

Nome candidato:

**II APPELLO DEL CORSO
MATEMATICA PER INGEGNERIA ELETTRONICA
15 FEBBRAIO 2021**

Tutte le risposte vanno argomentate chiaramente.

ESERCIZIO 1 (8 punti)

Sia V_1 il sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^4 definito da

$$V_1 = \text{Lin} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right),$$

e sia V_2 il sottospazio vettoriale di \mathbb{R}^4 formato dalle soluzioni del sistema lineare

$$\begin{cases} X_1 - X_4 = 0, \\ X_1 + X_2 - X_3 - X_4 = 0, \\ X_2 - X_3 = 0, \\ 2X_1 + X_2 - X_3 - 2X_4 = 0. \end{cases}$$

- (A) Scrivere V_1 in forma cartesiana e determinare una sua base.
- (B) Scrivere V_2 in forma parametrica e determinare una sua base.
- (C) Scrivere $V_1 + V_2$ in forma cartesiana e determinare una sua base.
- (D) Calcolare la dimensione di $V_1 \cap V_2$ usando la formula di Grassmann, e determinare una sua base.

ESERCIZIO 2 (8 punti)

Si consideri l'applicazione lineare

$$f : \mathbb{R}^4 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x_1 + x_2 - x_4 \\ x_2 - x_3 + x_4 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 \end{pmatrix}.$$

- (A) Determinare una base dell'immagine $\text{Im}(f)$ e calcolare la sua dimensione.
- (B) Calcolare la dimensione del nucleo $\ker(f)$ usando il teorema di rango-nullità e trovare una sua base.
- (C) Mostrare che

$$\mathcal{B} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

è una base di \mathbb{R}^4 e calcolare la matrice di cambiamento di base $M_{\mathcal{D},\mathcal{B}}$, dove \mathcal{D} è la base canonica di \mathbb{R}^4 .

- (D) Mostrare che

$$\mathcal{C} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

è una base di \mathbb{R}^3 e calcolare la matrice di cambiamento di base $M_{\mathcal{C},\mathcal{E}}$, dove \mathcal{E} è la base canonica di \mathbb{R}^3 .

(E) Calcolare la matrice $M_{\mathcal{C},\mathcal{B}}(f)$.

ESERCIZIO 3 (8 punti)

Si consideri l'applicazione lineare

$$g : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} -2x_1 + 2x_2 - 2x_3 \\ -x_2 \\ x_1 - 2x_2 + x_3 \end{pmatrix}.$$

- (A) Calcolare gli autovalori di g e la loro molteplicità algebrica.
- (B) Per ciascun autovalore di g , calcolare una base dell'autospazio corrispondente e dire qual'è la loro molteplicità geometrica.
- (C) Dire se g è diagonalizzabile e, in caso affermativo, trovare una base \mathcal{B} diagonalizzante per g e scrivere $M_{\mathcal{B}}(g)$.
- (D) Dire se g è ortonormalmente diagonalizzabile nello spazio vettoriale euclideo $(\mathbb{R}^3, \langle -, - \rangle_{\text{st}})$ e, in caso affermativo, trovare una base \mathcal{C} ortonormale diagonalizzante per g e scrivere $M_{\mathcal{C}}(g)$.

ESERCIZIO 4 (8 punti)

In \mathbb{R}^3 munito del prodotto scalare standard $\langle -, - \rangle_{\text{st}}$, si consideri il seguente operatore

$$h : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x_2 + x_3 \\ x_1 + x_3 \\ x_1 + x_2 \end{pmatrix}.$$

- (A) Calcolare gli autovalori di h e la loro molteplicità algebrica.
- (B) Per ciascun autovalore di h , calcolare una base dell'autospazio corrispondente.
- (C) Dire se h è ortonormalmente diagonalizzabile e, in caso affermativo, trovare una base \mathcal{D} ortonormale diagonalizzante e scrivere $M_{\mathcal{D}}(h)$.

ESERCIZIO 5 (10 punti)

Dire se ciascuna delle seguenti affermazioni è vera o falsa. Se è vera fornire una dimostrazione, se è falsa fornire un controesempio.

- (A) Siano $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3$ tre vettori di \mathbb{R}^3 tali che $\bar{v}_3 \notin \text{Lin}(\bar{v}_1, \bar{v}_2)$. Allora $\{\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3\}$ è una base di \mathbb{R}^3 .
- (B) Sia $f \in \text{End}(V)$ un operatore tale che esiste una base \mathcal{B} di V con la proprietà che $M_{\mathcal{B}}(f)$ è triangolare superiore con elementi a due a due distinti sulla diagonale. Allora f è diagonalizzabile.
- (C) Sia $f \in \text{End}(V)$ un operatore invertibile. Allora uno scalare $\lambda \in \mathbb{R}$ è un autovalore di f se e solo se λ^{-1} è un autovalore di f^{-1} .
- (D) Sia A una matrice quadrata tale che $A^2 = A$. Allora i possibili autovalori di A sono 0 e 1.