

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI ROMA TRE

Corso di Laurea in Matematica

GE110 - Geometria 1

a.a. 2012-2013

Seconda prova di esonero

1. Siano  $v_1 = (1, -1, 0, 0), v_2 = (0, -1, 0, 2) \in \mathbb{R}^4$ , sia  $U = \langle v_1, v_2 \rangle$  e sia  $F : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  un'applicazione lineare tale che

$$F|_U = id_U, F(E_3) \in \langle E_3 \rangle, F(E_2) = E_1 - 2E_4,$$

dove  $\{E_1, E_2, E_3, E_4\}$  è la base canonica di  $\mathbb{R}^4$ . Scelto un opportuno parametro  $k \in \mathbb{R}$ :

- (a) determinare il polinomio caratteristico e gli autovalori di  $F$ ;
- (b) trovare le dimensioni degli autospazi di  $F$ ; inoltre, individuato 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) Dato che  $F|_U = id_U$ , si ha, essendo  $v_1, v_2 \in U$ ,  $F(v_1) = v_1$  e  $F(v_2) = v_2$ . Ora  $F(E_3) \in \langle E_3 \rangle$ , quindi esiste  $k \in \mathbb{R}$  tale che  $F(E_3) = kE_3$ . Inoltre  $F(E_2) = E_1 - 2E_4 = v_1 - v_2$ .

Osserviamo che  $v_1, v_2, E_3, E_2$  sono linearmente indipendenti, e dunque una base di  $\mathbb{R}^4$ , in quanto

$$\begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = -2 \neq 0.$$

In tale base  $e = \{v_1, v_2, E_3, E_2\}$  la matrice di  $F$  è pertanto

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

e pertanto il polinomio caratteristico di  $F$  è

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

e gli autovalori di  $F$  sono

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

$k \neq 0, 1$	$\lambda_1 = 1$ (m.a. 2), $\lambda_2 = 0$ (m.a. 1), $\lambda_3 = k$ (m.a. 1)
$k = 0$	$\lambda_1 = 1$ (m.a. 2), $\lambda_2 = 0$ (m.a. 2)
$k = 1$	$\lambda_1 = 1$ (m.a. 3), $\lambda_2 = 0$ (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.

Se  $k = 0$ , 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  $\dim V_0(F) = 4 - 2 = 2$ .

Per ogni  $k$ , prendiamo  $\lambda_1$  come autovalore da considerare nel punto (b), e calcoliamo la base di  $V_1(F)$ . Come sappiamo tutti gli autovettori di  $F$  con autovalore 1 sono soluzioni del sistema  $(M_e(F) - I_4)X = 0$  dove  $X = {}^t(x, y, z, w)$ . Si ottiene

$$\begin{cases} w = 0 \\ (k - 1)z = 0 \end{cases}$$

che ha soluzioni  $w = 0$  se  $k = 1$  e  $z = w = 0$  se  $k \neq 1$ . Quindi gli autovettori di  $F$  associati all'autovalore 1 sono tutti del tipo  $xv_1 + yv_2 + zE_3$  se  $k = 1$  e  $xv_1 + yv_2$  se  $k \neq 1$ . Ne segue che una base di  $V_1(F)$  è  $\{v_1, v_2, E_3\}$  se  $k = 1$  e  $\{v_1, v_2\}$  se  $k \neq 1$ .

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

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

1)  $k \neq 0, 1$

autovalore	m.g.	m.a.
1	2	2
0	1	1
k	1	1

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

2)  $k = 0$

autovalore	m.g.	m.a.
1	2	2
0	2	2

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

3)  $k = 1$

autovalore	m.g.	m.a.
1	3	3
0	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 per ogni  $k$ . ■

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:

$$S : \begin{cases} X - Y + W = 1 \\ Z + W = 0 \end{cases}, T_k : \begin{cases} X = -1 + 5v \\ Y = ku + 2v \\ Z = 2 + ku + 3v \\ W = -3v \end{cases}, u, v \in \mathbb{R}.$$

(a) Calcolare la dimensione di  $S$  e di  $T_k$ .

(b) Determinare per quali valori di  $k$  esiste un piano  $p \subset A$  che sia parallelo a  $S$  ed a  $T_k$ .

Per tali valori di  $k$  scrivere le equazioni di tutti i possibili  $p$ .

(c) Determinare le equazioni di una retta in  $A$  che sia incidente  $S$  e  $T_k$ .

**SOLUZIONE:**

(a) La matrice del sistema che definisce  $S$  è

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

che ha rango 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  $x = {}^t(X, Y, Z, W)$ , per cui

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

Consideriamo invece  $T_k$ . Un suo punto  $P(X, Y, Z, W)$  è tale che

$$\begin{aligned} \vec{OP} &= (-1 + 5v)e_1 + (ku + 2v)e_2 + (2 + ku + 3v)e_3 - 3ve_4 = \\ &= -e_1 + 2e_3 + uk(e_2 + e_3) + v(5e_1 + 2e_2 + 3e_3 - 3e_4). \end{aligned}$$

Pertanto  $T_k$  è il sottospazio passante per il punto  $Q(-1, 0, 2, 0)$  e di giacitura generata da  $5e_1 + 2e_2 + 3e_3 - 3e_4$  se  $k = 0$  e da  $5e_1 + 2e_2 + 3e_3 - 3e_4$  e  $e_2 + e_3$  se  $k \neq 0$ , per cui

$$\dim T_k = \begin{cases} 2 & \text{if } k \neq 0 \\ 1 & \text{if } k = 0 \end{cases} .$$

