

# Geometria

## Esercizi su spazi vettoriali, sottospazi e indipendenza lineare

**Esercizio 1.** Siano dati i seguenti sottoinsiemi di spazi vettoriali. Si discuta, giustificando, in quali casi si tratta di sottospazi.

- (i)  $A := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y = x\}$ .
- (ii)  $B := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y = x^2\}$ .
- (iii)  $C := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x, y, z \geq 0\}$ .
- (iv) Il piano  $D$  di  $\mathbb{R}^3$  di equazione  $ax + by + cz = 0$ , con  $a, b$  e  $c$  costanti non tutte nulle.
- (v) Il piano  $E$  di  $\mathbb{R}^3$  di equazione  $x + y + z = 1$ .
- (vi) Il sottoinsieme  $F$  di  $\mathbb{R}^3$  dato dall'unione del piano  $z = 0$  con l'asse  $OZ := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x = y = 0\}$ .
- (vii) L'insieme  $G$  dei polinomi di grado minore o uguale a  $d \in \mathbb{N}$ .
- (viii) L'insieme  $H$  dei polinomi di grado totale pari.
- (ix) L'insieme  $K$  delle matrici quadrate  $n \times n$  invertibili.
- (x) L'insieme  $L$  delle matrici quadrate  $n \times n$  con termini diagonali tutti uguali.
- (xi) L'insieme  $M$  delle matrici quadrate  $n \times n$ ,  $a_{i,j}$ , con  $a_{i,j} = 0$  se  $i \leq j$ .

**Esercizio 2.** Determinare, stabilendo se siano sottospazi, i seguenti insiemi usando la notazione utilizzata nell'esercizio precedente:

- (i)  $A \cap B$ ;
- (ii)  $D \cap E$ ;
- (iii)  $G + H$ ;
- (iv)  $K \cap L$ ;
- (v)  $L \cap M$ ;
- (vi)  $L + M$ .

**Esercizio 3.** Siano  $\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\bar{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

- (i) I vettori  $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3$  sono linearmente dipendenti?
- (ii) Esprimere, se possibile,  $\bar{v}_3$  come combinazione lineare di  $\bar{v}_1$  e  $\bar{v}_2$ .

**Esercizio 4.** Siano  $\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ ,  $\bar{v}_2 = \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}$  vettori di  $\mathbb{R}^2$ .

Mostrare che  $\bar{v}_1$  e  $\bar{v}_2$  sono linearmente indipendenti se e solo se  $ad - bc \neq 0$ .

**Esercizio 5.** Data la matrice  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix}$ , mostrare che le sue righe sono linearmente indipendenti mentre le sue colonne sono linearmente dipendenti.

**Esercizio 6.** Per quali valori di  $t, r, s$  sono linearmente indipendenti i vettori

$$\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \bar{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \bar{v}_3 = \begin{pmatrix} t \\ r \\ s \end{pmatrix}.$$

**Esercizio 7.** Stabilire se i seguenti vettori di  $\mathbb{R}^4$  sono linearmente indipendenti:

$$\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \bar{v}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

**Esercizio 8.** Siano dati i vettori di  $\mathbb{R}^3$

$$\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \bar{v}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}.$$

(i) Stabilire se  $\bar{v}_1, \bar{v}_2$  e  $\bar{v}_3$  sono linearmente indipendenti.

(ii) Esprimere  $\bar{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  come combinazione lineare di  $\bar{v}_1, \bar{v}_2$  e  $\bar{v}_3$ .

**Esercizio 9.** Siano  $\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  e  $\bar{v}_2 = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$  vettori di  $\mathbb{R}^2$ . Determinare, a seconda dei valori di  $a$  e  $b$ , lo spazio  $\mathcal{L}in(\bar{v}_1, \bar{v}_2) \subset \mathbb{R}^2$ .

**Esercizio 10.** Siano dati i vettori di  $\mathbb{R}^3$   $\bar{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \bar{v}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \bar{v}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

(i) Stabilire se i vettori  $\bar{v}_1, \bar{v}_2$  e  $\bar{v}_3$  sono linearmente indipendenti e, in caso negativo, esibire uno di loro come combinazione lineare degli altri due;

(ii) Determinare  $\mathcal{L}in(\bar{v}_1), \mathcal{L}in(\bar{v}_1, \bar{v}_2)$  e  $\mathcal{L}in(\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3)$ .