

**Istruzioni:** Avete 55 minuti di tempo a disposizione. Come prima cosa scrivete nome, cognome. Prima di consegnare il foglio trascrivetevi su un foglietto le risposte. Non si possono usare libri, appunti, calcolatrice, cellulari, pena l'annullamento del compito.

**Nome e cognome:** \_\_\_\_\_

**Domanda 1.** Sia  $z = 3 + 3i$  e  $w = 1 + 3i$ . Calcolare  $z/w$ . Scriverlo in forma cartesiana.

$z/w =$

**Domanda 2.** Sia  $F : \mathbb{R}[t]_{\leq 3} \rightarrow \mathbb{R}[t]_{\leq 2}$  l'applicazione lineare

$$F(p) = p(1)t^2 + p'(t+1) .$$

Si scriva la matrice associata a  $F$  rispetto alle basi standard in partenza e in arrivo.

$[F]_{1,t,t^2}^{1,t,t^2,t^3}$

**Domanda 3.** Sia  $W$  il piano di  $\mathbb{R}^3$  definito dall'equazione  $x + 2y + z = 0$ . Sia  $P = (1, 1, 1)$  e sia  $Q$  il suo simmetrico rispetto al piano  $W$ . Determinare le coordinate di  $Q$ .

$Q =$

**Domanda 4.** Siano  $U$  e  $W$  due sottospazi vettoriali di  $\mathbb{R}^5$ . Dire quali delle seguenti frasi sono vere:

- A) Se  $\dim U = 3$  e  $U \cap W = \{0\}$  allora  $\dim W \leq 2$ .
- B) Se  $\dim U = 3$  e  $\dim W = 3$  allora  $\dim U \cap W \geq 2$ .

*Le frasi vere sono*

**Domanda 5.** Sia  $F$  una isometria affine di  $\mathbb{R}^3$  che fissa l'origine. Dire quali delle seguenti frasi sono vere (potrebbero essere anche tutte vere o tutte false):

- A)  $F$  è una applicazione lineare.
- B)  $F \circ F$  è una isometria affine.

*Le frasi vere sono*

**Domanda 6.** Sia  $F : V \rightarrow W$  una applicazione lineare e siano  $u, v \in V$ . Dire quali delle seguenti frasi sono vere (potrebbero essere anche tutte vere o tutte false):

- A) Se  $u$  e  $v$  sono linearmente dipendenti allora  $F(u)$  e  $F(v)$  sono linearmente dipendenti.
- B) Se  $u$  e  $v$  sono linearmente indipendenti allora  $F(u)$  e  $F(v)$  sono linearmente indipendenti.
- C) Se  $F(u)$  e  $F(v)$  sono linearmente indipendenti allora  $u$  e  $v$  sono linearmente indipendenti

*Le frasi vere sono*

**Istruzioni:** I fogli per svolgere gli esercizi vi saranno forniti. Consegnate solo la bella e il foglio con gli esercizi e motivate sempre le vostre risposte. Sarà valutata anche l'esposizione e non saranno corretti esercizi illeggibili. Non si possono usare libri, appunti, calcolatrici, cellulari, pena l'annullamento del compito. Avete a disposizione 2 ore e 15 di tempo.

**Esercizio 1.** Sia  $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  un'applicazione lineare.

- Cosa vuol dire che  $F$  è diagonalizzabile?
- Sia  $F$  la proiezione ortogonale su un piano  $W$  passante per l'origine. Dimostrare che è diagonalizzabile.

**Esercizio 2.** Sia  $E = \text{Mat}_{2 \times 2}(\mathbb{C})$  e sia

$$G = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Si consideri l'applicazione lineare  $F : E \rightarrow E$  definita da  $F(X) = GXG^{-1}$ . Determinare la forma di Jordan di  $F$ .

**Esercizio 3.** Sia  $A = (0, 0, 0)$ ,  $B = (4, 4, 0)$ ,  $C = (0, 3, 3)$ ,  $D = (4, -1, -1)$ . Determinare una isometria  $F(x) = Gx + b$  che porta il triangolo  $ABC$  nel triangolo  $ABD$ . (Determinare  $G$  e  $b$ ).

**Esercizio 4.** Sia  $A$  la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & -3 \\ 0 & -3 & 1 \end{pmatrix}.$$

Sia  $g(x, y) = x^t A y$  il prodotto scalare associato su  $\mathbb{R}^3$ .

