

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI ROMA TRE

Corso di Laurea in Matematica

GE110 - Geometria 1

a.a. 2011-2012

Seconda prova di esonero

TESTO E SOLUZIONI

1. Siano  $k \in \mathbb{R}$ ,  $v_1 = (1, -1, 0, 0)$ ,  $v_2 = (1, 1, 1, 1) \in \mathbb{R}^4$  e sia  $F : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  un'applicazione lineare tale che

$$v_1 \in N(F), v_2 \in N(F), F(E_2) = E_2 + kE_4, F(E_4) = E_2 + v_1,$$

dove  $\{E_1, E_2, E_3, E_4\}$  è la base canonica di  $\mathbb{R}^4$ .

(a) Determinare il polinomio caratteristico e gli autovalori di  $F$ .

(b) Trovare le dimensioni degli autospazi di  $F$ . Inoltre, individuato, per un opportuno  $k$ , un autovalore  $\lambda \neq 0$  di  $F$  con molteplicità algebrica  $\neq 1$ , trovare una base per l'autospazio di  $F$  associato a  $\lambda$ .

(c) Determinare i valori di  $k$  per i quali  $F$  è diagonalizzabile.

**SOLUZIONE:**

(a) Osserviamo che  $v_1, v_2, E_2, E_4$  sono linearmente indipendenti, e dunque una base di  $\mathbb{R}^4$ , in quanto

$$\begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = -1 \neq 0.$$

In tale base  $e = \{v_1, v_2, E_2, E_4\}$  la matrice di  $F$  è data nel testo dell'esercizio

$$M_e(F) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & k & 0 \end{pmatrix}$$

e pertanto il polinomio caratteristico di  $F$  è

$$P_F(T) = \begin{vmatrix} -T & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -T & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1-T & 1 \\ 0 & 0 & k & -T \end{vmatrix} = T^2(T^2 - T - k)$$

e gli autovalori di  $F$  sono ottenuti risolvendo  $T^2(T^2 - T - k) = 0$ . Dunque, se  $k < -\frac{1}{4}$ ,  $\lambda_1 = 0$ , mentre se  $k \geq -\frac{1}{4}$ ,  $\lambda_1 = 0$  e  $\lambda = \frac{1 \pm \sqrt{1+4k}}{2}$ . Notiamo che, se  $k > -\frac{1}{4}$ , si ha  $\frac{1 \pm \sqrt{1+4k}}{2} = 0$  se e solo se si sceglie il segno  $-$  e  $k = 0$ . Ne segue che gli autovalori di  $F$  sono

**Autovalori di  $F$  e loro molteplicità algebrica (m.a.)**

|                              |  |
|------------------------------|--|
| $k < -\frac{1}{4}$           | $\lambda_1 = 0$ (m.a. 2)   |
| $k = -\frac{1}{4}$           | $\lambda_1 = 0$ (m.a. 2), $\lambda_2 = \frac{1}{2}$ (m.a. 2)   |
| $k = 0$                      | $\lambda_1 = 0$ (m.a. 3), $\lambda_2 = 1$ (m.a. 1)   |
| $k > -\frac{1}{4}, k \neq 0$ | $\lambda_1 = 0$ (m.a. 2), $\lambda_2 = \frac{1 - \sqrt{1+4k}}{2}$ (m.a. 1), $\lambda_3 = \frac{1 + \sqrt{1+4k}}{2}$ (m.a. 1) |

(b) Dato che la molteplicità geometrica è sempre almeno 1 e non può superare la molteplicità algebrica, ne segue che le dimensioni degli autospazi di  $F$  saranno 1 in tutti i casi nella tabella sopra nei quali la molteplicità algebrica è 1. Vediamo i casi restanti.

Posto  $T = 0$  nella matrice  $M_e(F) - TI_4$  si ottiene  $r(M_e(F) - 0I_4) = r(M_e(F)) = 2$ , da cui  $\dim V_0(F) = 4 - 2 = 2$  (indipendentemente da  $k$ ).

