

Università di Roma Tor Vergata  
Ingegneria Gestionale, Meccanica ed Energetica - Geometria  
TUTORATO 3 - 4 Aprile 2024

1. Determinare quali dei seguenti insiemi e sottospazio vettoriale di  $\mathbb{R}^3$ :
  - (a)  $A = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ tali che } x^2 + y^2 = 1\}$
  - (b)  $B = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ tali che } x^2 + y^2 + z^2 = 1\}$
  - (c)  $C = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ tali che } z = 1\}$
  - (d)  $D = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ tali che } xyz = 0\}$
  - (e)  $E = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ tali che } 2x + y - z = 0\}$
  - (f)  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \text{ tali che } x - y - 2z = 0, y + z = 0\}$
2. Siano  $v_1, v_2$  due vettori linearmente indipendenti in  $V$  spazio vettoriale e sia  $w = 3v_1 - v_2$ .
  - (a) Dire se  $\{v_1, v_2, w\}$  è un sistema di vettori linearmente indipendenti. Spiegare il perché.
  - (b) Dire se  $\{v_1, v_2, w\}$  è un sistema di generatori di  $W = \text{span}\{v_1, v_2, w\}$ . Dire se è una base.
  - (c) Dire se  $\{v_1, v_2\}$  è un sistema di generatori di  $W = \text{span}\{v_1, v_2, w\}$ . Dire se è una base.
  - (d) Qual'è la dimensione di  $W = \text{span}\{v_1, v_2, w\}$ ?
3. Siano  $v_1 = (1, 1)$  e  $v_2 = (2, 0)$  vettori di  $\mathbb{R}^2$ . Fornire una base e la dimensione di
  - (a)  $V_1 = \text{span}\{v_1\}$
  - (b)  $V_2 = \text{span}\{v_2\}$
  - (c)  $W = \text{span}\{v_1, v_2\}$
4. Siano  $v_1 = (0, 1, 1)$ ,  $v_2 = (1, 1, 4)$  e  $v_3 = (1, 0, 3)$  vettori di  $\mathbb{R}^3$ . Fornire una base e la dimensione di
  - (a)  $V_{12} = \text{span}\{v_1, v_2\}$
  - (b)  $V_{13} = \text{span}\{v_1, v_3\}$
  - (c)  $V_{23} = \text{span}\{v_2, v_3\}$
  - (d)  $W = \text{span}\{v_1, v_2, v_3\}$
5. Siano  $v_1 = (2, 4, -4, 0)$ ,  $v_2 = (2, 3, -1, 1)$ ,  $v_3 = (0, -1, 3, 1)$  e  $v_4 = (0, 1, 1, 0)$  vettori di  $\mathbb{R}^4$ .
  - (a) Dire se  $\{v_1, v_2\}$  è una base di  $\mathbb{R}^4$ .
  - (b) Dire se  $\{v_1, v_2, v_3\}$  è una base di  $\mathbb{R}^4$ .
  - (c) Dire se  $\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$  è una base di  $\mathbb{R}^4$ .