- Si determini una base di  $\mathbb{R}^3$  che sia ortogonale rispetto al prodotto scalare  $g$ .
- Si determini una matrice  $M$  di determinante non nullo tale che  $MAM^t$  sia diagonale.

1. SOLUZIONI PRIMA PARTE DEL COMPITO DEL 17 FEBBRAIO 2020

**Domanda 1.**  $\frac{6}{5} - \frac{3}{5}i$

**Domanda 2.**  $\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 2 & 6 \\ 1 & 1 & 1 & 4 \end{pmatrix}$ .

**Domanda 3.**  $Q = (-1/3, -5/3, -1/3)$ .

**Domanda 4.** A.

**Domanda 5.** A,B.

**Domanda 6.** A,C.

2. SOLUZIONI SECONDA PARTE DEL COMPITO DEL 17 FEBBRAIO 2020

**Esercizio 1.** a)  $F$  è diagonalizzabile se esiste una base di autovettori.

b) Sia  $v_1, v_2$  una base di  $W$  e sia  $v_3 \neq 0$  un vettore ortogonale a  $W$ . Allora  $v_1, v_2, v_3$  è una base di  $\mathbb{R}^3$  e  $F(v_1) = v_1$ ,  $F(v_2) = v_2$  e  $F(v_3) = 0$  quindi è una base di autovettori.

**Esercizio 2.** La matrice associata a  $F$  rispetto alla base standard di  $E$  è la matrice

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

Il suo polinomio caratteristico è  $(t-1)^4$ . Inoltre il rango di  $A-I$  è uguale a 2 e  $(A-I)^2$  non è zero. Quindi la forma di Jordan è la seguente

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

**Esercizio 3.** a) I due triangoli hanno un lato in comune. Possiamo quindi scegliere una qualsiasi isometria che lascia fissa la retta  $AB$  e porta  $C$  in  $D$ . Va bene sia una rotazione attorno alla retta  $AB$  che una simmetria rispetto ad un piano che contiene la retta  $AB$ . Scegliamo la seconda opzione per la quale i calcoli si possono ipotizzare più semplici. Sia  $\mathbb{R}u$  la retta ortogonale al piano rispetto al quale effettuiamo la simmetria che indicheremo con  $R$ . Avremo

$$D = C - 2 \frac{u \cdot C}{u \cdot u} u.$$

Quindi  $u$  sarà un multiplo di  $D - C = (4, -4, -4)$ . Scegliamo  $u = (1, -1, -1)$ . In effetti  $B$  è sulla retta ortogonale a  $\mathbb{R}u$  e quindi è fissato dalla simmetria e  $R(C) = D$  come volevamo. Abbiamo

$$R(x, y, z) = (x, y, z) - 2 \frac{x - y - z}{3} (1, -1, -1)$$

Quindi la matrice  $G$  associata a  $R$  rispetto alla base standard è

$$\begin{pmatrix} 1/3 & 2/3 & 2/3 \\ 2/3 & 1/3 & -2/3 \\ 2/3 & -2/3 & 1/3 \end{pmatrix}$$

mentre  $b = 0$

**Esercizio 4.** Sia  $g$  il prodotto scalare associato alla matrice  $A$ . Sia  $v_1 = e_1$ . L'ortogonale a  $v_1$  rispetto al prodotto scalare  $g$  è dato dall'equazione

$$x + 2y = 0 .$$

Scegliamo allora  $v_2 = e_3$ . L'ortogonale a  $v_1$  e  $v_2$  rispetto al prodotto scalare  $g$  è dato dalle equazioni

$$x + 2y = 0 \quad \text{e} \quad -3y + z = 0$$

Se scegliamo  $y = 1$  otteniamo che  $v_3 = -2e_1 + e_2 + 3e_3$  è ortogonale rispetto a  $g$  sia a  $v_1$  che a  $v_2$ . Nella base  $v_1, v_2, v_3$  la matrice associata a  $g$  è diagonale, ovvero

$$[g]_{v_1, v_2, v_3} = ([Id]_{e_1, e_2, e_3}^{v_1, v_2, v_3})^t [g]_{e_1, e_2, e_3} [Id]_{e_1, e_2, e_3}^{v_1, v_2, v_3} = M A M^t$$

con  $M = ([Id]_{e_1, e_2, e_3}^{v_1, v_2, v_3})^t$  è una matrice diagonale. Essendo  $M$  la matrice associata ad un cambiamento di base ha sicuramente determinante non nullo. Infine

$$M = ([Id]_{e_1, e_2, e_3}^{v_1, v_2, v_3})^t = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}^t = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$