

①  
②

$$V_2 = (3, 1, 1)$$

Vettore normale al piano =  
 $(1, 0, -2)$

$$\theta = \arcsen \frac{(3, 1, 1) \cdot (1, 0, -2)}{\| (3, 1, 1) \| \cdot \| (1, 0, -2) \|} =$$

$$= \arcsen \frac{1}{\sqrt{11} \cdot \sqrt{5}} = \arcsen \frac{1}{\sqrt{55}}$$

⑤ Dobbiamo stabilire la  
posizione reciproca delle  
rette

$$v_2 = (1, 0, -1) \wedge (0, 1, 2) =$$

$$(1, -2, 1)$$

$$v_3 = (1, 1, -2)$$

$\Omega$  e  $\Omega'$  non sono  
parallele.

$$\Omega \cap \Omega': \left\{ \begin{array}{l} x = 1+t \\ y = t \\ z = -1-2t \\ x - z + 1 = 0 \\ y + 2z = 0 \end{array} \right. \Rightarrow$$

$$\left\{ \begin{array}{l} 1+t + 1 + 2t + 1 = 0 \\ t - 2 - 4t = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \begin{cases} 3t+3=0 \\ -3t-2=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} t=-1 \\ t=-\frac{2}{3} \end{cases}$$

$\Rightarrow$  sistema incompatibile

$$\Rightarrow r \cap s = \emptyset \Rightarrow \text{le}$$

due rette sono sghembe.

Troviamo piano per  $r$  parallelo a  $s$ .

$$\lambda(x-z+1) + \mu(y+2z) = 0$$

$$\lambda x + \mu y + z(-\lambda + 2\mu) + \lambda = 0$$

il piano è parallelo a

∴ se

$$(\lambda, \mu, -\lambda + 2\mu) \cdot (1, 1, -2) = 0$$

$$\Rightarrow \lambda + \mu + 2\lambda - 4\mu = 0$$

$$3\lambda - 3\mu = 0 \Rightarrow \lambda = \mu = 1$$

$$\Pi: x + y + z + 1 = 0$$

$$d(P, \sigma) = d(P, \Pi) \text{ dove}$$

$P$  è un punto qualsiasi di  $\sigma$ , dunque prendo

$$P = (1, 0, -1)$$

$$d(P, \Pi) = \frac{|1 - 1 + 1|}{\sqrt{3}} = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

② a)  $\dim V = 2 \Rightarrow V$  è definito

da  $4 - 2 = 2$  equazioni lineari omogenee indipendenti

$(x_1, x_2, x_3, x_4) \in V \Leftrightarrow$

$$P \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 \\ -1 & -1 & -2 & 4 \\ x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \end{pmatrix} = 2$$

$$\det \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ -2 & 4 \end{pmatrix} \neq 0 \Rightarrow$$

solo questo minore

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -1 & -2 & 4 \\ x_1 & x_3 & x_4 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow \det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \\ x_1 & x_3 & x_4 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow -4(x_3 - 2x_1) = 0$$

$$\Leftrightarrow x_3 - 2x_1 = 0$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ -1 & -2 & 4 \\ x_2 & x_3 & x_4 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow x_3 - 2x_2 = 0$$

$$V: \begin{cases} x_3 - 2x_2 = 0 \\ x_3 - 2x_1 = 0 \end{cases}$$

3 generatori di  $U$  sono  
indipendenti  $\Rightarrow \dim U = 3$

$\Rightarrow U$  è definito da  $4-3=1$

equazioni indipendenti:

Tutti e 3 i vettori della

base hanno  $x_3 = 0 \Rightarrow$

$$U: x_3 = 0$$

$$U \cap V = \begin{cases} x_3 - 2x_1 = 0 \\ x_3 - 2x_2 = 0 \\ x_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow$$

$$\left. \begin{array}{l} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \\ x_3 = 0 \end{array} \right\}$$

$$\Rightarrow U \cap V = \{ (0, 0, 0, x_4), x_4 \in \mathbb{R} \}$$

~~dim~~ 
$$U \cap V = 1$$

$$B_{U \cap V} = \{ (0, 0, 0, 1) \}$$

$$b) \quad p(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3$$

$$p(2) = a_0 + 2a_1 + 4a_2 + 8a_3 = 0$$

$$\Rightarrow a_0 = -2a_1 - 4a_2 - 8a_3$$



$$U = \left\{ -2a_1 - 4a_2 - 8a_3 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3, \quad a_1, a_2, a_3 \in \mathbb{R} \right\}$$