Se  $k = -\frac{1}{4}$ , abbiamo che  $\lambda_2 = \frac{1}{2}$  è l'autovalore da considerare nel punto (b), pertanto calcoliamo direttamente la base di  $V_{\frac{1}{2}}(F)$ . Come sappiamo tutti gli autovettori di  $F$  con

autovalore  $\frac{1}{2}$  sono soluzioni del sistema  $(M_e(F) - \frac{1}{2}I_4)X = 0$  dove  $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix}$ . Si ottiene

$$\begin{cases} -\frac{1}{2}x + w = 0 \\ -\frac{1}{2}y = 0 \\ \frac{1}{2}z + w = 0 \\ -\frac{1}{4}z - \frac{1}{2}w = 0 \end{cases}$$

che ha soluzioni  $y = 0, z = -x, w = \frac{1}{2}x$ , da cui gli autovettori di  $F$  associati all'autovalore  $\frac{1}{2}$  sono tutti del tipo  $xv_1 + 0v_2 - xE_2 + \frac{1}{2}xE_4 = x(v_1 - E_2 + \frac{1}{2}E_4)$ . Ne segue che una base di  $V_{\frac{1}{2}}(F)$  è  $\{v_1 - E_2 + \frac{1}{2}E_4\}$  e  $\dim V_{\frac{1}{2}}(F) = 1$ .

(c) Per la diagonalizzabilità di  $F$  abbiamo i seguenti casi:

**molteplicità geometrica (m.g) e algebrica (m.a.) degli autovalori**

1)  $k < -\frac{1}{4}$

| autovalore | m.g. | m.a. |
|------------|------|------|
| 0          | 2    | 2    |

In questo caso la somma delle dimensioni degli autospazi di  $F$  è  $2 < 4$  e quindi  $F$  non è diagonalizzabile.

2)  $k = -\frac{1}{4}$

| autovalore    | m.g. | m.a. |
|---------------|------|------|
| 0             | 2    | 2    |
| $\frac{1}{2}$ | 1    | 2    |

In questo caso la somma delle dimensioni degli autospazi di  $F$  è  $3 < 4$  e quindi  $F$  non è diagonalizzabile.

3)  $k = 0$

| autovalore | m.g. | m.a. |
|------------|------|------|
| 0          | 2    | 3    |
| 1          | 1    | 1    |

In questo caso la somma delle dimensioni degli autospazi di  $F$  è  $3 < 4$  e quindi  $F$  non è diagonalizzabile.

4)  $k > -\frac{1}{4}, k \neq 0$

| autovalore                | m.g. | m.a. |
|---------------------------|------|------|
| 0                         | 2    | 2    |
| $\frac{1-\sqrt{1+4k}}{2}$ | 1    | 1    |
| $\frac{1+\sqrt{1+4k}}{2}$ | 1    | 1    |

In questo caso la somma delle dimensioni degli autospazi di  $F$  è 4 e quindi  $F$  è diagonalizzabile.

Se ne conclude che  $F$  è diagonalizzabile se e solo se  $k > -\frac{1}{4}, k \neq 0$ . ■

**2.** Sia  $k \in \mathbb{R}$ . In uno spazio affine  $A$  di dimensione 4 sia  $O, e_1, e_2, e_3, e_4$  un riferimento affine e siano  $X, Y, Z, W$  le coordinate. Siano  $S$  e  $T_k$  i due sottospazi con le seguenti equazioni:

$$S : \begin{cases} 3X + Y = 1 \\ X + Y + Z + W = 0 \end{cases}, T_k : \begin{cases} X + Y + W = -1 \\ Z - W = 0 \\ kX + kY + Z + W = 0 \end{cases}.$$

- (a) Calcolare la dimensione di  $S$  e di  $T_k$ .
- (b) Determinare se esiste un  $k$  tale che  $S$  e  $T_k$  sono paralleli.
- (c) Dimostrare che se c'è un iperpiano di  $A$  che contiene  $S$  e  $T_k$  allora  $k = 1$ .

**SOLUZIONE:**

(a) Consideriamo le matrici del sistema che definisce  $S$ :

$$B = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ e } C = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Si ha  $r(B) = r(C) = 2$ , da cui, per il teorema di Kronecker-Rouché-Capelli,  $S \neq \emptyset$  ed è quindi un sottospazio. Inoltre la giacitura di  $S$  è data dal sistema omogeneo  $Bx = 0$ , dove

$$x = \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ W \end{pmatrix}, \text{ per cui}$$

$$\dim S = \dim A - r(B) = 4 - 2 = 2.$$

Consideriamo invece le matrici del sistema che definisce  $T_k$ :

