

Nome e cognome dello studente: \_\_\_\_\_

1

**Esercizio 1)** Sia  $\mathbb{R}[x]_{\leq 3}$  lo spazio vettoriale dei polinomi di grado minore o uguale a 3 e siano  $a$  e  $b$  numeri reali.

1) Sia  $A_{a,b} := \{p(x) \in \mathbb{R}[x]_{\leq 3} : p(a) = p(b)\}$ . Stabilire se  $A$  è un sottospazio vettoriale e, in caso di risposta affermativa, trovare una base di  $A_{a,b}$ .

2) Stabilire se i due sottoinsiemi  $B := \{p(x) \in \mathbb{R}[x]_{\leq 3} : (p(1))^2 = (p(2))^2\} \subseteq \mathbb{R}[x]_{\leq 3}$  e  $C := \{p(x) \in \mathbb{R}[x]_{\leq 3} : (p(1))^3 = (p(2))^3\} \subseteq \mathbb{R}[x]_{\leq 3}$  sono sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}[x]_{\leq 3}$ .

1)  $A_{a,b}$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}[x]_{\leq 3}$ .

o) Il polinomio costante nullo vale ovunque sia  $a$  e che sia  $b$ ,  
perciò appartiene ad  $A_{a,b}$ ,

1) Se  $p(x) \in A_{a,b}$  e  $q(x) \in A_{a,b}$  allora  $p(x) + q(x) \in A_{a,b}$  perché

$$p(a) + q(a) = p(b) + q(b) \quad \text{perché } p(a) = p(b) \text{ e } q(a) = q(b),$$

2) Se  $c \in \mathbb{R}$  e  $p(x) \in A_{a,b}$  allora  $cp(x) \in A_{a,b}$  perché

$$cp(a) = cp(b) \quad \text{perché } p(a) = p(b).$$

Cerchiamo una base per  $A_{a,b}$ .

Sia  $p(x) = \alpha x^3 + \beta x^2 + \gamma x + \delta$  con  $\alpha, \beta, \gamma, \delta \in \mathbb{R}$ .

Si ha  $p(x) \in A_{a,b} \Leftrightarrow p(a) = p(b) \Leftrightarrow \{\delta = \alpha + \beta + \gamma + \delta \Leftrightarrow \{\alpha + \beta + \gamma = 0$ .

Per risolvere questo sistema di un'equazione nelle 4 incognite  $\alpha, \beta, \gamma, \delta$

poniamo  $\delta = t_1, \gamma = t_2, \beta = t_3$  e ottieniamo  $\alpha = -t_2 - t_3$ .

Perciò  $p(x) \in A_{a,b} \Leftrightarrow p(x)$  è delle forme  $p(x) = (-t_3 - t_2)x^3 + t_3x^2 + t_2x + t_1$ ,

cioè  $p(x) = t_3(x^3 - x^3) + t_2(x - x^3) + t_1$  con  $t_1, t_2, t_3 \in \mathbb{R}$ ,

Perciò  $A_{a,b} = \langle x^3 - x^3, x - x^3, 1 \rangle$ . Inoltre  $x^3 - x^3, x - x^3$  e 1 sono linearmente indipendenti.

Perciò  $a(x^3 - x^3) + b(x - x^3) + c = 0 \Rightarrow (-a - b)x^3 + ax^2 + bx + c = 0 \Rightarrow \dots$

$\dots \Rightarrow a = 0, b = 0, c = 0$ .   
vogliaglienze tra polinomi

Se ne deduce  $\{x^3 - x^3, x - x^3, 1\}$  è base per  $A_{a,b}$ .

2)  $B$  non è un sottospazio vettoriale. Infatti, il polinomio  $p(x) := 2x - 3$  è in  $B$  poiché  $p(1)^2 = (2 \cdot 1 - 3)^2 = (-1)^2 = 1$  e  $p(2)^2 = (2 \cdot 2 - 3)^2 = 1^2 = 1$ , il polinomio costante uguale a 1 è in  $B$ , ma  $q(x) := p(x) + 1$  non è in  $B$  poiché  $(q(1))^2 = (-1 + 1)^2 = 0$  e  $q(2)^2 = (1 + 1)^2 = 4$  e  $4 \neq 1$ .

$C$  è un sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}[x]_{\leq 3}$ . Infatti  $\forall t, s \in \mathbb{R}$  si ha  $s^3 = t^3 \Leftrightarrow s = t$ . Perciò  $C = \{p(x) \in \mathbb{R}[x]_{\leq 3} : (p(1))^3 = (p(2))^3\} = \dots$

$\dots = \{p(x) \in \mathbb{R}[x]_{\leq 3} : p(1) = p(2) = A_{1,2}$  che abbiamo visto essere sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}[x]_{\leq 3}$  nella parte 1.

