

**Università degli Studi di Roma Tre**  
**Corso di Laurea in Matematica – a.a. 2010/2011**  
**GE110 – Geometria 1, Algebra Lineare**  
**Seconda prova di valutazione in itinere – 1 Giugno 2011**

**Esercizio 1.** (15 Pt.) Sia  $\mathcal{A} := \{\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}\}$  la base canonica dello spazio vettoriale  $\mathbf{R}^3$ .

- (i) Dopo aver verificato che  $\mathcal{B} := \{\mathbf{x} + 2\mathbf{z}, \mathbf{x} + \mathbf{y}, \mathbf{y} + \mathbf{z}\}$  è una base di  $\mathbf{R}^3$ , si consideri l'endomorfismo  $\varphi : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  tale che

$$M_{\mathcal{A}\mathcal{B}}(\varphi) = \begin{pmatrix} 2h^2 + 1 & 1 & h^2 \\ 0 & h & h \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Si determinino i valori di  $h \in \mathbf{R}$  per i quali  $\varphi$  non è surgettivo, e per ciascuno di tali valori di  $h$  si esibisca una base di  $\text{Ker}(\varphi)$  e una base di  $\text{Im}(\varphi)$ . [Potrebbe essere utile calcolare  $M_{\mathcal{A}\mathcal{A}}(\varphi)$ ... ☺].

- (ii) Al variare di  $h \in \mathbf{R}$ , si discuta la diagonalizzabilità di  $\varphi$ . Nel caso  $h = 2$ , si esibisca, se esiste, una base di  $\mathbf{R}^3$  costituita da autovettori di  $\varphi$ , e si calcoli  $M_{\mathcal{A}\mathcal{A}}(\varphi^{2011})$ .
- (iii) Nel caso  $h = 1$ , si determini, se esiste, un sottospazio  $Y$  di  $\mathbf{R}^3$  di dimensione 2 contenente  $\mathbf{x} + \mathbf{z}$  tale che  $\varphi(Y) \subseteq Y$ .

**Esercizio 2.** (10 Pt.) Si consideri lo spazio affine  $\mathbf{A}_{\mathbf{R}}^3$  e siano  $(x, y, z)$  le coordinate del generico punto di  $\mathbf{A}_{\mathbf{R}}^3$  rispetto al riferimento affine canonico. Si considerino il piano  $\mathcal{P}$  di equazione cartesiana  $x + 3y + 1 = 0$  e, per ogni  $h \in \mathbf{R}$ , la retta  $\mathcal{R}_h$  di equazioni parametriche  $x = 1 + ht, y = 2 - t, z = 0$ .

- (i) Si determini l'unico valore  $h^*$  di  $h$  per cui  $\mathcal{P}$  e  $\mathcal{R}_h$  sono paralleli.
- (ii) Si esibisca un'equazione cartesiana del piano contenente  $\mathcal{R}_{h^*}$  e parallelo a  $\mathcal{P}$ .
- (iii) Si determinino tutti e soli i punti  $P$  della retta di equazioni cartesiane  $x = y - 1 = 0$  tali che la retta per  $P$  e  $(-1, 0, 1)$  sia complanare con  $\mathcal{R}_{h^*}$ .

**Esercizio 3.** Si risolvano le seguenti questioni.

- (i) (2 Pt.) Esiste un endomorfismo  $f : M_{2011}(\mathbf{R}) \rightarrow M_{2011}(\mathbf{R})$  tale che  $\dim(\text{Ker}(f)) = \dim(\text{Im}(f))$ ?
- (ii) (3 Pt.) In uno spazio affine di dimensione 4 si trovino, se esistono, un piano e una retta che siano sghembi.
- (iii) (4 Pt.) Siano  $K$  un campo,  $X$  un  $K$ -spazio vettoriale di dimensione 2 e  $\varphi : X \rightarrow X$  un endomorfismo che non è un'omotetia. Si dimostri che esiste un vettore  $\mathbf{x} \in X$  tale che  $\{\mathbf{x}, \varphi(\mathbf{x})\}$  è una base di  $X$ .

Cenni alla soluzione

**Esercizio 1.** Si ha

$$M_{\mathcal{A}\mathcal{A}}(\varphi) = M_{\mathcal{A}\mathcal{B}}(\varphi)M_{\mathcal{B}\mathcal{A}}(\text{Id}) = M_{\mathcal{A}\mathcal{B}}(\varphi)[M_{\mathcal{A}\mathcal{B}}(\text{Id})]^{-1} = \begin{pmatrix} 2h^2 + 1 & 1 & h^2 \\ 0 & h & h \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} =$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & h^2 \\ 0 & h & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$\varphi$  non è surgettivo se, e soltanto se,  $h \in \{0, 1, -1\}$ . Per  $h = 0$ , una base di  $\text{Ker}(\varphi)$  è  $\{\mathbf{y}\}$ , mentre una base di  $\text{Im}(\varphi)$  è  $\{\mathbf{x} + \mathbf{z}, \mathbf{z}\}$ . Per  $h \in \{1, -1\}$ , una base di  $\text{Ker}(\varphi)$  è  $\{\mathbf{x} - \mathbf{z}\}$ , mentre una base di  $\text{Im}(\varphi)$  è  $\{\mathbf{x} + \mathbf{z}, \mathbf{y}\}$ . Il polinomio caratteristico di  $\varphi$  è  $p(T) := (h - T)(1 - h - T)(1 + h - T)$ . Per  $h \in \mathbf{R} - \{0, 1/2\}$ ,  $\varphi$  ha 3 autovalori semplici ed è diagonalizzabile. Per  $h = 1/2$ ,  $\varphi$  ha  $1/2$  come autovalore di molteplicità algebrica 2. Si ha immediatamente

$$A(1/2) := M_{\mathcal{AA}}(\varphi - \frac{1}{2}\text{Id}) = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 1/4 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1/2 \end{pmatrix}$$

