

**GEOMETRIA I modulo**  
**CdL in Scienze e Tecnologie per i Media — a.a. 2010/2011**

*prof. Fabio GAVARINI*

Esame scritto del 23 Febbraio 2011

.....

*N.B.: compilare il compito in modo sintetico ma **esauriente**, spiegando  
chiaramente quanto si fa, e scrivendo in corsivo con grafia leggibile.*

..... \* .....

[1] Nello spazio vettoriale  $V := \mathbb{R}^4$ , si considerino i cinque vettori

$$\begin{aligned} u_1 &:= (3, -1, 1, 2) \quad , \quad u_2 := (2, -3, 2, 2) \quad , \quad u_3 := (1, 2, -1, 0) \\ u_4 &:= (0, 7, -4, -2) \quad , \quad u_5 := (7, -1, 3, 0) \end{aligned}$$

il sottospazio vettoriale  $U := \text{Span}(u_1, u_2, u_3, u_4, u_5)$  generato da tali vettori, e il vettore  $v := (7, 4, 0, -2)$ .

- (a) Determinare la dimensione del sottospazio  $U$ .
- (b) Estrarre dall'insieme  $\{u_1, u_2, u_3, u_4, u_5\}$  un suo sottoinsieme  $B_U$  che sia una base del sottospazio  $U$ .
- (c) Estendere la base  $B_U$  di  $U$  trovata al punto (b) ad una base  $B$  di  $V := \mathbb{R}^4$ .
- (d) Determinare se il vettore  $v$  sia contenuto, oppure no, nel sottospazio  $U$ .

[2] Si consideri la matrice

$$A := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ -3 & -1 & -4 & 2 \\ -1 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{4 \times 4}(\mathbb{R}) \quad .$$

Calcolare il rango della matrice  $A$  con almeno *due metodi* diversi.

*(continua...)*

[3] Si consideri la matrice

$$M := \begin{pmatrix} 2 & -1 & 3 \\ -4 & 2 & -6 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{3 \times 3}(\mathbb{R}) \quad .$$

(a) Calcolare gli autovalori della matrice  $M$ .

(b) Calcolare gli autospazi della matrice  $M$ .

(c) Determinare, *giustificando la risposta*, se  $M$  sia diagonalizzabile oppure no. In caso negativo, giustificare la risposta. In caso affermativo, determinare una *base* diagonalizzante e una *matrice* diagonalizzante di  $M$ .

[4] Si consideri lo spazio vettoriale  $V := \mathbb{R}^3$ , la matrice

$$S := \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \in \text{Mat}_{3 \times 3}(\mathbb{R})$$

e la funzione  $g_S : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  data da  $(\underline{x}, \underline{y}) \mapsto g_S(\underline{x}, \underline{y}) := \underline{x}^T \cdot S \cdot \underline{y}$ .

(a) Dimostrare che la funzione  $g_S$  è bilineare, simmetrica e definita positiva (così che  $g_S$  è un prodotto scalare su  $V$ , per il quale quest'ultimo è uno spazio vettoriale metrico).

(b) Detto  $W := \text{Span}((-1, 5, 1))$  il sottospazio vettoriale di  $V$  generato dal vettore  $w := (-1, 5, 1)$ , calcolare il sottospazio  $W^\perp$  ortogonale a  $W$ .

(c) Determinare una base ortogonale del sottospazio  $W^\perp$ .