Esercizio 2) 1) Per  $t \in \mathbb{R}$ , sia  $M_t = \begin{pmatrix} 0 & t & 1 & 1 \\ -t & 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 & -t \\ -1 & -1 & t & 0 \end{pmatrix}$ . Calcolare la dimensione

dell'immagine dell'applicazione lineare  $L_{M_t} : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  associata alla matrice  $M_t$ .

2) Quali numeri interi si possono ottenere come rango di una matrice di  $M_{5,5}(\mathbb{R})$  antisimmetrica.

$$1) \text{ Si ha } \det M_t = \det \begin{pmatrix} t & t & 0 & 0 \\ -t & 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 & -t \\ 0 & 0 & t & t \end{pmatrix} = \dots \leftarrow \begin{array}{l} \text{ho sottratto la seconda} \\ \text{riga alle prime e} \\ \text{la terza riga alle quarte} \end{array}$$

$$\dots = t \det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -t \\ 0 & t & t \end{pmatrix} - t \det \begin{pmatrix} -t & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -t \\ 0 & t & t \end{pmatrix} = t \cdot 0 - t \det \begin{pmatrix} -t & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -t \\ 0 & t & t \end{pmatrix} = t^4.$$

*sviluppo  
Laplace  
3^a riga*

Perciò, se  $t \neq 0$   $\dim(L_{M_t}) = \operatorname{rang} M_t = 4$ .  
Se  $t = 0$   $\dim(L_{M_t}) = \operatorname{rang} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2$ .

2) I possibili ranghi di matrici antisimmetriche in  $M_{5,5}(\mathbb{R})$  sono

$0, 2 \text{ e } 4$ .  
Le matrici  $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ e } \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  sono antisimmetriche

In  $M_{5,5}(\mathbb{R})$  le hanno ranghi  $0, 2 \text{ e } 4$  rispettivamente.

\*\*\* Inoltre ogni matrice antisimmetrica non può avere ranghi pari.  
Infatti la matrice nulla è l'unica matrice antisimmetrica in  $M_{5,5}(\mathbb{R})$ .

Se  $A \in M_{m+1, m+1}(\mathbb{R})$  è antisimmetrica esse è delle forme

$$A = \begin{pmatrix} B & C \\ -C^T & 0 \end{pmatrix} \text{ con } B \in M_{m,m}(\mathbb{R}) \text{ antisimmetrica e } C \in \mathbb{R}^{m \times 1}$$

Gi sono 2 possibilità: a)  $\operatorname{rg}(A) = \operatorname{rg}(B)$  oppure b)  $\operatorname{rg}(A) = \operatorname{rg}(B) + 2$ .

Infatti se  $C$  non appartiene allo spazio vettoriale generato dalle colonne di  $B$ ,  $(C^T | 0)$  non appartiene allo spazio vettoriale generato dalle righe di  $(B | C)$  e allora  $\operatorname{rg} A = \operatorname{rg}(B | C) + 1 = \operatorname{rg} B + 2$ .

Se  $C$  appartiene allo spazio delle colonne di  $B$  esiste  $x \in \mathbb{R}^m$  t.c.  $Bx = C$ . Ma allora  $x^T B = -C^T$  e  $x^T C = x^T Bx = -x^T Bx = 0$

poché  $B$  è antisimmetrica. Si conclude che  $x^T(B | C) = (-C^T | 0)$ :

civè  $(-C^T | 0)$  appartiene allo spazio generato delle righe di  $(B | C)$ .

Perciò  $\operatorname{rg} A = \operatorname{rg}(B | C) = \operatorname{rg} B$ . Usando \* e \*\* si ottiene

\*\*\*

Esercizio 3) Siano  $N_1 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 3 \\ 2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $N_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  e  $N_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in M_{3,3}(\mathbb{R})$ . Sia  $L_{N_i} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'applicazione lineare associata ad  $N_i$ .

1) Stabilire per quali  $i$  l'applicazione lineare  $L_{N_i}$  è diagonalizzabile.

2) Calcolare la traccia di  $N_1^{40}$ .

1) Il polinomio caratteristico di  $N_1$  è

$$P_{N_1}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & -1 & 3 \\ 2 & -1-\lambda & 2 \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} = (\lambda^2 + 1)(1-\lambda).$$

L'equazione  $P_{N_1}(\lambda) = 0$  ha soluzioni  $i, -i$  e 1 in  $\mathbb{C}$ .