Dunque la molteplicità geometrica di  $1/2$  è 2, avendo la matrice  $A(1/2)$  manifestamente rango 1. Segue che, per  $h = 1/2$ ,  $\varphi$  è diagonalizzabile. Per  $h = 0$ , 1 è autovalore doppio di  $\varphi$ . Poiché la matrice

$$A(1) = M_{\mathcal{AA}}(\varphi - \text{Id}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ha rango 2, segue che l'autospazio associato all'autovalore 1 ha dimensione 1. Dunque,  $\varphi$  è diagonalizzabile se, e soltanto se,  $h \in \mathbf{R} - \{0\}$ . Per  $h = 2$ , come appena visto,  $\varphi$  è diagonalizzabile, avendo i 3 autovalori semplici  $-1, 2, 3$ . Una base di autovettori è  $\mathcal{C} := \{-2\mathbf{x} + \mathbf{z}, \mathbf{y}, 2\mathbf{x} + \mathbf{z}\}$ . Poniamo

$$P := M_{\mathcal{AC}}(\text{Id}) = \begin{pmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Allora  $M_{\mathcal{AA}}(\varphi) = PM_{\mathcal{CC}}(\varphi)P^{-1}$ . Dunque  $M_{\mathcal{AA}}(\varphi^{2011}) = M_{\mathcal{AA}}(\varphi)^{2011} = PM_{\mathcal{CC}}(\varphi)^{2011}P^{-1}$ . Per  $h = 1$ , un sottospazio  $Y$  di dimensione 2 contenente  $\mathbf{x} + \mathbf{z}$  e tale che  $\varphi(Y) \subseteq Y$  è  $Y := \langle \mathbf{x} + \mathbf{z}, \mathbf{y} \rangle$ .

**Esercizio 2.** Il valore  $h^*$  di  $h$  per cui il piano  $\mathcal{P}$  è parallelo alla retta  $\mathcal{R}_{h^*}$  è  $h^* = 3$ . Come dovrebbe essere ben noto, i piani  $\mathcal{Q}_\alpha$  di equazione  $x + 3y + \alpha = 0$  ( $\alpha \in \mathbf{R}$ ) sono tutti e soli i piani paralleli a  $\mathcal{P}$ . Stante [1, Proposizione 8.4], il piano parallelo a  $\mathcal{P}$  e contenente  $\mathcal{R}_3$  sarà ottenuto per il valore di  $\alpha$  per cui  $\mathcal{Q}_\alpha \cap \mathcal{R}_3 \neq \emptyset$ . Dunque, richiedendo che  $A(1, 2, 0) \in \mathcal{Q}_\alpha$ , si trova  $\alpha = -7$ . Il generico punto  $P$  della retta di equazioni cartesiane  $x = y - 1 = 0$  è  $P(0, 1, z)$  (per ogni  $z \in \mathbf{R}$ ). Dunque, la giacitura della retta  $\mathcal{S}_z$  ( $z \in \mathbf{R}$ ) per  $P$  e  $B(-1, 0, 1)$  è  $\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ z - 1 \end{pmatrix} \rangle$ . Poiché  $\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$  e la giacitura di  $\mathcal{R}_3$  è  $\langle \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle$ , le rette  $\mathcal{S}_z$  e  $\mathcal{R}_3$  sono complanari se e soltanto se il determinante della matrice

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

è nullo, in virtù di [1, Proposizione 10.4]. Ciò avviene se, e soltanto se,  $z = 1/2$ .

**Esercizio 3.** (i) Se  $f$  esistesse si avrebbe, per il Teorema Nullità + rango,  $2 \dim(\text{Ker}(f)) =$

$\dim(M_{2011}(\mathbf{R})) = 2011^2$ , una contraddizione.

(ii) Basta considerare, in  $\mathbf{A}_{\mathbf{R}}^4$ , il piano di equazione  $x = y = 0$  e la retta di equazioni cartesiane  $x - 1 = z = t = 0$ .

(iii) Supponiamo, per assurdo, che, per ogni  $\mathbf{x} \in X$ , l'insieme  $\{\mathbf{x}, \varphi(\mathbf{x})\}$  sia linearmente dipendente. A norma di definizione, segue che ogni vettore non nullo è un autovettore. Pertanto  $\varphi$  è un'omotetia, stante [1, Proposizione 13.8], una contraddizione.

## Riferimenti bibliografici

[1] E. Sernesi, Geometria 1, Bollati Boringhieri, 2000.