

Tutorato di GE110

A.A. 2014-2015 - Docente: Prof. Angelo Felice Lopez

Tutori: Federico Campanini e Giulia Salustri

SOLUZIONE TUTORATO 6

31 MARZO 2015

1. Sia k un numero reale e si considerino le seguenti coppie di matrici:

$$A_1 = \begin{pmatrix} k & 1 & 0 \\ 0 & k & 2 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \text{ e } B_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A_2 = \begin{pmatrix} 1 & k & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & k+1 \end{pmatrix} \text{ e } B_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A_3 = \begin{pmatrix} 1 & k & 0 \\ 0 & 1 & k \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \text{ e } B_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(a) Si determinino i valori di k per i quali A_i può essere trasformata in B_i con sole operazioni elementari.

(b) Per i valori di k individuati sopra, si determini una sequenza di trasformazioni elementari che trasformi A_i in B_i .

Soluzione: Matrice $A_1 \rightarrow$ Primo esonero A.A. 2005 – 2006,

Matrice $A_2 \rightarrow$ Primo esonero A.A. 2004 – 2005,

Matrice $A_3 \rightarrow$ Primo esonero A.A. 2002 – 2003.

2. Sia a un numero reale e si consideri la matrice:

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

Si determinino i valori di a per i quali A può essere scritto come prodotto di matrici elementari e si scriva esplicitamente tale prodotto.

Soluzione: Primo appello A.A. 2005 – 2006

3. Sia h un numero reale. Nello spazio vettoriale \mathbb{R}^4 siano U il sottospazio vettoriale delle soluzioni del sistema lineare omogeneo:

$$\begin{cases} X_1 + X_2 = 0 \\ X_2 - X_4 = 0 \end{cases}$$

e $W_h = \langle (1; 0; 1; 0); (-1; 1; 0; -1); (h; -1; 2; 1) \rangle :$

(a) Determinare le dimensioni di U , W_h e scrivere esplicitamente due basi di tali sottospazi;

(b) Determinare le dimensioni di $W_h + U$ e di $W_h \cap U$;

(c) Determinare se esiste un sottospazio $V \neq \{0\}$ di \mathbb{R}^4 tale che:
 $(W_h + U) \oplus V = \mathbb{R}^4$.

Soluzione: Primo appello A.A. 2011 – 2012

4. Siano k un numero reale, $v_k = (k, k, 0) \in \mathbb{R}^3$, $W \subset \mathbb{R}^3$ il sottospazio vettoriale delle soluzioni del sistema lineare omogeneo:

$$\begin{cases} y = 0 \\ x - z = 0 \end{cases}$$

e $U_k \subset \mathbb{R}^3$ il sottospazio vettoriale $U_k = \langle (0, 0, 1), (1, 1, 0), (1, 1, k) \rangle$.

- (a) Si determinino due basi di $(W + \langle v_k \rangle)$ e U_k ;
 (b) Si determinino le dimensioni di $U_k + (W + v_k)$ e di $U_k \cap (W + v_k)$;
 (c) Si determinino, se esistono, i valori di k per cui $U_k \oplus W = \mathbb{R}^3$.

Soluzione: Primo esonero A.A. 2005 – 2006.

5. Sia h un numero reale. Nello spazio vettoriale \mathbb{R}^4 siano U il sottospazio vettoriale delle soluzioni del sistema lineare omogeneo:

$$\begin{cases} X_1 + X_4 = 0 \\ X_2 + X_3 = 0 \end{cases}$$

e $W_h = \langle (1; 1; 1; 1); (0; 1; 0; -1); (2; 3; 2; h) \rangle$:

- (a) Determinare le dimensioni di U , W_h e scrivere esplicitamente due basi di tali sottospazi;
 (b) Determinare le dimensioni di $W_h + U$ e di $W_h \cap U$;
 (c) Determinare se esistono valori di h per cui $W_h \oplus U = \mathbb{R}^4$.

Soluzione: Primo esonero A.A. 2004 – 2005.

6. Si consideri lo spazio vettoriale $M_2(\mathbb{R})$ delle matrici quadrate di ordine 2 a coefficienti reali. Siano:

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, A_4 = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ -5 & -1 \end{pmatrix}$$

- (a) Sia $U := \langle A_1, A_2, A_3, A_4 \rangle$. Si calcoli la dimensione di U ;
 (b) Si determini un sottospazio W di $M_2(\mathbb{R})$ tale che $U \oplus W = M_2(\mathbb{R})$;
 (c) Sia k un numero reale e siano $B_k = \begin{pmatrix} 1 & k \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ e $C_k = \begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & k \end{pmatrix}$. Si determinino, se esistono, i valori di k per i quali $\text{Dim}(U \cap \langle B_k, C_k \rangle) = 1$.

Soluzione: Primo esonero A.A. 2001 – 2002

7. Al variare dei parametri si considerino i seguenti sistemi:

$$\begin{cases} kx_1 + hx_2 + x_4 = -1 \\ x_1 + kx_3 + x_4 = 2 \\ -x_1 + 2x_3 - x_4 = -2 \\ x_1 + kx_2 + hx_3 = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 + kx_2 + x_3 = -2 \\ kx_1 - kx_2 + x_3 = 0 \\ -2x_1 + x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 + 3x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} kx_1 - kx_2 + x_3 = 0 \\ kx_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 - kx_2 + x_4 = -1 \\ x_1 + x_2 + x_3 - kx_4 = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 + hx_2 + x_4 = 0 \\ hx_1 + hx_3 + x_4 = 1 \\ -x_1 + x_3 - hx_4 = 0 \\ hx_1 + x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$

Utilizzando esclusivamente operazioni elementari, si determinino i valori dei parametri per i quali i sistemi sono o meno compatibili e, in tal caso si calcolino esplicitamente le soluzioni.

Soluzione:

Primo sistema \rightarrow Primo esonero A.A. 2011 – 2012,

Secondo sistema \rightarrow Primo appello A.A. 2011 – 2012,

Terzo sistema \rightarrow Primo esonero A.A. 2005 – 2006,

Quarto sistema \rightarrow Primo appello A.A. 2005 – 2006.

8. Siano a e b due numeri reali e consideriamo le seguenti matrici:

$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 8 & a & 2 \\ 0 & -1 & -1 \\ a & 1 & 0 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} a & b & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$D = \begin{pmatrix} b & 1 & a \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & a \end{pmatrix}$$

Per ognuna di esse si determinino i parametri per i quali sono o meno invertibili e, in tal caso, si calcoli l'inversa.

Soluzione:

Matrice A \rightarrow Secondo appello A.A. 2011 – 2012,

Matrice B \rightarrow Primo esonero A.A. 2011 – 2012,

Matrice C \rightarrow Primo esonero A.A. 2001 – 2002,

Matrice D \rightarrow Secondo appello A.A. 2001 – 2002,