

## Algebra Lineare

(Prof.ssa D. Bubboloni)

3 Giugno 2021.

### Esame

1. Si consideri la funzione  $L_A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definita da

$$L_A([x, y, z]^T) = \begin{pmatrix} b & 2 & 1 \\ 4 & -1 & 0 \\ (b+1) & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix},$$

con  $b$  parametro reale. Determinare per quale valore di  $b$ , il vettore  $[1, 1, 1]^T$  è autovettore di  $L_A$  con autovalore 3.

- Per  $b = 0$
- Per  $b = 0$  e  $b = 2$
- Non esistono valori di  $b$  per cui questo accada

Trovarne nucleo e immagine per  $b = 0$  e dire se  $f$  è iniettiva/suriettiva/biunivoca.

- $\text{Im}L_A = \mathbb{R}^3$ ,  $\text{Ker}L_A = \{[0, 0, 0]\}$  e  $L_A$  risulta biunivoca,
- $\text{Im}L_A = \text{Span}\{[0, 4, 1]^T, [2, -1, 0]^T\}$ ,  $\text{Ker}L_A = \{[0, 0, 0]\}$  e  $L_A$  è iniettiva ma non suriettiva
- $\text{Im}L_A = \text{Span}\{[0, 4, 1]^T, [2, -1, 0]^T\}$ ,  $\text{Ker}L_A = \{[1, 0, 3]\}$  e  $L_A$  non è iniettiva né suriettiva

2. Scrivere la forma quadratica  $Q_A$  su  $\mathbb{R}^3$  associata al polinomio omogeneo

$$p(x, y, z) = x^2 + 4xy - 4xz + 2y^2 + z^2 - 2zy$$

e stabilirne il segno.

- $Q_A$  è indefinita
- $Q_A$  è semidefinita positiva propria
- $Q_A$  è definita negativa

Determinare, se esistono, due vettori  $X_1 = (x_1, y_1, z_1)$  e  $X_2 = (x_2, y_2, z_2)$  tali che  $p(x_1, y_1, z_1) > 0$  mentre  $p(x_2, y_2, z_2) < 0$ .

- Esistono perché la forma è indefinita
- Una scelta possibile è  $X_1 = (0, 1, 0)$  e  $X_2 = (1, 0, 0)$
- Tali  $X_1$  e  $X_2$  non esistono

Stabilire successivamente il segno della forma quadratica

$$Q_B(x, y, z) = Q_A(x, y, z) - 2x^2$$

- $Q_B$  è indefinita
- $Q_B$  è semidefinita negativa
- $Q_B$  è negativa

3. Si consideri la matrice

$$A = \begin{pmatrix} -a & -2 & 1 \\ 2 & 4a & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

con  $a \in \mathbb{R}$ . Calcolare  $\det A$  e usarlo per determinare per quali valori di  $a$  la matrice  $A$  risulta invertibile.

- $\det A = 4a^2 - 2$  e la matrice è invertibile per  $a \neq \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$
- $\det A = 4a^2 - 2$  e la matrice è invertibile per  $a \neq 0$
- $\det A = 4a^2$  e la matrice è invertibile per  $a \neq 0$
- $\det A = 4a^2 - 2$  e la matrice è invertibile per  $a \neq \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$

Determinare l'inversa di  $A$  per  $a = 0$

- Si ha

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

- Si ha

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & -1/2 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

- L'inversa di  $A$  non esiste

4. Risolvere il seguente sistema di variabili reali  $x, y, z$

$$\begin{cases} x - y + z = 0 \\ x + y - 2z = 0 \\ 2x - z = 0 \end{cases}$$

L'insieme  $S_1$  delle soluzioni è dato da:

- Si ha  $S_1 = \text{Span}\{[1, 3, 2]^T\}$  ed è un sottospazio di  $\mathbb{R}^3$
- Si ha  $S_1 = \mathbb{R}^3$  e  $S_1$  è un sottospazio
- Si ha  $S_1 = \text{Span}\{[1, 3, 2]^T\}$  ma non si tratta di un sottospazio di  $\mathbb{R}^3$
- Si ha  $S_1 = \{[0, 0, 0]^T\}$  perché tutti i termini noti del sistema sono 0.

Si consideri ora

$$\begin{cases} x - y + z = 0 \\ 2y - 3z = 0 \\ x + y - 2z = 0 \\ 2x - z = 0 \end{cases}$$

e l'insieme  $S_2$  delle sue soluzioni. Valgono i seguenti fatti

- Si ha  $S_2 = S_1$
- Si ha  $S_2$  sottoinsieme proprio di  $S_1$  a causa della evidente equazione aggiunta
- Si ha  $S_1 \cap S_2 = \{[0, 0, 0]^T\}$

5. Si consideri la matrice a coefficienti reali

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 5/2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

Trovare  $sp(A)$  e le molteplicità degli autovalori.

- $sp(A) = \{1/2, 3\}$  con  $m(1/2) = 1, m(3) = 2$
- $sp(A) = \{1, 3\}$  con  $m(1) = 1, m(3) = 2$
- $sp(A) = \{3\}$  con  $m(3) = 3$

Si consideri ora l'applicazione lineare  $L_A$ . Si può affermare, senza fare calcoli che esiste una base di  $\mathbb{R}^3$  costituita da autovettori di  $L_A$ ?

- Sì, per il teorema spettrale
- Non si può affermare per via teorica, bisogna controllare che  $\dim V_3 = 2$  e che  $\dim V_{1/2} = 1$

- Sicuramente no
- Non si può affermare per via teorica, bisogna controllare che  $\dim V_3 = 2$  e che  $\dim V_1 = 1$

Determinare l' autospazio associato all'autovalore 3.

- $V_3 = \text{Span}\{[1, 2, 0]^T, [0, 0, 1]^T\}$
- $V_3 = \text{Span}\{[0, 0, 1]^T\}$
- $V_3 = \text{Span}\{[1, 2, 0]^T\}$