

Geometria BETR
Foglio esercizi 3

Esercizio 1.

Si usi l'algoritmo di Gauss per calcolare il determinante della matrice

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 1 & 4 \\ 2 & 3 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 10 & 3 \end{pmatrix}$$

Soluzione: -154

Esercizio 2.

Si usi l'algoritmo di Gauss sulla matrice a blocchi

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 4 & 1 & 8 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

come visto in classe per trovare l'inversa (se esiste) della matrice di ordine tre a sinistra. Verificare il risultato calcolando l'inversa anche utilizzando la formula.

Soluzione: Una (possible) successione di operazioni elementari dà come risultato

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -4 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -4 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 & -2 & 1 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -4 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 6 & -1 & -1 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -11 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -4 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 6 & -1 & -1 \end{array} \right)$$

Esercizio 3.

Si consideri il sistema lineare $S : \begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x + 3y + 4z = 3 \\ 5x + 8y + 9z = 5 \end{cases}$

- (a) Si verifichi che il sistema è Crameriano.
- (b) Si applichi l'algoritmo di Gauss alla matrice a blocchi

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 4 & 3 \\ 5 & 8 & 9 & 5 \end{array} \right)$$

fino ad arrivare ad avere la matrice identità nel blocco a sinistra come visto in classe, e si verifichi che il vettore nel blocco destro così ottenuto è la soluzione di S

Soluzione: a) Il determinante della matrice dei coefficienti è -2 .

b) Con le operazioni elementari $R_2 \rightarrow R_2 - 2R_1, R_3 \rightarrow R_3 - 5R_1, R_3 \rightarrow R_3 - 3R_2, R_3 \rightarrow -\frac{1}{2}R_3$ otteniamo la matrice

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{2} \end{array} \right)$$

Con le ulteriori operazioni $R_2 \rightarrow R_2 - 2R_3, R_1 \rightarrow R_1 - R_2, R_1 \rightarrow R_1 - R_3$ arriviamo alla matrice a blocchi $(I_3, \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ -2 \\ \frac{3}{2} \end{pmatrix})$. Sostituendo si vede che il vettore è (l'unica) soluzione.

Esercizio 4.

Calcolare il rango delle seguenti matrici utilizzando la definizione con i minori.

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

Soluzione: Il determinante di A è 5 ; il minore $\mu_{123,234}$ di B (orlato di $\mu_{12,12}$) ha determinante 4 .

Esercizio 5.

Usare l'algoritmo di Gauss per calcolare il rango della matrice

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 & 2 \\ 2 & 4 & 3 & 4 & 7 \\ -1 & -2 & 2 & 5 & 3 \\ 3 & 6 & 2 & 1 & 3 \\ 4 & 8 & 6 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$

Soluzione: Con le operazioni elementari $R_2 \rightarrow R_2 - 2R_1, R_3 \rightarrow R_3 + R_1, R_4 \rightarrow R_4 - 3R_1, R_5 \rightarrow R_5 - 4R_1, R_3 \rightarrow R_3 - 3R_2, R_4 \rightarrow R_4 + R_2, R_5 \rightarrow R_5 - 2R_1, R_5 \rightarrow R_5 - \frac{5}{4}R_3$ si ottiene la matrice a scalini

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \text{ Ci sono 3 pivot quindi il rango è 3.}$$

Esercizio 6.

Si considerino i vettori $\underline{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \underline{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$.

(a) Si mostri che sono linearmente indipendenti

(b) Si determini l'insieme di tutti i vettori $\underline{x} \in \mathbb{R}^3$ tali che \underline{x} non è combinazione lineare di \underline{u} e \underline{v} .

Soluzione: a) Il rango della matrice 3×2 con colonne u, v è 2 .

b) Sono i vettori $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ tali che la matrice $\begin{pmatrix} 2 & 1 & x \\ 1 & 2 & y \\ 0 & 0 & z \end{pmatrix}$ ha rango 3 , ossia determinante non nullo.

Sviluppando lungo l'ultima riga vediamo che si deve avere $z \neq 0$.

Esercizio 7.

Si considerino i seguenti vettori di \mathbb{R}^3 : $\underline{v}_1 = \begin{pmatrix} k \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\underline{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ k \\ -1 \end{pmatrix}$, $\underline{v}_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ k \end{pmatrix}$

- (a) Per quali valori di $k \in \mathbb{R}$ i tre vettori sono linearmente indipendenti?
- (b) Posto $k = 0$, si scriva se possibile \underline{v}_3 come combinazione lineare di \underline{v}_1 e \underline{v}_2 .
- (c) Posto $k = \sqrt{2}$, si scriva se possibile \underline{v}_3 come combinazione lineare di \underline{v}_1 e \underline{v}_2 .

Soluzione: a) Calcolando il determinante di $\text{Mat}(\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3)$, si vede che questo si annulla per $k = 0, \sqrt{2}, -\sqrt{2}$. Quindi i vettori sono linearmente dipendenti solo per questi tre valori di k .

b) non è possibile. c) $\underline{v}_3 = -\frac{1}{\sqrt{2}}(\underline{v}_1 + \underline{v}_2)$.