(b) Supponiamo prima che esiste un piano  $p \subset A$  che sia parallelo a  $S$  ed a  $T_k$ . Dato che  $S$  è un piano, si ha  $giac(S) = giac(p)$ . Analogamente, se  $k \neq 0$ ,  $giac(p) = giac(T_k)$ , quindi  $giac(S) = giac(T_k)$ . Ma questo non può accadere dato che  $e_2 + e_3$  appartiene alla giacitura di  $T_k$ , ma non a quella di  $S$ , perchè non soddisfa il sistema omogeneo  $\begin{cases} X - Y + W = 0 \\ Z + W = 0 \end{cases}$ . Quindi se esiste un piano  $p \subset A$  che sia parallelo a  $S$  ed a  $T_k$ , deve essere  $k = 0$ .

Del resto, se  $k = 0$ , effettivamente la giacitura di  $T_0$  è data da vettori  $a(5e_1 + 2e_2 + 3e_3 - 3e_4)$  che soddisfano il sistema omogeneo  $\begin{cases} X - Y + W = 0 \\ Z + W = 0 \end{cases}$ , quindi  $giac(T_0) \subset giac(S)$ , cioè  $T_0$  è parallelo ad  $S$ . Dunque basta prendere  $p = S$ .

In conclusione esiste un piano  $p \subset A$  che sia parallelo a  $S$  ed a  $T_k$  se e solo se  $k = 0$ .

Infine, per  $k = 0$ , tutti i possibili  $p$  sono tutti i piani paralleli ad  $S$ , che hanno dunque equazione  $\begin{cases} X - Y + W = b \\ Z + W = c \end{cases}$ , per due numeri reali qualsiasi  $b$  e  $c$ .

(c) Prendiamo i punti  $Q(1, 0, 0, 0) \in S$  e  $Q'(-1, 0, 2, 0) \in T_k$  e consideriamo la retta  $r$  che li congiunge

$$r : \begin{cases} X = 1 - t \\ Y = 0 \\ Z = t \\ W = 0 \end{cases}, t \in \mathbb{R}.$$

Dato che  $r$  interseca sia  $S$  che  $T_k$  sarà sufficiente verificare che  $S$  non è parallela a nessuno dei due sottospazi. La giacitura di  $r$  è generata da  $Q\vec{Q}' = 2(-e_1 + e_3)$  che non appartiene alla giacitura di  $S$ , perchè non soddisfa il sistema omogeneo  $\begin{cases} X - Y + W = 0 \\ Z + W = 0 \end{cases}$  e neanche a quella di  $T_k$  dato che, se  $k = 0$ ,  $Q\vec{Q}'$  non è parallelo a  $5e_1 + 2e_2 + 3e_3 - 3e_4$  e, se  $k \neq 0$ ,  $Q\vec{Q}' \notin \langle 5e_1 + 2e_2 + 3e_3 - 3e_4, e_2 + e_3 \rangle$ , essendo la matrice

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 2 & 0 \\ 5 & 2 & 3 & -3 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

di rango 3. ■

**3.** Sia  $n \in \mathbb{N}$ , siano  $V$  e  $W$  due spazi vettoriali di dimensione  $n$  e sia  $U$  un sottospazio di  $V$  di dimensione  $n - 1$ . Sia  $F : V \rightarrow W$  un'applicazione lineare.

(a) Dimostrare che se  $N(F) \cap U = \{0\}$  allora o  $F$  è iniettiva o  $\dim N(F) = 1$ .

(b) Dimostrare che entrambi i casi in (a) sono possibili.

**SOLUZIONE:**

(a) È sufficiente mostrare che  $\dim N(F) \leq 1$ , perchè allora o  $\dim N(F) = 1$  oppure  $\dim N(F) = 0$ , nel qual caso  $N(F) = \{0\}$  e quindi  $F$  è iniettiva.

Per la formula di Grassmann si ha

$$\dim N(F) = \dim(N(F) + U) + \dim(N(F) \cap U) - \dim U$$

ma  $\dim(N(F) \cap U) = 0$ , mentre, essendo  $N(F) + U \subseteq V$ , si ha  $\dim(N(F) + U) \leq \dim V = n$ .

Pertanto, sostituendo nella formula di Grassmann, si trova

$$\dim N(F) \leq n + 0 - (n - 1) = 1.$$

(b) Sia  $\{u_1, \dots, u_{n-1}\}$  una base di  $U$  e completiamola a  $\{u_1, \dots, u_{n-1}, v_n\}$  base di  $V$ . Sia  $\{w_1, \dots, w_n\}$  una base di  $W$ . Sia  $F$  definita da

$$F(u_i) = w_i, 1 \leq i \leq n - 1, F(v_n) = w_n.$$

Allora  $F$  ha rango  $n$ , dunque è iniettiva per il teorema di rango-nullità.

Sia invece  $F$  definita da

$$F(u_i) = w_i, 1 \leq i \leq n - 1, F(v_n) = 0.$$

Allora  $F$  ha rango  $n - 1$ , dunque  $\dim N(F) = 1$  per il teorema di rango-nullità e

$N(F) = \langle v_n \rangle$ , quindi chiaramente  $N(F) \cap U = \langle v_n \rangle \cap \langle u_1, \dots, u_{n-1} \rangle = \{0\}$ . ■