$$\Rightarrow \dim U = 3$$

$$B_U = \left\{ -2+x, -4+x^2, -8+x^3 \right\}$$

$$(3) \quad (0,0,1) = h_1(1,1,0) + h_2(0,1,0) + h_3(0,2,-1) \Rightarrow$$

$$\begin{cases} h_1 = 0 \\ h_1 + h_2 + 2h_3 = 0 \\ -h_3 = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} h_1 = 0 \\ h_2 = 2 \\ h_3 = -1 \end{cases}$$

$$f(0,0,1) = 0 \cdot f(1,1,0) + 2f(0,1,0)$$

$$- f(0,2,-1) = 2(-1,1) - (3,1)$$

$$= (-2,2) - (3,1) = (-5,1)$$

La matrice che rappresenta  
 $f$  rispetto alla base

$$B = \{ (1,1,0), (0,1,0), (0,0,-1) \}$$

del dominio e la

canonica del codominio  
è

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

Per trovare Kerf de  $\varphi$   
risolvere  $A \cdot \underline{x} = 0$

Riduc  $A$  a gradini

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

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

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ -3x_2 + x_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 = -x_2 - 3x_2 = -4x_2 \\ x_3 = 3x_2 \end{array} \right.$$

$$\text{Soluzioni} = \left\{ (-4x_2, x_2, 3x_2), \right.$$

$x_2 \in \mathbb{R} \Rightarrow$  1 variabile

libera  $\dim \ker f = 1$

Base per le soluzioni:

$$(-4, 1, 3)$$

poiché nel dominio ho la base  $B$ , una base per

$$\ker f \tilde{e}: -2(1, 1, 0) + (0, 1, 0) + 3(0, 2, -1) = (-4, 3, -3)$$

$$\textcircled{4} \det (A - \lambda I_3) =$$

$$(2 - \lambda) \det \begin{pmatrix} 1 - \lambda & -1 \\ -1 & 1 - \lambda \end{pmatrix}$$

$$= (2 - \lambda) (\lambda^2 - 2\lambda) = -(\lambda - 2)^2 \lambda = 0$$

$$\Rightarrow \lambda = 0 \quad \text{e} \quad \lambda = 2$$

la matrice  $\bar{e}$  è simmetrica,

quindi sicuramente

diagonalizzabile, quindi

vorrei trovare gli autovettori

:  $V_0$ : soluzioni di  $A \underline{x} = \underline{0}$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ 2x_2 = 0 \\ -x_1 + x_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = x_3 \\ x_2 = 0 \end{cases}$$

$$V_0 = \{ (x, 0, x), x \in \mathbb{R} \}$$

$$B_{V_0} = \{ (1, 0, 1) \}$$

$V_2$ : soluzioni di  $(A - 2I_3)\underline{x} = \underline{0}$

$$-x_1, -x_3 = 0 \Rightarrow x_1 = -x_3$$

$$V_2 = \{ (-x_3, x_2, x_3), x_2, x_3 \in \mathbb{R} \}$$

$$B_{V_2} = \{ (-1, 0, 1), (0, 1, 0) \}$$

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$P = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Domanda:

- 1) una matrice  $P$  si  
dice ORTOGONALE se  
 $P^T = P^{-1}$

questo accade se e solo se  
le righe (o le colonne)  
di  $P$  formano una base  
ortonormale

$$P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

$P$  è una matrice ortogonale  
 $2 \times 2$ , e  $P^{-1} = P^T$

2) se  $n > m$ ,  $f$  non  
potrà essere iniettiva.



quindi, per esempio,  
prendiamo

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$f(x_1, x_2, x_3) = (\cancel{x_1}, x_2)$$

è suriettiva ma  
non iniettiva

(3) Un sistema omogeneo

non può essere  
incompatibile.

Inoltre, un sistema  
che ha meno equazioni

che incognite non può  
essere determinato  $\Rightarrow$

il sistema è indeterminato  
qualsiasi sia il rango  
di  $A$