$$B_k = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ k & k & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ e } C_k = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ k & k & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Si ha  $r(B_k) = \begin{cases} 3 & \text{se } k \neq 2 \\ 2 & \text{se } k = 2 \end{cases}$ , mentre  $r(C_k) = 3$  per ogni  $k$ . Per il teorema di Kronecker-Rouché-Capelli,  $T_k \neq \emptyset$  se e solo se  $k \neq 2$ . Dunque  $T_k$  è un sottospazio per  $k \neq 2$  e la sua giacitura è data dal sistema omogeneo  $B_k x = 0$ , per cui

$$\dim T_k = \dim A - r(B_k) = 4 - 3 = 1.$$

Da ora in poi considereremo solo il caso  $k \neq 2$ .

(b) Si vede facilmente che le soluzioni del sistema omogeneo  $Bx = 0$  sono  $Y = -3X, W = 2X - Z$ , da cui la giacitura di  $S$  è data dai vettori  $Xe_1 - 3Xe_2 + Ze_3 + (2X - Z)e_4$ .

Inoltre si vede facilmente che le soluzioni del sistema omogeneo  $B_k x = 0$  sono  $Y = -X, Z = W = 0$ , da cui la giacitura di  $T_k$  è data dai vettori  $Xe_1 - Xe_2$ . Se  $T_k$  fosse parallelo ad  $S$  si avrebbe che  $e_1 - e_2$  starebbe nella giacitura di  $S$ , dunque  $e_1 - e_2 = Xe_1 - 3Xe_2 + Ze_3 + (2X - Z)e_4$  per qualche  $X, Y, Z, W \in \mathbb{R}$ . Ma questo implica che  $1 = X$  e  $-1 = -3X$ , assurdo. Pertanto, per ogni  $k$ ,  $S$  e  $T_k$  non sono paralleli.

(c) Se esiste un iperpiano  $H$  di  $A$  che contiene  $S$  e  $T_k$ , allora, essendo  $H$  uno spazio affine di dimensione 3, ne segue che  $S \cap T_k \neq \emptyset$ , dato che non sono paralleli. Quindi il sistema

$$S \cap T_k : \begin{cases} 3X + Y = 1 \\ X + Y + Z + W = 0 \\ X + Y + W = -1 \\ Z - W = 0 \\ kX + kY + Z + W = 0 \end{cases}$$

deve essere compatibile. Risolvendo le prime quattro equazioni si vede facilmente che  $X = \frac{3}{2}, Y = -\frac{7}{2}, Z = W = 1$ , da cui, sostituendo nella quinta equazione si deduce  $k = 1$ .

■

**3.** Siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali reali di dimensione finita,  $\dim V \geq 2$  e  $\dim W \geq 2$  e siano  $F, G : V \rightarrow W$  due applicazioni lineari tali che  $F \neq G$  e  $N(F) = N(G)$ .

(a) Dimostrare che se  $W = \text{Im}(F) \oplus \text{Im}(G)$ , allora  $\dim W$  è pari e  $\dim W \leq 2\dim V$ .

(b) Sia ora  $W$  di dimensione dispari. È possibile che

$$\dim(\text{Im}(F) \oplus \text{Im}(G)) = \dim W - 1 \quad ?$$

### SOLUZIONE:

(a) Sia  $n = \dim V$  e  $k = \dim N(F) = \dim N(G)$ . Per il teorema rango-nullità si ha  $\dim \text{Im}(F) = n - k = \dim \text{Im}(G)$ , da cui

$$\dim W = \dim \text{Im}(F) + \dim \text{Im}(G) = 2(n - k) \leq 2n.$$

(b) Siano  $V = \mathbb{R}^2, W = \mathbb{R}^3$  con rispettive basi canoniche  $\{E_1, E_2\}$  e  $\{e_1, e_2, e_3\}$ . Sia  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definita da  $F(E_1) = 0, F(E_2) = e_1$  e sia  $G : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definita da  $G(E_1) = 0, G(E_2) = e_2$ . Si verifica facilmente che  $N(F) = N(G) = \langle E_1 \rangle$ , mentre  $\text{Im}(F) = \langle e_1 \rangle, \text{Im}(G) = \langle e_2 \rangle$ . Pertanto  $\text{Im}(F) \cap \text{Im}(G) = \{0\}$  e si ha

$$\dim(\text{Im}(F) \oplus \text{Im}(G)) = 2 = \dim W - 1. \quad \blacksquare$$