Esercizio 8.

Si considerino i seguenti vettori di \mathbb{R}^3 : $\underline{v}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\underline{v}_2 = \begin{pmatrix} 4 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\underline{v}_3 = \begin{pmatrix} 2k \\ -2-k \\ 1 \end{pmatrix}$

- (a) Per quali valori di $k \in \mathbb{R}$ i tre vettori sono linearmente indipendenti?
- (b) Si scriva, per i k per cui è possibile, \underline{v}_3 come combinazione lineare di \underline{v}_1 e \underline{v}_2 .

Soluzione: a) Il determinante di $\text{Mat}(\underline{v}_1, \underline{v}_2, \underline{v}_3)$ è sempre 0, quindi i vettori sono linearmente dipendenti per ogni $k \in \mathbb{R}$.

b) Risolvendo il sistema $x\underline{v}_1 + y\underline{v}_2 = \underline{v}_3$ troviamo la soluzione (unica) $x = 2 - k, y = 1$.

Esercizio 9.

Si considerino le matrici

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 1 \\ 3 & 2 \\ 5 & 4 \end{pmatrix} \quad A' = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ -1 & 1 & 5 \\ 3 & 2 & 0 \\ 5 & 4 & 2 \end{pmatrix}$$

- (a) Calcolare il rango di A e A' .
- (b) Si scriva la terza colonna di A' come combinazione lineare delle altre due (se possibile).
- (c) Si scriva la terza riga di A' come combinazione lineare delle prime due (se possibile).

Soluzione: Entrambe hanno rango 2, infatti $C_3 = -2C_1 + 3C_2$.

c) $R_3 = \frac{5}{3}R_1 - \frac{4}{3}R_2$

Esercizio 10.

Consideriamo la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 2 \\ 2 & -1 & 2 & -4 \\ 3 & 1 & -4 & -1 \end{pmatrix}$$

e i due sistemi di equazioni $S^o : A\underline{x} = \underline{0}$, $S : A\underline{x} = (3, 1, 4)^t$.

- (a) Si determinino tutte le soluzioni di S^o .
- (b) Si verifichi che $\underline{s} = (1, 1, 0, 0)^t$ è una soluzione di S .
- (c) Si verifichi che se σ è il vettore le cui componenti sono la soluzione (eventualmente) parametrica di S^o , $\underline{s} + \underline{\sigma}$ è la soluzione parametrica di S .

Soluzione: a) $(\frac{47}{45}k, -\frac{76}{45}k, \frac{5}{9}k, k)$.

b) è una semplice verifica

c) In effetti $A(\underline{s} + \underline{\sigma}) = A\underline{s} + A\underline{\sigma} = (3, 1, 4)^t + \underline{0}$ visto che \underline{s} è soluzione di S e $\underline{\sigma}$ è la soluzione generale di S^o .

Esercizio 11.

Sia A una matrice, \underline{b} un vettore tali che $S : A\underline{x} = \underline{b}$ sia un sistema non omogeneo compatibile, $\underline{s}_1, \underline{s}_2$ soluzioni di S .

(a) Si dimostri che $\underline{s}_2 - \underline{s}_1$ è soluzione del sistema omogeneo $S^o : A\underline{x} = \underline{0}$.

(b) Si usi la parte precedente per mostrare che ogni soluzione di S si può scrivere come $\underline{s}_1 + \underline{\sigma}$, dove $\underline{\sigma}$ è una soluzione di S^o .

Soluzione: Abbiamo $A(\underline{s}_2 - \underline{s}_1) = A\underline{s}_2 - A\underline{s}_1 = \underline{b} - \underline{b}$ poiché $\underline{s}_1, \underline{s}_2$ sono soluzioni di S ; per la parte b), sia \underline{s} una soluzione di S , per quanto visto prima $\underline{\sigma} = \underline{s} - \underline{s}_1$ è soluzione del sistema omogeneo e $\underline{s} = \underline{s}_1 + \underline{\sigma}$.

Esercizio 12.

Trovare i k tali che il vettore $(-2, 1, k)$ è combinazione lineare dei vettori $(0, 3, -2), (-1, 2, 5)$. Per questi k scrivere la combinazione lineare.

Esercizio 13.

Si considerino i vettori $\underline{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \underline{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$.

(a) Si mostri che sono linearmente indipendenti

(b) Si determini l'insieme di tutti i vettori $\underline{x} \in \mathbb{R}^3$ tali che \underline{x} non è combinazione lineare di \underline{u} e \underline{v} .

Soluzione: a) Il rango della matrice 3×2 con colonne $\underline{u}, \underline{v}$ è 2.

b) Sono i vettori $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ tali che la matrice $\begin{pmatrix} 2 & 1 & x \\ 1 & 2 & y \\ 0 & 0 & z \end{pmatrix}$ ha rango 3, ossia determinante non nullo. Sviluppando lungo l'ultima riga vediamo che si deve avere $z \neq 0$.