Siccome non tutte le soluzioni complesse sono reali  $L_{N_1}$  non è diagonalizzabile.

Il polinomio caratteristico di  $N_2$  è

$$P_{N_2}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 2-\lambda & 0 \\ 1 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} = (1-\lambda)^2(2-\lambda). L_{N_2} \text{ ha perciò } 2 \text{ entrali:}$$

l'entrale 1 con molteplicità algebrica 2 e l'entrale 2 con molteplicità algebrica 1.

Le molteplicità geometriche dell'entrale 1 è

$$m_g(1) = \dim(\ker(L_{N_2} - I_3)) = \dim \text{spazio soluzioni di } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} x = 0 = \dots$$

$$\dots = 3 - m_g\left(\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}\right) = 3 - 2 = 1 \neq m_a(1) = 2. \text{ Perciò } L_{N_2} \text{ non è diagonalizzabile.}$$

Il polinomio caratteristico di  $N_3$  è  $P_{N_3}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 1 & 2-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{pmatrix} = (1-\lambda)^2(2-\lambda)^2$ .

Gli entrali sono 1 con molteplicità algebrica 2 e 2 con molteplicità algebrica 1.

$$\text{Si ha } m_g(1) = \dim \ker(L_{N_3} - I_3) = \dim \text{spazio soluzioni di } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} x = 0 = \dots$$

$$\dots = 3 - \text{rang}( \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} ) = 3 - 1 = 2.$$

Inoltre  $1 = m_a(1) \geq m_g(1) = 1$ , perciò  $m_g(2) = m_a(2) = 1$  e

siccome  $m_g(1) + m_g(2) = 3$  si ha che  $L_{N_3}$  è diagonalizzabile.

2) L'applicazione lineare associata ad  $N_4$  da  $\mathbb{C}^3$  in  $\mathbb{C}^3$  ha 3 entrali distinti  $i, -i, 1$ . Perciò è diagonalizzabile. Quindi esiste

una matrice invertibile  $M$  e coefficienti complessi tali che

$$N_4 = M \begin{pmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & -i & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} M^{-1}. \text{ Perciò } N_4^{40} = M \begin{pmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & -i & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} M^{-1} M \begin{pmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & -i & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} M^{-1} \dots M \begin{pmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & -i & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} M^{-1}.$$

$$\dots = M \begin{pmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & -i & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{40} M^{-1} = M \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} M^{-1} = M M^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \text{ Perciò } \text{Tr}(N_4^{40}) = 3.$$

Esercizio 4) 1) Sia  $D := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ . Sia  $F_D : \mathbb{R}^4 \times \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$  l'applicazione bilineare

definita da  $F_D(X, Y) := X^T D Y$ .

- 1) Trovare una base per l'annulatore di  $F_D$ .
- 2) Trovare indici di positività e negatività di  $F_D$ .

i)  $Y$  appartiene all'annulatore di  $F_D$  se e solo se per ciascun prodotto  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  è definito positivo.

$$X^T D Y = 0 \quad \forall X \in \mathbb{R}^4 \iff \langle X, D Y \rangle_{\text{def}} = 0 \iff D Y = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \iff \dots$$

$$\dots \iff Y = \begin{pmatrix} Y_1 \\ Y_2 \\ Y_3 \\ Y_4 \end{pmatrix} \text{ è soluzione del sistema lineare} \quad \begin{cases} Y_2 + Y_3 = 0 \\ Y_1 + Y_2 + Y_4 = 0 \\ Y_1 + Y_3 + Y_4 = 0 \\ Y_2 + Y_3 = 0 \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} Y_2 = Y_3 = 0 \\ Y_1 = -Y_4 \end{cases} \iff Y = \begin{pmatrix} t \\ 0 \\ 0 \\ -t \end{pmatrix} \text{ con } t \in \mathbb{R}.$$

Quindi  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$  appartiene bene per annulatore di  $F_D$ .

2) Siccome  $\det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = -1 < 0$  si ha indice di positività  $\geq 1$  e indice di negatività  $\geq 1$ .

Sicure  $\det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = -1$  si ha indice di positività  $\geq 2$ .

Sicure indice di positività + indice di negatività + dim annulatore = 4  
 di  $F_D$  di  $F_D$  di  $F_D$   
 $\frac{\text{II}}{2}$   $\frac{\text{IV}}{2}$   $\frac{\text{II}}{2}$

ii) oesolu

indice di positività di  $F_D = 2$ ,

indice di negatività di  $F_D = 1$ .