0$ .

Quanto l'altro orbito,

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -5 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -4 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} = 4 \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} = -4 \neq 0$$

Sappiamo già che  $\det(A|B) = 0$ . Quindi  $\operatorname{rg}(A|B) = \operatorname{rg}(A) = 3 \Rightarrow$  il sistema è compatibile. Esso è equivalente al sistema lineare

$$\begin{cases} x + y - z = -4 \\ -5x - 2y + z = 0 \\ 2x + y - 2z = 0 \end{cases}$$

Si tratta di un sistema di Cramer, che ammette

un'unica soluzione  $(x_0, y_0, z_0)$  dove

$$x_0 = \frac{1}{-4} \det \begin{pmatrix} -4 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} = \frac{1}{-4} (-4) \det \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} = 3$$

$$y_0 = \frac{1}{-4} \det \begin{pmatrix} 1 & -4 & -1 \\ -5 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -2 \end{pmatrix} = \frac{1}{-4} 4 \cdot \det \begin{pmatrix} -5 & 1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} = -8$$

$$z_0 = 5x_0 + 2y_0 = 5 \cdot 3 + 2 \cdot (-8) = 8 - 16 = -8.$$

### ESERCIZIO 3

Proviamo  $M_{BB}(f)$  dove  $B = \left\{ \underset{e_1}{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}}, \underset{e_2}{\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}}, \underset{e_3}{\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}}, \underset{e_4}{\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}} \right\}$ .

$$f(e_1) = f\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = e_1$$

$$f(e_2) = f\left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = e_1 + 2e_2$$

$$f(e_3) = f\left(\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = -e_1$$

$$f(e_4) = f\left(\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = e_1 - e_2 + e_3 + e_4$$

$$M_{BB}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 2-\lambda & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -\lambda & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} = -\lambda(1-\lambda)^2(2-\lambda)$$

Ci sono dunque 3 autovalori: 0 e 2 con molteplicità algebrica 1, e 1 con molteplicità algebrica 2.

Concludiamo gli autospazi.

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in V(1) \Leftrightarrow f\left(\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}\right) = 1 \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \Leftrightarrow$$

$$\begin{pmatrix} a+b-c+d & 2b-d \\ d & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} a+b-c+d = a \\ 2b-d = b \\ d = c \\ d = d \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} b-c+d=0 \\ b-d=0 \\ -c+d=0 \end{cases} \quad \text{Poi che } \det \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \neq 0$$

$$\begin{aligned} V(1) &= \left\{ \begin{pmatrix} s & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} : s \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ s \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} : s \in \mathbb{R} \right\} \\ &= L\left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) \end{aligned}$$

Segue che  $m_f(1) = \dim(V(1)) = 1 \neq m_a(1)$

$\Rightarrow f$  NON è diagonalizzabile